

スーパー MY ROBOガンントリータイプPTGWシリーズ

多軸オンライン制御ソフトCADROBOとの組合せで、CADDXF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。ロボット本体は、剛性のあるころがりガイドを採用、タイミング駆動を採用して高速化を実現しています。

●PTGWシリーズ型番構成例

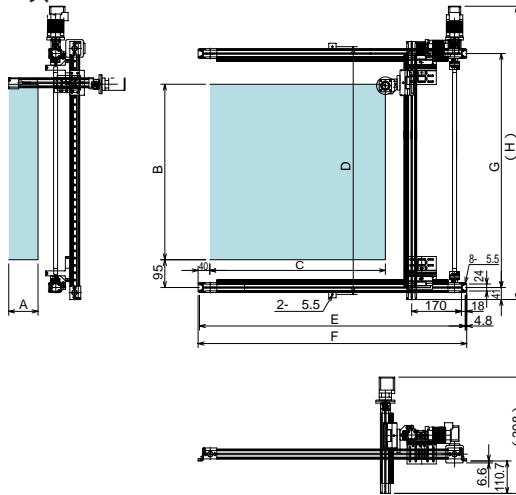
PTGW400 - C - DG - Z

呼び型番	PTGW600シリーズ
モータの種類	P:バルスタイプ C:コンピュータタイプ
ネットワーク	DG: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 MY ROBOガンントリータイプPTGWシリーズ仕様

項目	単位	PTGW600	PTGW800	PTGW1000
最大ワークサイズ(縦×横×高)	mm	600×600×100	800×800×100	1000×1000×100
動作範囲	X	600	800	1000
	Y	600	800	1000
	Z	100	100	100
繰返し位置決め精度	X・Y		±0.08	
	Z		±0.02	
最高速度	X・Y	1700	1700	1700
	Z	200	200	200
最大可搬質量	X・Y	60	60	60
	Z	50	50	50
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	ボールネジ	ボールネジ	ボールネジ
案内方式	X・Y		ころがりガイド	
	Z			
モータ型番(W)	X・Y	CM1- -23L20A(30W)	CM1- -23L20A(30W)	CM1- -23L20A(30W)
	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・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:3点(オプション:拡張カード入力:12点、出力:8点)		
パソコン動作環境		Windows XP、Windows 2000		

PTGWシリーズ  
寸法図



型番	A	B	C	D	E	F	G	H
PTGW600	100	600	600	847	908.4	918	800	1003
PTGW800	100	800	800	1047	1108.4	1118	1000	1203
PTGW1000	100	1000	1000	1247	1308.4	1318	1200	1403

多軸オンライン制御ソフトCAD ROBO

(パソコンはオプションです)

- 制御が複雑な多軸コントローラが不要となり、トータルコストダウンが可能。また多品種少量生産のラインの切替作業の段取り時間にも威力を発揮します。
- パソコンから動作プログラムを直接、アクチュエータに転送してアクチュエータをネットワークで動作させることができ、2.5次元及び外部出力も可能です。

