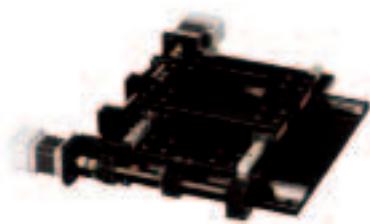


## 中抜きタイプXYステージ

## GXYシリーズ

ステージ中央部に大きな空間が得られ、光学式検査装置等に使用可能です。多軸プログラミングソフトウェア「CAD ROBO PULSE」との組み合わせにより、パソコンでCAD (DXF) データを取り込み、その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。標準機としてストローク：100×100、200×200の2機種でオプションにて要求するストロークの製作が可能。標準仕様は、定格推力：280N、可搬質量：100N、XY運動の平行度：0.05mm、定格速度：15mm/sec、繰返し位置決め精度：±0.02mm、使用エンコーダ：50000パルス/回転。



【Mecha Industry Co., Ltd.】

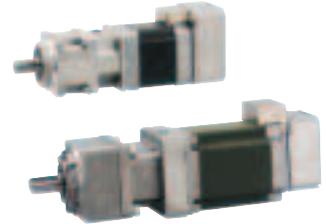
[http://www.mekatoro.net/mecha\\_industry](http://www.mekatoro.net/mecha_industry)

資料請求番号：18-110

## 減速比バリエーション拡大

## 遊星減速機付サーボシステム CMG-Sシリーズ

はすば歯車で脈動の少なく、高精度なバックラッシュ18分(0.3°)を保証するCMG-Sシリーズに減速比バリエーションが増えました。CMG-23L、23Sタイプはご用命によりバックラッシュ3分(0.05°)も製作できます。17S、17Lの減速比は1/3、1/5、1/9、1/15、1/25、1/45、1/81の7機種。23S、23Lの減速比は1/3、1/5、1/9、1/15、1/20、1/25、1/35、1/45、1/81の9機種を標準化。



【Mecha Industry Co., Ltd.】

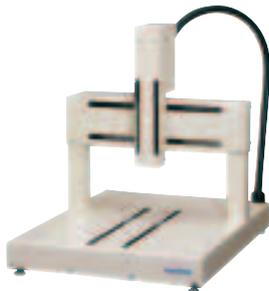
[http://www.mekatoro.net/mecha\\_industry](http://www.mekatoro.net/mecha_industry)

資料請求番号：18-113

## 高剛性・高精度3軸ロボット

## TRKシリーズ

LMガイド+ボールねじ一体型構造アクチュエータの3軸構造により、高精度な位置決めを要求する用途に適しています。動作範囲は、X軸：310mm、Y軸：210mm、Z軸：119mm、繰返し位置決め精度：±0.02mm、最大可搬質量：テーブル200N、Z軸20N、使用エンコーダは50,000パルス/回転の分解能を確保。コントローラはPLC制御でプログラム数で36本(最大100本)、プログラムステップ数：100ステップ(最大1,000ステップ)、ポイント数は各軸5,000ポイント、コマンド数は基本コマンド1~29(最大99)、基本入力14点、基本出力は8点、オプションにて各ネットワークに対応。



【Mecha Industry Co., Ltd.】

[http://www.mekatoro.net/mecha\\_industry](http://www.mekatoro.net/mecha_industry)

資料請求番号：18-111

## アルミフレーム・ガイドなし

## 軽量タイプベルト駆動アクチュエータ BAシリーズ

20角、25角、34角、45角のアルミプロファイルにタイミングベルトを組み込んだ軽量タイプの電動アクチュエータで、高速で高精度な位置決めが可能。ロングストロークに対応できます。標準ストローク(mm)は、20角：1~650、25角：1~1000、34角：1~1000、45角：1~3000。繰返し位置決め精度：±0.08mm、最高速度(mm/sec)は20角：1000、25角：1500、34角：2000、45角：5000、最大可搬質量(N)は20角：15、25角：30、34角：60、45角：200、最大許容推力(N)は20角：15、25角：30、34角：60、45角：260、エンコーダ仕様：インクリメンタル50,000パルス/回転、ガイド組み込みのBGAシリーズもご用意しております。



【Mecha Industry Co., Ltd.】

[http://www.mekatoro.net/mecha\\_industry](http://www.mekatoro.net/mecha_industry)

資料請求番号：18-114

## ノンバックラッシュ直交軸インデックスアクチュエータ

## NIBシリーズ

歯車を使用せずスチールボールを採用した減速機構により、バックラッシュがありませんので、高精度な正逆位置決めに適しています。ボールの転がり接触のため、ボール転走音のみで歯車のように歯打ち音は皆無で低騒音です。減速比は、1/5、1/10、1/15の3種類でモータ容量45Wタイプで許容定格トルク：1.1~3.3N・m、最高回転数：600~200rpm、スラスト荷重：100N・m、角度伝達精度：180arc・sec、ロストモーション：±1arc・min、エンコーダ分解能：50,000パルス/回転、入力電圧：DC24V。



【Mecha Industry Co., Ltd.】

[http://www.mekatoro.net/mecha\\_industry](http://www.mekatoro.net/mecha_industry)

資料請求番号：18-112

## アーム移動型

## テーブル固定タイプ3軸ロボット

ワークが固定テーブル上にあり、X軸とY軸のアームが移動するためワークを移動させないでロボットに加工させたい用途に最適です。標準仕様はテーブル寸法(mm)：500(縦)×380(横)×160(高)、動作範囲(mm)はX軸：260、Y軸：310、Z軸：50、繰返し位置決め精度：±0.05mm、最高速度：400mm/sec、最大可搬質量：Z軸で20N、コントローラ仕様、プログラム数：36本、ステップ、ポイント数：各軸5000ポイント、基本コマンド1~29、基本入力14点、出力8点、各種ネットワークに対応。



【Mecha Industry Co., Ltd.】

[http://www.mekatoro.net/mecha\\_industry](http://www.mekatoro.net/mecha_industry)

資料請求番号：18-115