

TAシリーズ 加工ロボットテトラム (スピンドルタイプ)

ロボット本体の仕様 [TA-4D182B 型]

項目	仕様		
	スピンドルタイプ		
セット型式 (注1)	TA-4D182B		
本体型式	TA-4D182BM		
合成アーム長	532mm(オフセット含む)		
上下ストローク	180mm		
手首回転角度	T=		
動作角度およびストローク	J1: +97°、-120°	J2: +144°、+24°	Z: ±90mm
軸組合わせ	J1 + J2 + Z + T		
合成最大速度	アーム先端: 3,500mm/s、Z: 333.3mm/s		
最大圧入力 (注2)	1,370N(140kgf)(30秒以下)		
位置検出方法	簡易型アブソリュートエンコーダ (T軸のみインクリメンタルエンコーダ)		
駆動モータ、ブレーキ	全軸ACサーボモータ (Z軸のみ「ブレーキ」+「重力バランスエアシリンダー」付)		
キャリブレーション最大移動量	フランジ中心5mm、手首回転0.7 スピンドル1回転		
エア源	常用圧力	3.9×10 ⁵ Pa(4kgf/cm ²)	
	許容最大圧力	5.9×10 ⁵ Pa(6kgf/cm ²)	
質量	125kg		

注1: セット型式は、ロボット本体・コントローラー・オペレーティングパネル一式の型式です。

注2: 最大圧入力に関しては、モーターの保護のため30秒間100kgf以上の圧入をした場合、90秒間のインターバルをとって下さい。

TA シリーズ 加工ロボットテトラム(スピンドルタイプ)

外形寸法と動作範囲

TA-4D182B 型

単位: mm

スピンドル・ハンドリングタイプ併記 <>内はハンドリングタイプ

