

TVMシリーズ用

TSL3200E

CE
規格対応

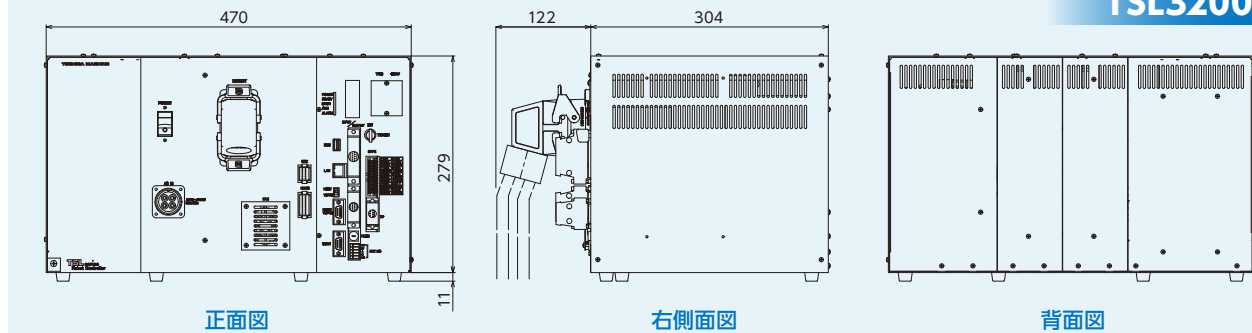


TSL3200E

■コントローラ仕様

形式	TSL3200E
制御軸数	最大6軸
動作方式	PTP,CP(直線、円弧)、ショートカット
記憶容量	トータル:128000ポイント+25600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
外部メモリー	USBメモリー
プログラム言語	専用言語:SCOL(BASICに類似)
教示装置(オプション)	TP3000, TP1000-6ax(パソコンによるプログラム作成も可能)
外部入出力信号	入力8点 / 出力8点(コモン+/-選択可)
PLC機能	内蔵PLC(独立制御)
通信ポート	RS232C:2ポート, Ethernet:1ポート, USB 1ポート(外部メモリー用)
機能	割込み機能、自己診断、 動作中信号/通信処理、座標演算、内蔵PLC、コンベア同期(オプション)、等
電源	単相 AC190V~240V 50/60Hz
外形寸法、重量	470(W) × 290(H) × 304(D)mm, 21kg (ゴム足含む)
パソコンソフト(オプション)	TSAssist, プログラム作成/教示、リモート操作、シミュレーション等
オプション	付加軸(最大2軸)、I/O増設、I/Oケーブル、各種ネットワーク (PROFIBUS, DeviceNet, CC-Link, EtherNet/IP, EtherCAT, PROFINET)、規格対応

*: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とEtherNet/IPはODVAの登録商標です。PROFIBUSとPROFINETはPROFIBUS User Organizationの登録商標です。
EtherCAT®は、ドイツBeckhoff Automation GmbHによりライセンスされた特許取得済み技術であり登録商標です。



TSL3200E



ばら積みピッキング自動化システムが
簡単に導入できます。

ティーチペンダント オプション

TP1000-6ax

従来型のティーチ
ペンダントです。



TP3000

グラフィック
オペレーション
キー搭載。



東芝機械株式会社

制御システム事業部

■システムロボット

□サーボシステム

□プログラマブルコントローラ

東京本店 〒100-8503 東京都千代田区内幸町2-2-2(富国生命ビル)
TEL: 03-3509-0270 FAX: 03-3509-0335

沼津本社 〒410-8510 静岡県沼津市大岡2068-3
ロボットテクニカルセンター TEL: 055-926-5032 FAX: 055-925-6527

中部支店 〒465-0025 名古屋市中東区上社5-307
TEL: 052-702-7660 FAX: 052-702-1141

関西支店 〒530-0001 大阪市北区梅田3-4-5(毎日インテシオ)
TEL: 06-6341-6377 FAX: 06-6345-2738

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

※本資料の内容はお断りなしに変更することがありますのでご了承ください。

SM17087-2000-SS

垂直多関節ロボット

TVM Series



TVM900



TVM1200



TVM1500



TVMシリーズ用
コントローラ

TSL3200E

TV0060-CJS-04

生産現場に、圧倒的な競争力を

垂直多関節ロボット TVM Series

東芝機械の垂直多関節ロボットTVMシリーズは

最大20kgの重可搬高イナーシャと本体の軽量化の実現しました。

アーム長3種のバリエーションに加えて直交軸への搭載(オプション)により動作範囲をさらに拡大が可能です。

より幅広い工程自動化ニーズに対応し、機能豊富なコントローラおよびプログラミング支援ソフトウェア、

ばら積みピッキングパッケージをはじめとするソフトウェアソリューションと併せて

自動化、省力化、効率化に貢献します。

■ロボット仕様

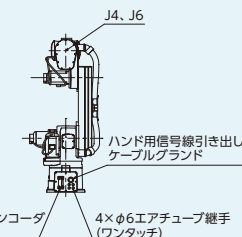
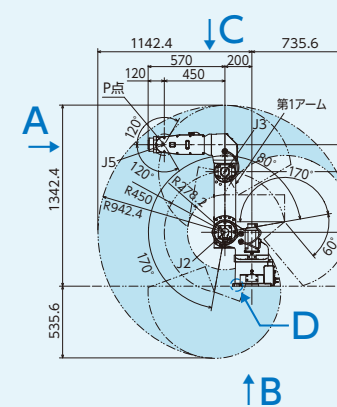
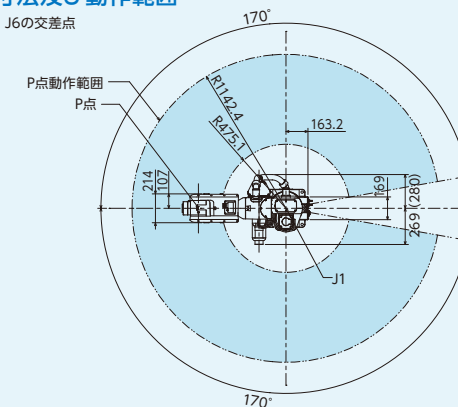
形 式		TVM900	TVM1200	TVM1500
制御軸			6軸	
アーム長 (mm)	全長	900	1200	1500
	第1アーム	450	600	750
	第2アーム	450	600	750
リーチ長(mm)		1142	1432	1726
定格可搬質量(kg)			5	
最大可搬質量(kg)		20	15	10
動作範囲 (deg)	1軸		±170	
	2軸		+170~-80	
	3軸		+170~-60	
	4軸		±190	
	5軸		±120	
	6軸		±360	
最大速度 (deg/s)*1	1軸		223	
	2軸	191		165
	3軸		270	
	4軸		412	
	5軸		336	
	6軸		720	
	合成(m/s)	8.7	10.7	12.0
許容負荷慣性モーメント (kgm ²)	4軸		1.80	
	5軸		1.80	
	6軸		0.30	
位置繰返し精度 X-Y-Z			±0.05(mm) 各成分*2	
ロボット本体質量(kg)		122	125	131
電源容量			6.9 kVA	
保護等級			IP65	
ハンド制御用信号/配管		入力8点 出力8点/φ6×4ライン		
		第6軸中空、I/Oパネル3連ソレノイドバルブ内蔵、I/OパネルEthernetポート、グリーン仕様		
オプション	(対応予定)	天吊り仕様		

*1: 動作パターン・負荷質量・オフセット量により、速度・加速度の制限があります。
*2: 周囲温度20℃一定時の一方向位置繰返し精度です。絶対位置決め制度ではございません。

TVM Series 外形図

外形寸法及び動作範囲

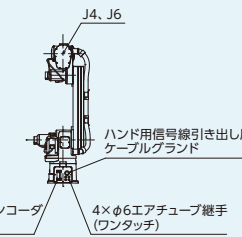
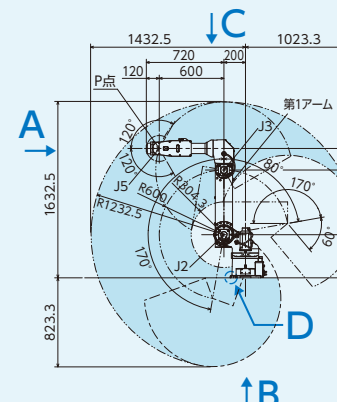
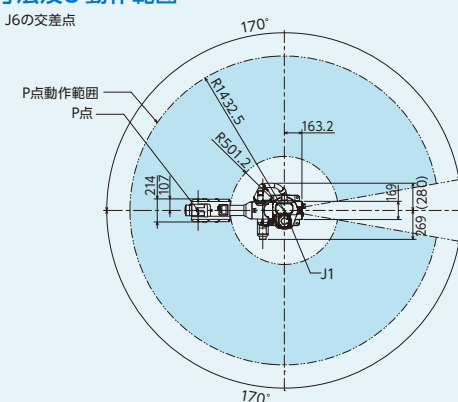
P点: J5、J6の交差点



TVM900

外形寸法及び動作範囲

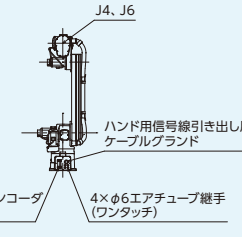
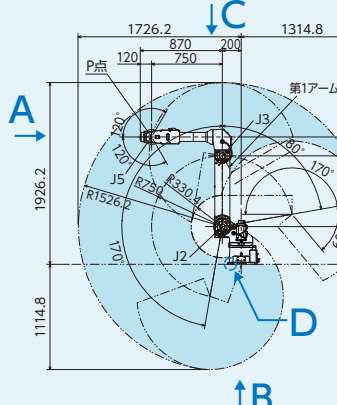
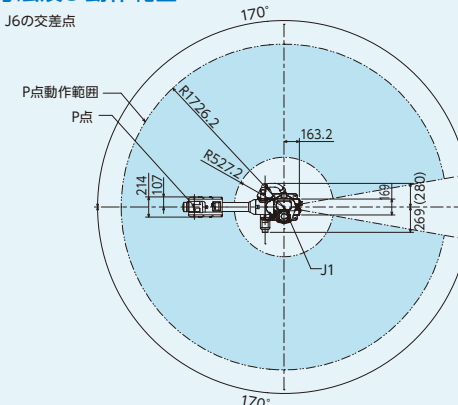
P点: J5、J6の交差点



TVM1200

外形寸法及び動作範囲

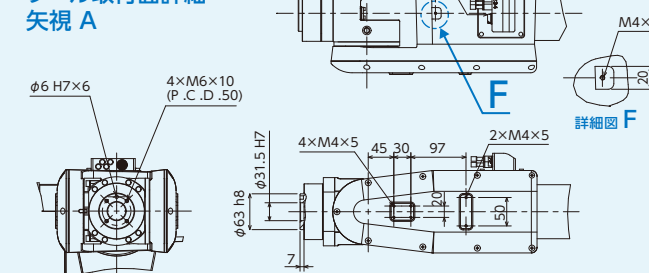
P点: J5、J6の交差点



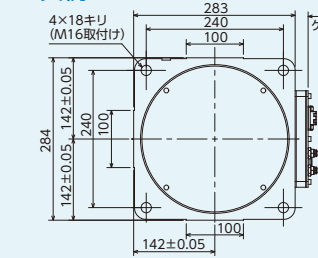
TVM1500

共通 外形図

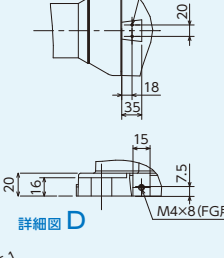
ツール取付面詳細 矢視 A



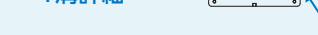
ベース取付寸法 矢視 B



矢視 C



第1アーム T溝詳細



詳細図 E

