■コントローラー仕様

	13K				
形 式	TS1000	TS2000	TS2100	TS2000L	
制 御 軸 数	標準4軸(最大5軸:TS2000/TS2100/TS2000L)				
動 作 方 式	PTP、CP:直線・円弧、ショートカット、アーチ動作				
位 置 検 出 方 式	アブソリュートエンコーダ				
記 憶 容 量	トータル:6400ポイント+12800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	ティーチベンダントTP1000…ケーブル5m(パソコンでのプログラム作成可能)				
外部入出力信号	入力16点/出力16点 (8点/8点は外部操作用信号と切換可能)	入力31点十7点/出力22点十10点 (入力7点/出力10点は外部操作用信号と切替可能)			
ハンド用制御信号	入力:5点/出力4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、運転準備完了、故障等				
シリアル 通信ポート	RS-232C:2ポート				
電源・電源容量	単相AC190V~250V 50/60Hz 1.1kVA	単相AC190V~250V 50/60Hz 2.3kVA	三相AC190V~250V 50/60Hz 3.5~4.4kVA	三相AC190V~250V 50/60Hz 8kVA	
外形寸法・質量	170W×290H×280D (mm),10kg	290W×230H×280D (mm) ,12kg	420W×230H×300D (mm),16kg	700W×1265H×570D (mm) ,90kg	
主 な 機 能	割込み処理、動作中信号・通信処理、演算、トルク制限、PLC機能、自己診断他				
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 TCPRGOS…シーケンスプログラム作成 (対応 OS:Windows2000, WindowsXP)				
オ プ シ ョ ン	コンベア同期(TS1000 は対応不可)、I/O 増設、I/O ケーブル、位置データラッチ機能、スムース機能、操作パネル分離、ネットワーク(Ethernet:TS1000 は対応不可、CC-Link、DeviceNet、Profibus)、 CEマーク対応他				

[・]Windowsは米国Microsoft Corporationの登録商標です。 ・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。

液晶用ロボット

小型液晶基板搬送用ロボット TCR5L-3S:シングルアーム TCR5L-4W:ダブルアーム



ガラス基板サイズ ●370mm×470mm

中型液晶基板搬送用ロボット TCR10L-3S:シングルアーム TCR10L-4W:ダブルアーム



ガラス基板サイズ ●730mm×920mm

中型液晶基板搬送用ロボット TCR12C-3SZ:シングルアーム TCR12C-4WZ:ダブルアーム



大型液晶基板搬送用ロボット TCR20V-3S:シングルアーム TCR20V-4W:ダブルアーム



ガラス基板サイズ ●1,250mm×1,100mm

半導体用ロボット

TCR20V2-4WZ:ダブルアーム



ガラス基板サイズ ●1,200mm×1,300mm 最大可搬質量 ●20/35Kg







制御システム事業部

〒410-8510 静岡県沼津市大岡2068-3 制御システム営業部 TEL (055) 926-5032 FAX (055) 925-6527

〒100-8503 東京都千代田区内幸町2-2-2 富国生命ビル 制御システム営業部 TEL(03)3509-0270 FAX(03)3509-0335

〒530-0001 大阪市北区梅田1-12-39 新阪急ビル 大 阪 制御システム営業部 TEL(06)6341-6181 FAX(06)6345-2738

〒465-0025 名古屋市名東区上社5-307 制御システム営業部 TEL(052)702-7660 FAX(052)702-1141

URL:http://www.toshiba-machine.co.jp/seiji/prod/sr http://www.toshiba-machine.com/robotics/SR_homepagef.htm http://www.tmrobotics.co.uk

TOSHIBA MACHINE CO.,LTD. HEAD OFFICE

Control Systems Sales Department, Control Systems Division 2068-3, Ooka, Numazu-shi, Shizuoka-ken 410-8510, Japan TEL:[81]-(0)55-926-5032 FAX:[81]-(0)55-925-6527

TOSHIBA MACHINE CO., AMERICA.

755 Greenleaf Avenue, EIK Grove Village, IL 60007, U.S.A. TEL:[1]-847-593-1616 FAX:[1]-847-593-0897

TOSHIBA MACHINE (THAILAND)CO.,LTD. 127/28 Panjathanee Tower, 23th Floor, Nothree Road, Khwaeng Chong Nonthree, Khet Yannawa, Bangkok 10120, THAILAND TEL:[66]-(0)2-681-0158~61 FAX:[66]-(0)2-681-0162

TM ROBOTICS(EUROPE) LTD.

Unit 15, The Weltech Centre, Ridgeway Welwyn Garden City, Herts AL7 2AA TEL:[44]-(0)1707-871535 FAX:[44]-(0)1707-393959



本製品をご使用される前に取扱説明書で 本製品をご使用で4vのHUにかみないカラフェート 注意 内容を充分にご確認のうえ正しくご使用ください。

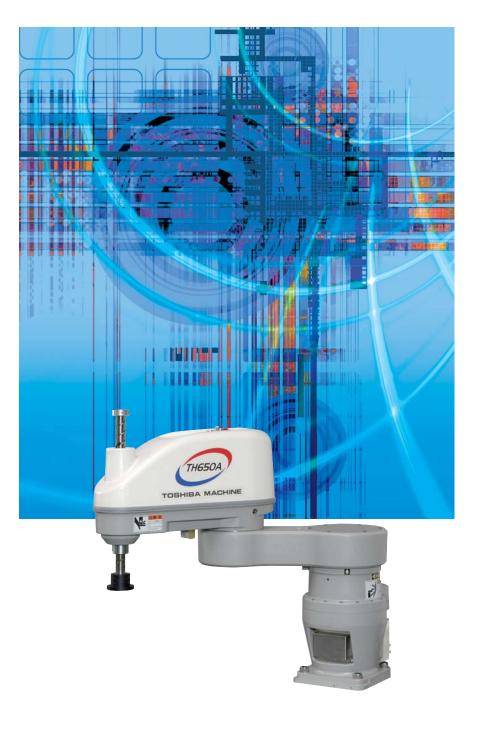
■本資料の内容はお断り無しに変更することがありますのでご了承ください。 ■ロボットの輸出について

- 1. 本カタログ掲載のロボットは、輸出貿易管理令の別表第1の16項に該当のため、 輸出する場合、経済産業省への輸出許可申請が必要となる場合があります。 通関時に税関から該非の説明を求められることがありますので、 弊社に項目別対比表(該非判定用)を申請願います。
- 2. 他の装置に組み込まれた場合は、必ずその装置の該非判定によってください。

SM 07132-4000-FI Printed in Japan

TOSHIBA MACHINE

システムロボット TH/SRシリーズ



東芝機械システムロボットTH/SRシリーズ



用途に応じて選べる豊富なラインナップ

■スカラロボット仕様

					高速・高精度スカラロボット			
形式		TH180	TH250A TH350A		TH450	TH550		
アーム長 (第1アーム十第2アーム)		180mm (70+110)	250mm (125+125)	350mm (225+125)	450mm (200+250)	550mm (300+250)		
動作範囲 -	1軸	±120°	±115°	±115°	±120°	±120°		
	2軸	±140°	±140°	±145°	±145°	±145°		
	3軸	120mm	120mm	120mm	150mm/300mm	150mm/300mm		
	4軸	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°		
最大速度	1軸	533°/s	540°/s	337.5°/s	600°/s	375°/s		
	2軸	480°/s	540°/s	540°/s	600°/s	600°/s		
	3軸	1013mm/s	1120mm/s	1120mm/s	2000mm/s	2000mm/s		
	4軸	1186°/s	1143°/s	1143°/s	2000°/s	2000°/s		
	合成	2.6m/s	3.53m/s	3.24m/s	7.33m/s	6.21m/s		
標準サイクルタイム		0.35s(1kg負荷時) ※1	0.41s(1kg負荷時) ※2	0.41s(1kg負荷時) ※2	0.33s(2kg負荷時) ※2	0.33s(2kg負荷時) ※2		
最大可搬質量		2kg	3kg	3kg	5kg	5kg		
許容慣性モー	・メント	0.01kg·m² *3	0.017kg·m² *3	0.017kg·m² ※3	0.05kg·m² ※3	0.05kg·m² %3		
位置繰返し 精度	х•ү	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm	±0.015mm	±0.015mm		
	Z	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm		
	4軸	±0.005°	±0.005°	±0.005°	±0.005°	±0.005°		
ハンド用配線・配管		入力5点/出力4点· <i>∲</i> 4×4本						
ケーブル長		3m (オプション5m)	3m (オプション 5m)	3m (オプション 5m)	5m(オプション最大25m)	5m(オプション最大25m)		
本体質量		9kg	14kg	14kg	27kg	29kg		
コントローラ		TS1000	TS1000	TS1000	TS2000	TS2000		

			大型スカラロボット			
形式		TH650A	TH850A	TH1050A	SR-1504HZ	
アーム長 (第1アーム十第2アーム)		650mm (300+350)	850mm (350+500)	1050mm (550+500)	1500mm~1950mm (1500=850+650)	
動作範囲	1軸	±160°	±160°	±160°	±110°	
	2軸	±143°	±145°	±145°	±150°	
	3軸	200mm/400mm	200mm/400mm	200mm/400mm	600mm/1200mm	
	4軸	±360°	±360°	±360°	±360°	
最大速度	1軸	340°/s	300°/s	300°/s	130°/s	
	2軸	600°/s	420°/s	420°/s	160°/s	
	3軸	2050mm/s	2050mm/s	2050mm/s	1000mm/s	
	4軸	1700°/s	1200°/s	1200°/s	300°/s	
	合成	7.52m/s	8.13m/s	9.15m/s	5.22m/s	
標準サイクルタイム		0.31s(2kg負荷時) ※2	0.39s (2kg負荷時) ※2	0.39s (2kg負荷時) ※2	_	
最大可搬質量		10kg	20kg	20kg	70kg (アーム長1950mm:40kg)	
許容慣性モー	メント	0.1kg·m² **3	0.2kg·m² **3	0.2kg·m² **3	3.5kg·m²	
位置繰返し 精度	Χ•Υ	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm	±0.2mm	
	Z	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm	±0.2mm	
	4軸	±0.004°	±0.004°	±0.004°	±0.05°	
ハンド用配線・配管		入力5点/出力4点·¢6×4本			入力5点/出力4点·ø12×2本	
ケーブル長		5m (オプション最大25m)	5m(オプション最大25m)	5m(オプション最大25m)	5m(オプション最大25m)	
本体質量		51kg	76kg	80kg	550kg	
コントローラ		TS2100	TS2100	TS2100	TS2000L	

■オプション

● Z軸ロングストローク · · · · TH450/TH550:300mm

TH650A/TH850A/TH1050A:400mm

● Z軸保護用ジャバラ ・・・・ TH450~TH1050A

● Z軸上部カバー ······ TH650A/TH850A/TH1050A

● ケーブル延長 ······・ ロボット/コントローラ間:最大25m(TH450~TH1050A)

ティーチペンダント:最大15m

↑ ハンド取付け用ツールフランジ・・ TH180/TH250A/TH350A/TH450/TH550◆ 5軸目追加・・・・・・・ 走行軸・手首軸など(TH450~TH1050A)

● 天吊仕様 ······· TH350A/TH450/TH550

■標準サイクルタイム 動作パターン

※1:水平方向100mm、垂直方向25mm往復。 ※2:水平方向300mm、垂直方向25mm往復。

■クリーンルーム仕様(オプション)

···TH180-CR/TH250A-CR/TH350A-CR

- ●クラス10 (0.1 µm)
- ●風速0.4m/s以上のダウンフローのある環境下においてハンド部近傍のみ適用します。
- ロボット機内負圧状態(空気吸入量601/min程度)とします。
- ●クリーン仕様のため、形式ロゴマークはありません。

■許容慣性モーメント

※3:動作パターン・負荷質量・オフセット量により加減速の制限があります。

■CADデータサービス

●ロボット/コントローラ外形図をDXFファイルとしてご提供するサービスをしております。 インターネットホームページからダウンロードできます。

URL:http://www.toshiba-machine.co.jp