

TA シリーズ 加工ロボットテトラム (ハンドリングタイプ)

ロボット本体の仕様 [TA-41182B 型]

項目	仕様		
	ハンドリングタイプ		
セット型式 (注1)	TA-41182B		
本体型式	TA-41182BM		
合成アーム長	535mm(オフセット含む)		
上下ストローク	180mm		
手首回転角度	T= ±270 °		
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		
定格可搬質量	10kg		
合成最大速度	アーム先端: 3,500mm/s、 Z: 333.3mm/s		
位置繰返し精度 (注2)	アーム先端: ±0.03mm		
最大圧入力 (注3)	1,370N(140kgf)(30秒以下)		
最大許容慣性モーメント (T軸まわり)	0.104kgm ² (1.02kgfcm ²)		
位置検出方法	簡易型アブソリュートエンコーダ		
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	120kg		

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: 位置繰返し精度は、周囲温度一定時の精度です。

注3: 最大圧入力に関しては、モータの保護のため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。

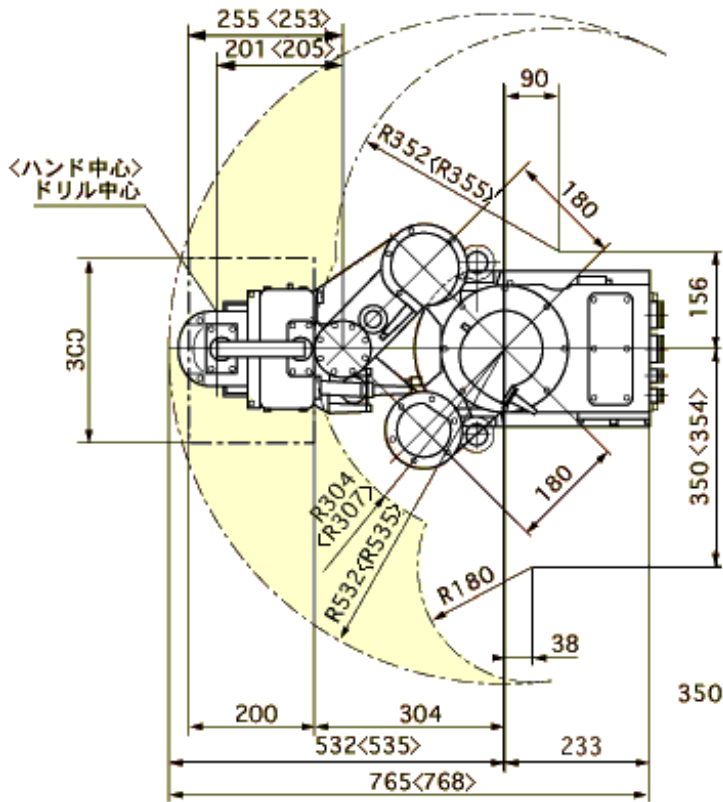
TA シリーズ 加工ロボットテトラム (ハンドリングタイプ)

外形寸法と動作範囲

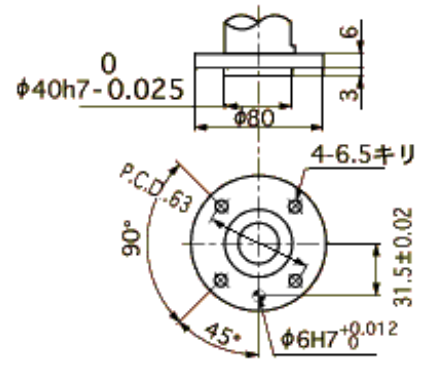
TA-41182B 型

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



ツール取付面詳細



ベース取付寸法 (下面より)

