

TCBS

Clean 사양, Ball Screw Drive, 방진형

TCBS Series 모델 [사이즈, 방향]

TCBS Series [기술데이터]

TCBS 간단 선정표

TCBS 주문 코드

TCBS Series Specification

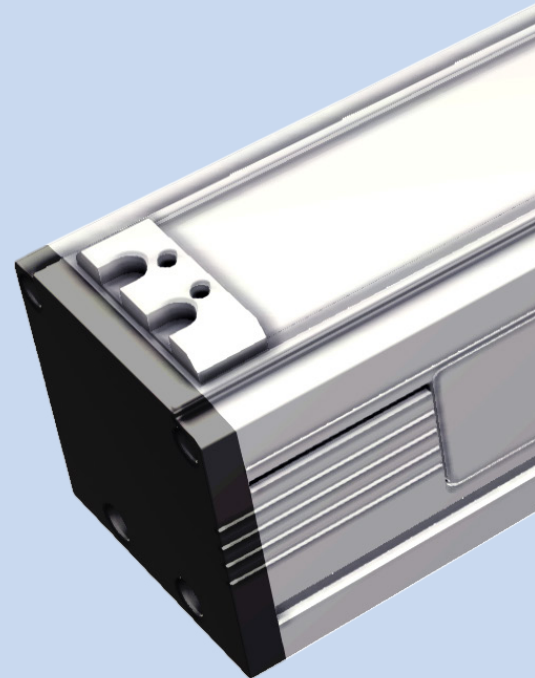
TCBS 070

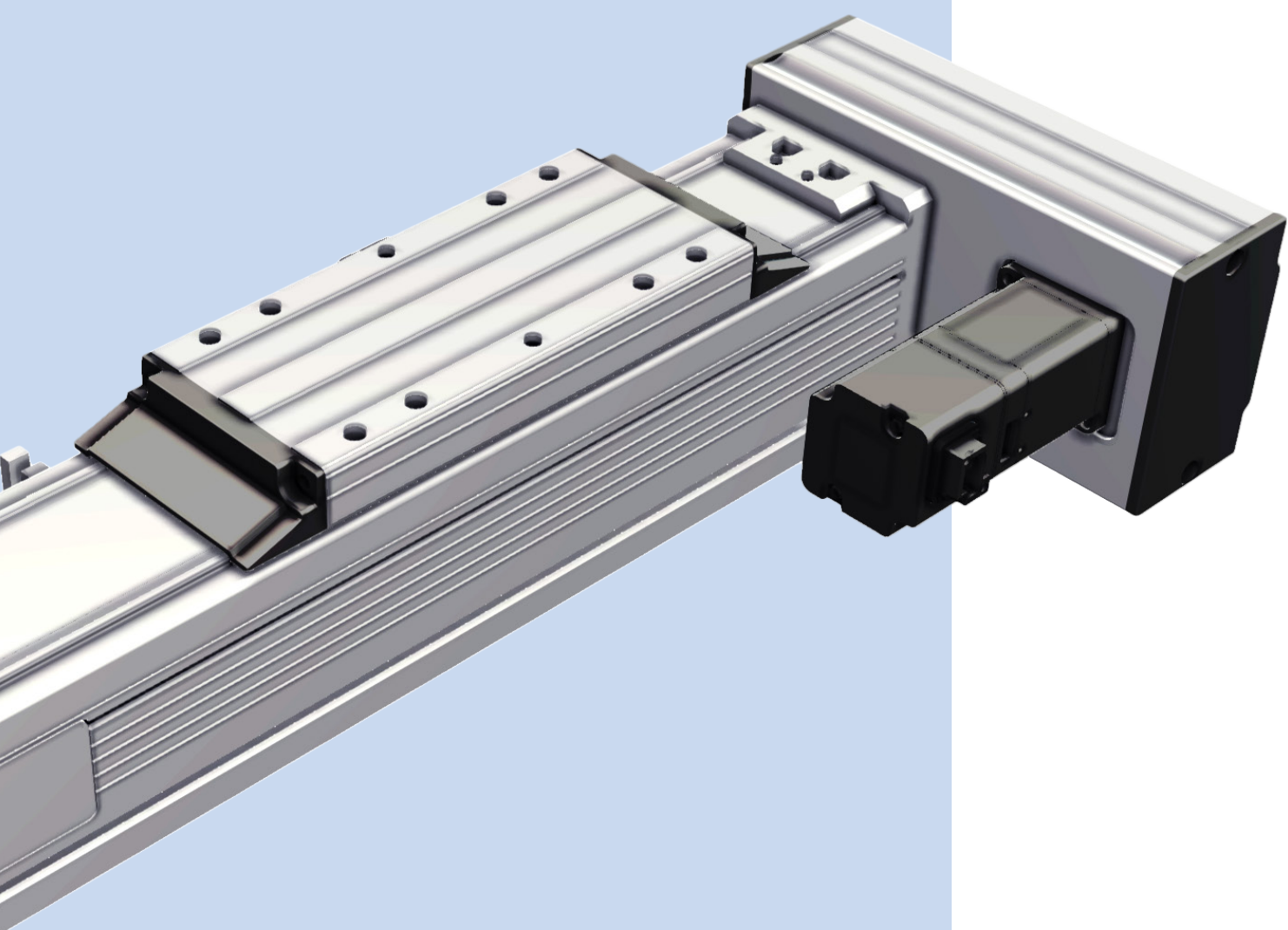
TCBS 090

TCBS 120

TCBS 160

TCBS 200



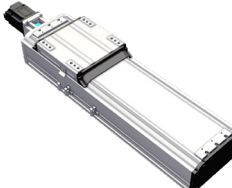


TCBS SERIES

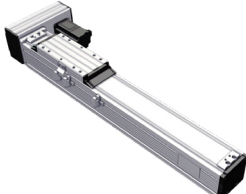
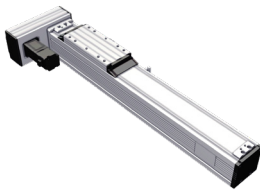
TCBS : Clean 사양, Ball Screw Drive, 방진형

STS Bend를 적용하여 구동 시 LM Guide와 Ball Screw의 구동으로 인해 발생하는 particle이 공기 중에 유포 되지 않도록 청정도 유지가 가능한 직교 로봇, 양쪽 Side에 Suction Port 사용 가능

TCBS 모델 사이즈

TCBS 070	TCBS 090	TCBS 120	TCBS 160
			
TCBS 200			
			

TCBS 모델 방향

Straight Coupling	Parallel Left Pulley	Parallel Right Pulley	Parallel Bottom Pulley
			

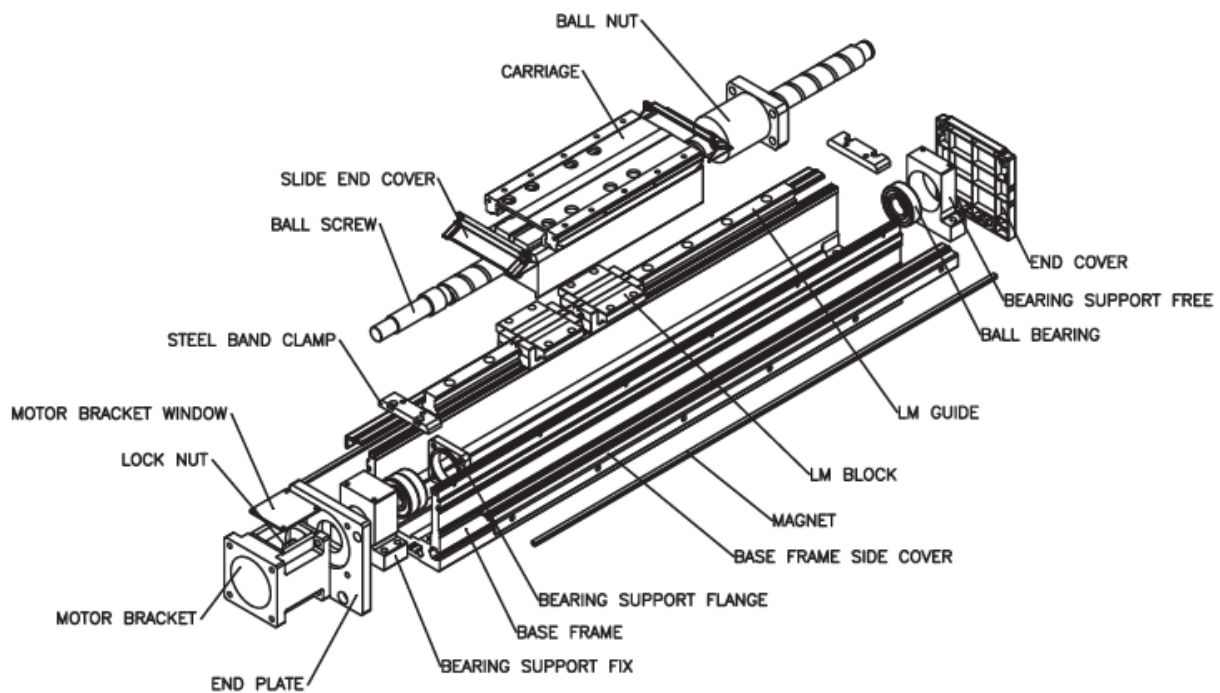
* 기본 타입 외 특주형 주문 가능합니다. 기술영업부로 문의 주십시오.

TCBS SERIES 기술데이터

TCBS : Clean 사양, Ball Screw Drive, 방진형

STS Bend를 적용하여 구동시 LM Guide와 Ball Screw의 구동으로 인해 발생 되는 Particle가 공기 중에 유포 되지 않도록 청정도 유지가 가능한 직교 로봇

직교로봇 [Ball Screw Type]



TCBS Series

Ball Screw Class	위치 반복 정밀도	서보모터 RPM
- 연삭 : C7 (예압제품) - 월링 : C6 (표준제품) - 전조 : C7 * C5 이상은 별도문의	- 연삭 : $\pm 0.01\text{mm}$ - 월링 : $\pm 0.02\text{mm}$ - 전조 : $\pm 0.05\text{mm}$	- 연삭 : 3000 RPM - 전조 : 1000~1500 RPM

* LM Guide 및 Ball Screw에 Raydent 후처리 가능합니다.

TCBS 간단 선정표

TCBS : Clean 사양, Ball Screw Drive, 방진형

STS Bend를 적용하여 구동 시 LM Guide와 Ball Screw의 구동으로 인해 발생하는 particle이 공기 중에 유포 되지 않도록 청정도 유지가 가능한 직교 로봇, 양쪽 Side에 Suction Port 사용 가능

TCBS 모델

수평 (kg)

모터(W)	최대속도	외경(Ø) x 리드(mm)	TCBS 070	TCBS 090	TCBS 120	TCBS 160	TCBS 200
400	250	16 * 05	30	50	50	70	
	500	16 * 10	30	50	50	70	
	1000	15 * 20	30	30	32	29	
750	250	20 * 05		50		70	100
	500	20 * 10		50		70	100
	1000	20 * 20		50		70	77

수직 (kg)

모터(W)	최대속도	외경(Ø) x 리드(mm)	TCBS 070	TCBS 090	TCBS 120	TCBS 160	TCBS 200
400	250	16 * 05	26	25	26	24	
	500	16 * 10	29	28	29	26	
	1000	15 * 20	18	17	18	16	
750	250	20 * 05		28		27	24
	500	20 * 10		53		51	48
	1000	20 * 20		34		33	30

* 본 간단 선정표의 무게는 선정 시 참고용으로만 사용하십시오.

* 직렬 모델 기준 데이터입니다.

* ST : 1000mm
Acc. : 0.3G
Speed : 각 Model별 Vmax
Life Time : 30,000km

• 상기 조건 만족 적용가능 최대하중

최대 허용 하중은 상기 Test 조건을 모두 만족하는 Data이며, 실제 허용 하중과 오차가 있을 수 있습니다.

TCBS SERIES 주문 코드

클린타입 볼스크류 직교로봇

1 2 3 4 5 6 7 8
 ■ ■ ■ ■ - ■ ■ ■ - ■ ■ ■ ■ - ■ ■ ■ ■ - ■ ■ ■ - ■ ■ ■ - ■ ■ ■ - ■ ■ ■ - ■ ■ ■

- | | | | |
|--------------------------|---|-----------------|---------------------|
| 1 Type | TCBS | 5 Motor Size | 40(400W) / 75(750W) |
| 2 Size | 070 / 090 / 120 / 160 / 200 | 6 Gearbox ratio | R00 |
| 3 Max. Stroke | 1200 / 1600 / 1800 | 7 센서방향과 수량 | L3 / R3 |
| 4 External diameter Lead | 1605 / 1610 / 1520 / 2005 / 2010 / 2020 | 8 레이던트 유무 | R |

오픈타입 볼스크류 직교로봇

1 2 3 4 5 6 7 8
 ■ ■ ■ ■ - ■ ■ ■ - ■ ■ ■ ■ - ■ ■ ■ ■ - ■ ■ ■ - ■ ■ ■ - ■ ■ ■ - ■ ■ ■ - ■ ■ ■

- | | | | |
|--------------------------|---|-----------------|---------------------|
| 1 Type | TOBS | 5 Motor Size | 40(400W) / 75(750W) |
| 2 Size | 120 / 160 / 200 | 6 Gearbox ratio | R00 |
| 3 Max. Stroke | 1200 / 1700 / 1900 | 7 센서방향과 수량 | L3 / R3 |
| 4 External diameter Lead | 1605 / 1610 / 1520 / 2005 / 2010 / 2020 | 8 레이던트 유무 | R |

클린타입 T벨트 직교로봇

1 2 3 4 5 6 7
 ■ ■ ■ ■ - ■ ■ ■ - ■ ■ ■ ■ - ■ ■ ■ - ■ ■ ■ - ■ ■ ■ - ■ ■ ■ - ■ ■ ■

- | | | | |
|---------------|--------------------------------|-----------------|---------|
| 1 Type | TCTB | 5 Gearbox ratio | R00 |
| 2 Size | 070 / 090 / 120 / 160 / 200 | 6 센서방향과 수량 | L3 / R3 |
| 3 Max. Stroke | 3700 | 7 레이던트 유무 | R |
| 4 Motor Size | 20(200W) / 40(400W) / 75(750W) | | |

오픈타입 T벨트 직교로봇

1 2 3 4 5 6 7
 ■ ■ ■ ■ - ■ ■ ■ - ■ ■ ■ ■ - ■ ■ ■ - ■ ■ ■ - ■ ■ ■ - ■ ■ ■ - ■ ■ ■

- | | | | |
|---------------|---------------------|-----------------|---------|
| 1 Type | TOTB | 5 Gearbox ratio | R00 |
| 2 Size | 120 / 160 / 200 | 6 센서방향과 수량 | L3 / R3 |
| 3 Max. Stroke | 3700 | 7 레이던트 유무 | R |
| 4 Motor Size | 40(400W) / 75(750W) | | |

미니어처 클린타입 볼스크류 직교로봇

1 2 3 4 5 6 7 8
 ■ ■ ■ ■ - ■ ■ ■ - ■ ■ ■ ■ - ■ ■ ■ ■ - ■ ■ ■ - ■ ■ ■ - ■ ■ ■ - ■ ■ ■ - ■ ■ ■

- | | | | |
|--------------------------|-----------------------|-----------------|---------------------|
| 1 Type | TECBS | 5 Motor Size | 10(100W) / 20(200W) |
| 2 Size | 030 / 035 / 045 / 065 | 6 Gearbox ratio | R00 |
| 3 Max. Stroke | 300 / 500mm | 7 센서방향과 수량 | L3 / R3 |
| 4 External diameter Lead | 08x2.5 / 1205 / 1210 | 8 레이던트 유무 | R |

TCBS Series Specification

TCBS : Clean 사양, Ball Screw Drive, 방진형

STS Bend를 적용하여 구동 시 LM Guide와 Ball Screw의 구동으로 인해 발생하는 particle이 공기 중에 유포 되지 않도록 청정도 유지가 가능한 직교 로봇, 양쪽 Side에 Suction Port 사용 가능

TCBS Straight 직렬

Model		Ball screw		Motor	Max. Load H (kg)					Max. Load W (kg)					Max. Load V (kg)				
Series	Size	Size	Lead	정격출력	20	40	60	80	100	20	40	60	80	100	20	40	60	80	100
TCBS SERIES	70	Ø16	5	400W	30					12					26				
		Ø16	10	400W	30					12					29				
		Ø15	20	400W	30					12					18				
	90	Ø16	5	400W		50				23					25				
		Ø16	10	400W		50				23					28				
		Ø15	20	400W	30					23					17				
		Ø20	5	750W		50				23					28				
		Ø20	10	750W		50				23					53				
		Ø20	20	750W		50				23					34				
	120	Ø16	5	400W		50				40					26				
		Ø16	10	400W		50				40					29				
		Ø15	20	400W	32					32					18				
	160	Ø16	5	400W			70				60				24				
		Ø16	10	400W			70				60				26				
		Ø15	20	400W	29					29					16				
		Ø20	5	750W			70				60				27				
		Ø20	10	750W			70				60				51				
		Ø20	20	750W			70				60				33				
	200	Ø20	5	750W				100				90			24				
		Ø20	10	750W				100				90			48				
		Ø20	20	750W			77				77				30				

* ST : 1000mm
Acc. : 0.3G
Speed : 각 Model별 Vmax
Life Time : 30,000km

• 상기 조건 만족 적용가능 최대하중

최대 허용 하중은 상기 Test 조건을 모두 만족하는 Data이며, 실제 허용 하중과 오차가 있을 수 있습니다.

TCBS Series Specification

TCBS : Clean 사양, Ball Screw Drive, 방진형

STS Bend를 적용하여 구동시 LM Guide와 Ball Screw의 구동으로 인해 발생 되는 Particle가 공기 중에 유포 되지 않도록 청정도 유지가 가능한 직교 로봇

TCBS Parallel 병렬

Model		Ballscrew		Motor	Max. Load H (kg)					Max. Load W (kg)					Max. Load V (kg)				
Series	Size	Size	Lead	정격 출력	20	40	60	80	100	20	40	60	80	100	20	40	60	80	100
TCBS SERIES	70	Ø16	5	400W	30					12					26				
		Ø16	10	400W	30					12					29				
		Ø15	20	400W	23					12					18				
	90	Ø16	5	400W		50				23					25				
		Ø16	10	400W		50				23					28				
		Ø15	20	400W	21					21					16				
		Ø20	5	750W		50				23					28				
		Ø20	10	750W		50				23					53				
		Ø20	20	750W		50				23					31				
	120	Ø16	5	400W		50				40					26				
		Ø16	10	400W		50				40					29				
		Ø15	20	400W	22					22					17				
	160	Ø16	5	400W			70				60				24				
		Ø16	10	400W			70				60				26				
		Ø15	20	400W	20					20					15				
		Ø20	5	750W		70					60				27				
		Ø20	10	750W		70					60				51				
		Ø20	20	750W		64					60				30				
	200	Ø20	5	750W				100				90			24				
		Ø20	10	750W				100				90			48				
		Ø20	20	750W		73					73				29				

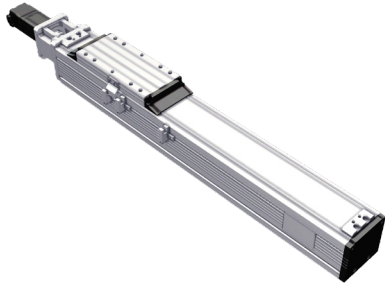
* ST : 1000mm
Acc. : 0.3G
Speed : 각 Model별 Vmax
Life Time : 30,000km

• 상기 조건 만족 적용가능 최대하중

최대 허용 하중은 상기 Test 조건을 모두 만족하는 Data이며, 실제 허용 하중과 오차가 있을 수 있습니다.

TCBS 070 Series

Cartesian Dust-Proof Robot(Ball Screw Type) Straight Coupling Model
직교로봇(볼스크류 타입) 직렬 커플링 모델



Technical Data

Max. Stroke	1200mm
Max. Speed	1000mm/s (하기 표 참고)
Drive System	Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm
LM Guide	NO. 15 / 1R / 2B
서보 모터 출력	400W
서보 모터 RPM	3000RPM

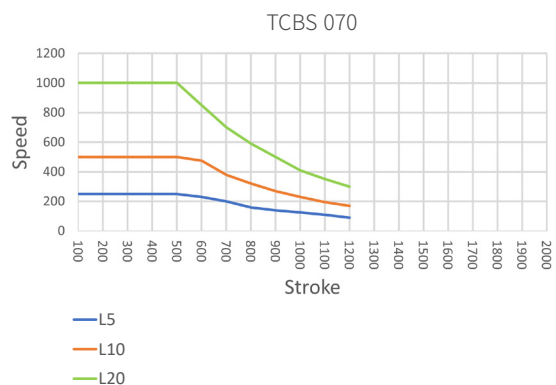
Specification

Model	Series	TCBS		
	Size	070		
Ball screw	Diameter	Ø16	Ø15	
	Lead	5	10	20
Motor	장착방향	Straight 직렬		
	정격출력	400W		
Max. Load (kg)	Horizontal	30		
	Wall Mount	12		
	Vertical	26	29	18
Max.Speed		250	500	1000

• ST : 1000mm
 Acc. : 0.3G
 Speed : 각 Model별 Vmax
 Life Time : 30,000km

• 상기 조건 만족 적용가능 최대하중
 최대 허용 하중은 상기 Test 조건을 모두 만족하는 Data이며, 실제 허용 하중과 오차가 있을 수 있습니다.

Speed

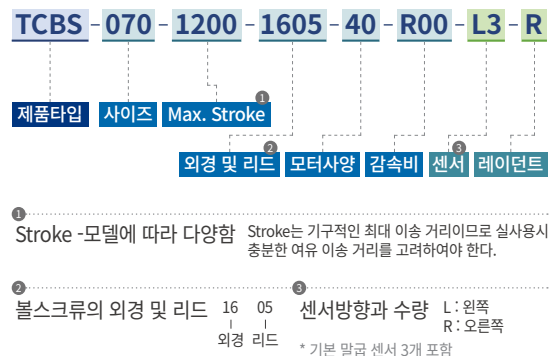


※ 이외 특주 사양은 별도문의 바랍니다.

Note

1. Ball Screw Class: 연삭 - C7 (예압제품), 월링 - C6 (표준제품), 전조 - C7
2. 위치 반복 정밀도: 연삭 - $\pm 0.01\text{mm}$, 월링 - $\pm 0.02\text{mm}$, 전조 - $\pm 0.05\text{mm}$
3. 서보모터 RPM: 연삭 - 3000 RPM, 전조 - 1000 ~ 1500 RPM
4. 중량: 기본 중량 5.1kg + 캐리지 1.7kg
5. Stroke 100mm당 0.8kg 씩
ex) st 300mm : $5.1 + 1.7 + (0.8 \times 3) = 9.2\text{kg}$

Order Code

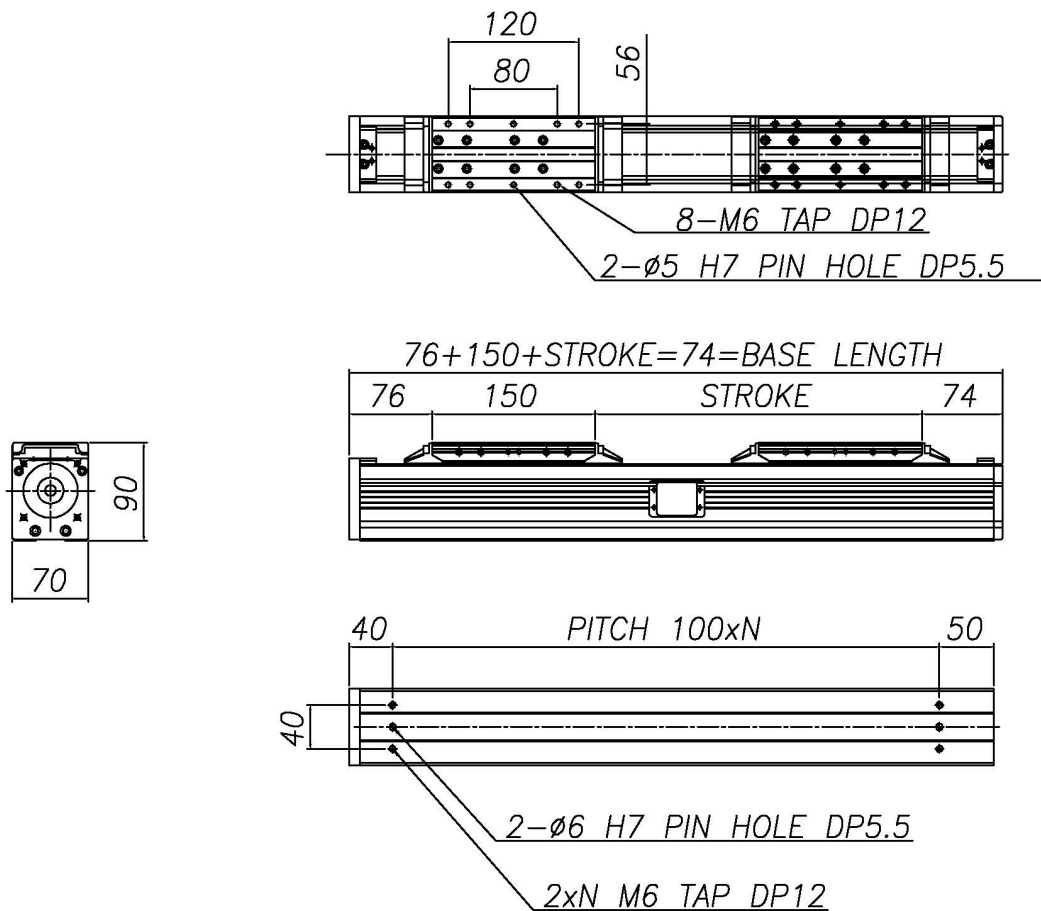


TCBS 070 Series

Cartesian Dust-Proof Robot(Ball Screw Type) Straight Coupling Model
직교로봇(볼스크류 타입) 직렬 커플링 모델

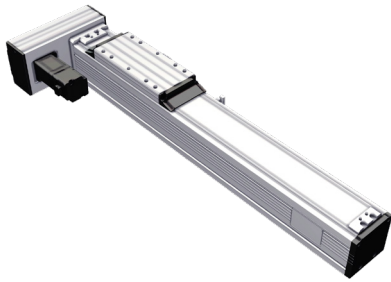
Dimension

※ 도면상 치수는 임의로 변경될 수 있습니다.



TCBPR 070 Series

Cartesian Dust-Proof Robot(Ball Screw Type) Parallel Right Pulley Model
직교로봇(볼스크류 타입) 병렬 우측 풀리 모델



Technical Data

Max. Stroke	1200mm
Max. Speed	1000mm/s (하기 표 참고)
Drive System	Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm
LM Guide	NO. 15 / 1R / 2B
서보 모터 출력	400W
서보 모터 RPM	3000RPM

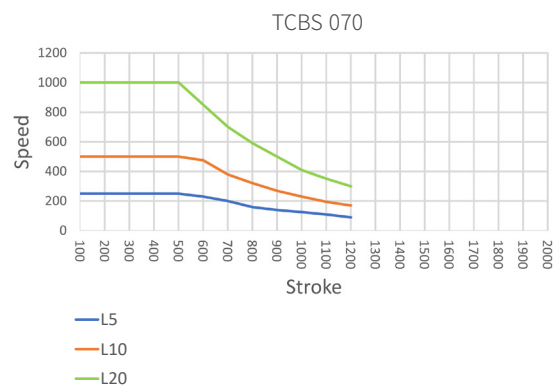
Specification

Model	Series	TCBS		
	Size	070		
BallScrew	Diameter	Ø16	Ø15	
	Lead	5	10	20
Motor	장착방향	Parallel 병렬		
	정격출력	400W		
Max. Load (kg)	Horizontal	30	23	
	Wall Mount	12		
	Vertical	26	29	18
Max.Speed		250	500	1000

• ST : 1000mm
Acc. : 0.3G
Speed : 각 Model별 Vmax
Life Time : 30,000km

• 상기 조건 만족 적용가능 최대하중
→ 최대 허용 하중은 상기 Test 조건을 모두 만족하는 Data이며, 실제 허용 하중과 오차가 있을 수 있습니다.

Speed



※ 이외 특주 사양은 별도문의 바랍니다.

Note

1. Ball Screw Class: 연삭 - C7 (예압제품), 월링 - C6 (표준제품), 전조 - C7
 2. 위치 반복 정밀도: 연삭 - $\pm 0.01\text{mm}$, 월링 - $\pm 0.02\text{mm}$, 전조 - $\pm 0.05\text{mm}$
 3. 서보모터 RPM: 연삭 - 3000 RPM, 전조 - 1000 ~ 1500 RPM
 4. 중량: 기본 중량 5.7kg + 캐리지 1.6kg
 5. Stroke 100mm당 0.76kg 씩
- ※ 이외 특주 사양은 기술 영업부와 협의가 가능합니다.

Order Code

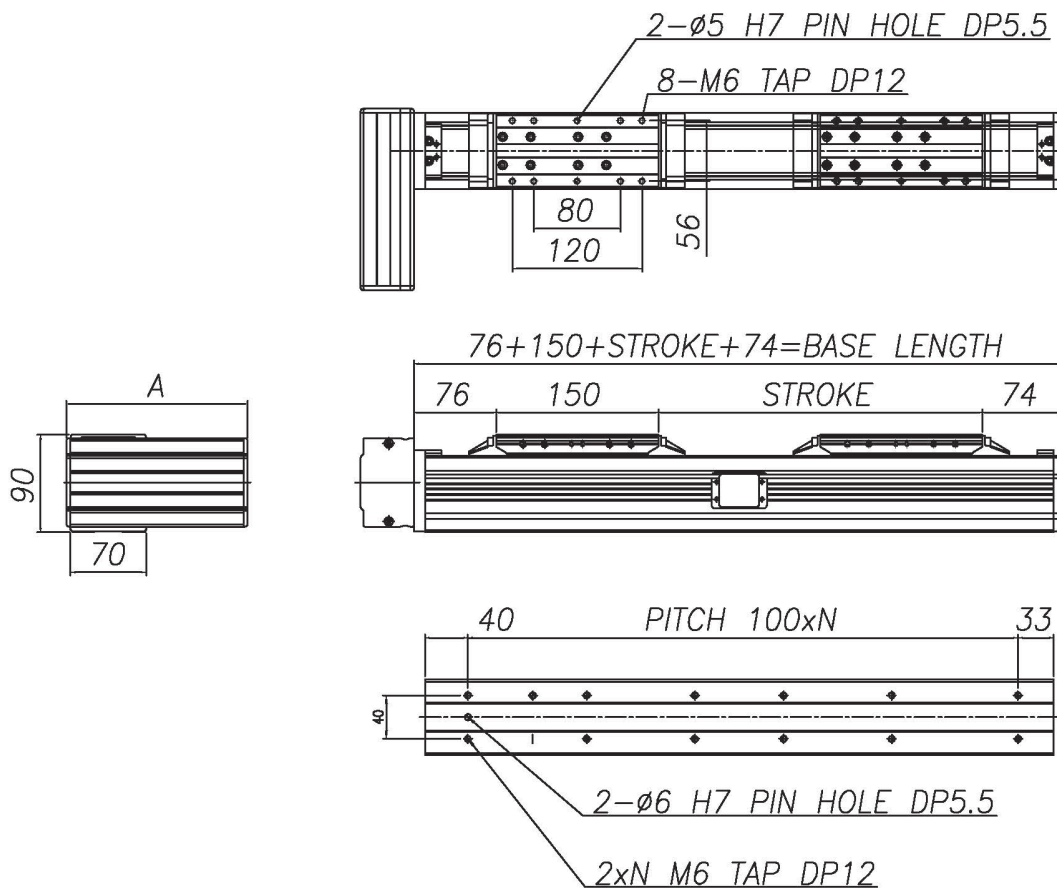
TCBPR	- 070 -	1200 -	1605 -	40 -	R00 -	L3 -	R
제품타입	사이즈	Max. Stroke					
		외경 및 리드	모터사양	감속비	센서	레이던트	
① Stroke -모델에 따라 다양함 Stroke는 기구적인 최대 이송 거리이므로 실사용시 충분한 여유 이송 거리를 고려하여야 한다. ② 볼스크류의 외경 및 리드 16 05 ③ 센서방향과 수량 L: 왼쪽 R: 오른쪽 * 기본 말굽 센서 3개 포함							

TCBPR 070 Series

Cartesian Dust-Proof Robot(Ball Screw Type) Parallel Right Pulley Model
직교로봇(볼스크류 타입) 병렬 우측 풀리 모델

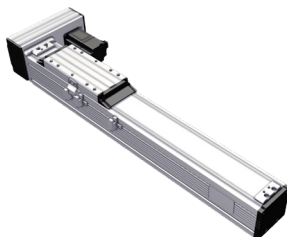
Dimension

※ 도면상 치수는 임의로 변경될 수 있습니다.

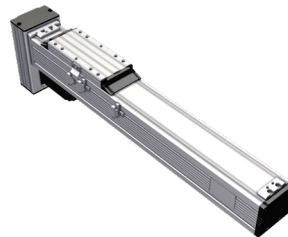


Model

TCBPL 070 - Parallel Left Pulley Model



TCBPB 070 - Parallel Bottom Pulley Model



TCBS 090 Series

Cartesian Dust-Proof Robot(Ball Screw Type) Straight Coupling Model
직교로봇(볼스크류 타입) 직렬 커플링 모델



Technical Data

Max. Stroke	1600mm
Max. Speed	1000mm/s (하기 표 참고)
Drive System	Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm
LM Guide	NO. 20 / 1R / 2B
서보 모터 출력	400W, 750W
서보 모터 RPM	3000RPM

Specification

Model	Series	TCBS					
	Size	090					
Ballscrew	Diameter	Ø16		Ø15		Ø20	
	Lead	5	10	20	5	10	20
Motor	장착방향	Straight 직렬					
	정격출력	400W			750W		
Max. Load (kg)	Horizontal	50		30		50	
	Wall Mount	23					
	Vertical	25	28	17	28	53	34
Max.Speed		250	500	1000	250	500	1000

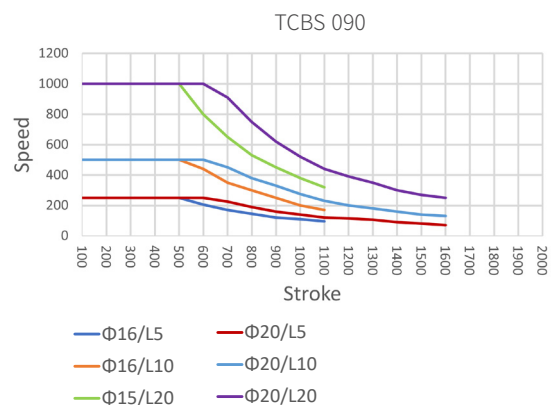
• ST : 1000mm
Acc. : 0.3G
Speed : 각 Model별 Vmax
Life Time : 30,000km

→

• 상기 조건 만족 적용가능 최대하중

최대 허용 하중은 상기 Test 조건을 모두 만족하는 Data이며, 실제 허용 하중과 오차가 있을 수 있습니다.

Speed

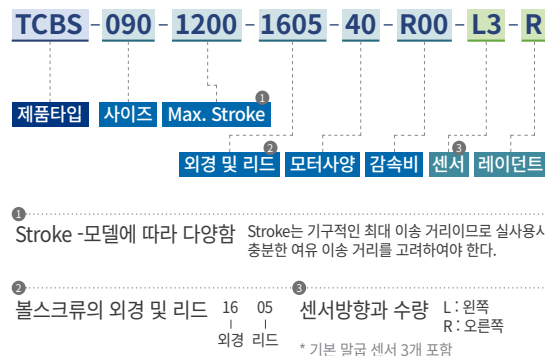


※ 이외 특수 사양은 별도문의 바랍니다.

Note

1. Ball Screw Class: 연삭 - C7 (예압제품), 월링 - C6 (표준제품), 전조 - C7
 2. 위치 반복 정밀도: 연삭 - $\pm 0.01\text{mm}$, 월링 - $\pm 0.02\text{mm}$, 전조 - $\pm 0.05\text{mm}$
 3. 서보모터 RPM: 연삭 - 3000 RPM, 전조 - 1000 ~ 1500 RPM
 4. 중량: 기본 중량 9.2kg + 캐리지 3.3kg
 5. Stroke 100mm당 1.2kg 씩
- ※ 이외 특수 사양은 기술 영업부와 협의가 가능합니다.

Order Code

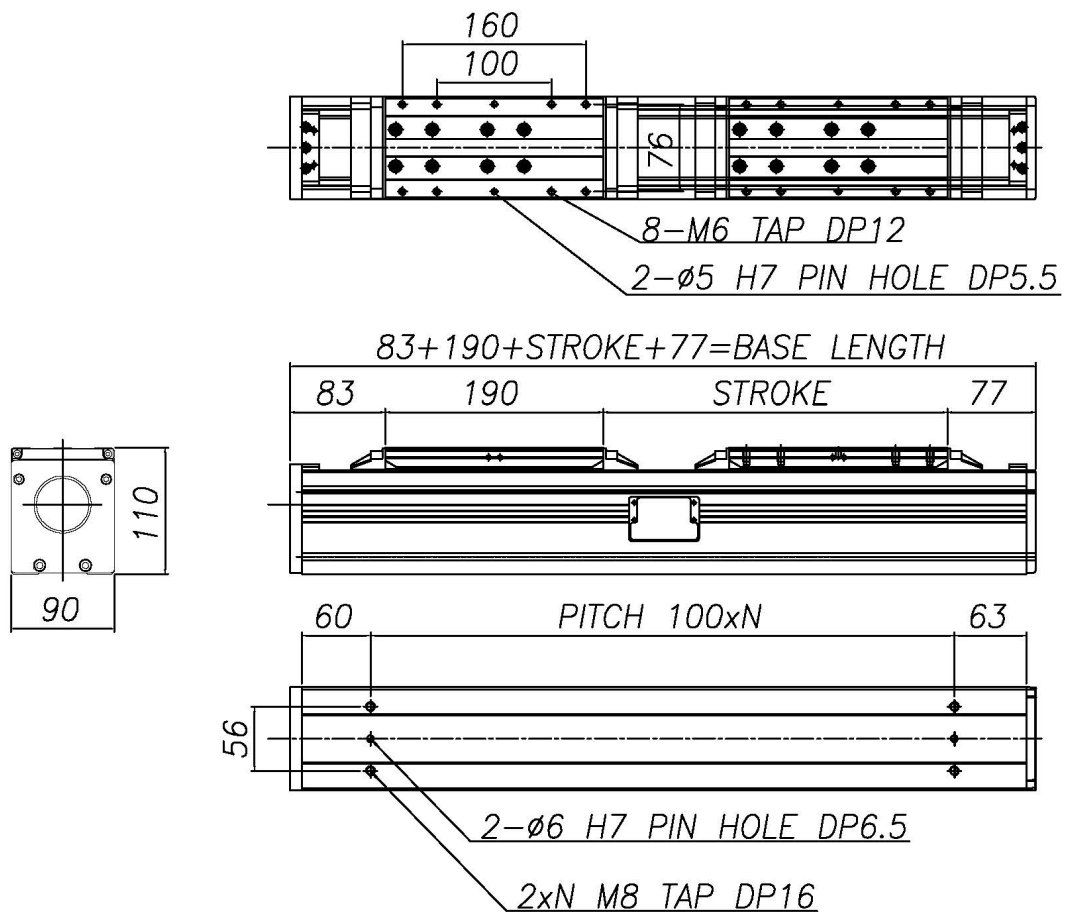


TCBS 090 Series

Cartesian Dust-Proof Robot(Ball Screw Type) Straight Coupling Model
직교로봇(볼스크류 타입) 직렬 커플링 모델

Dimension

※ 도면상 치수는 임의로 변경될 수 있습니다.



TCBPR 090 Series

Cartesian Dust-Proof Robot(Ball Screw Type) Parallel Right Pulley Model
직교로봇(볼스크류 타입) 병렬 우측 풀리 모델



Technical Data

Max. Stroke	1600mm
Max. Speed	1000mm/s (하기 표 참고)
Drive System	Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm
LM Guide	NO. 20 / 1R / 2B
서보 모터 출력	400W, 750W
서보 모터 RPM	3000RPM

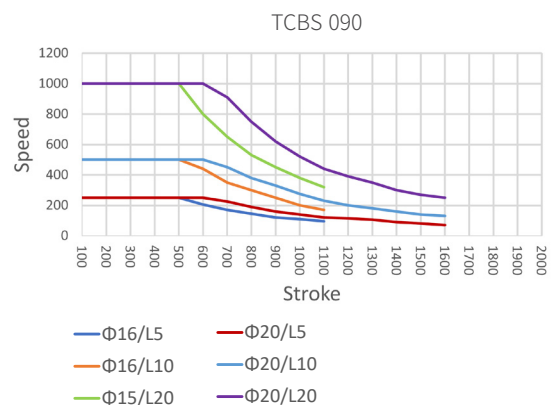
Specification

Model	Series	TCBS					
	Size	090					
BallScrew	Diameter	Ø16	Ø15	Ø20			
	Lead	5	10	20	5	10	20
Motor	장착방향	Parallel 병렬					
	정격출력	400W			750W		
Max. Load (kg)	Horizontal	50		21		50	
	Wall Mount	23		21		23	
	Vertical	25	28	16	28	53	31
Max.Speed		250	500	1000	250	500	1000

• ST : 1000mm
 Acc. : 0.3G
 Speed : 각 Model별 Vmax
 Life Time : 30,000km

• 상기 조건 만족 적용가능 최대하중
 최대 허용 하중은 상기 Test 조건을 모두 만족하는 Data이며, 실제 허용 하중과 오차가 있을 수 있습니다.

Speed



※ 이외 특수 사양은 별도문의 바랍니다.

Note

1. Ball Screw Class: 연삭 - C7 (예압제품),
월링 - C6 (표준제품), 전조 - C7
 2. 위치 반복 정밀도: 연삭 - $\pm 0.01\text{mm}$,
월링 - $\pm 0.02\text{mm}$, 전조 - $\pm 0.05\text{mm}$
 3. 서보모터 RPM: 연삭 - 3000 RPM,
전조 - 1000 ~ 1500 RPM
 4. 중량: 기본 중량 10.1kg + 캐리지 3.3kg
 5. Stroke 100mm당 1.2kg 씩
- ※ 이외 특수 사양은 기술 영업부와 협의가 가능합니다.

Order Code

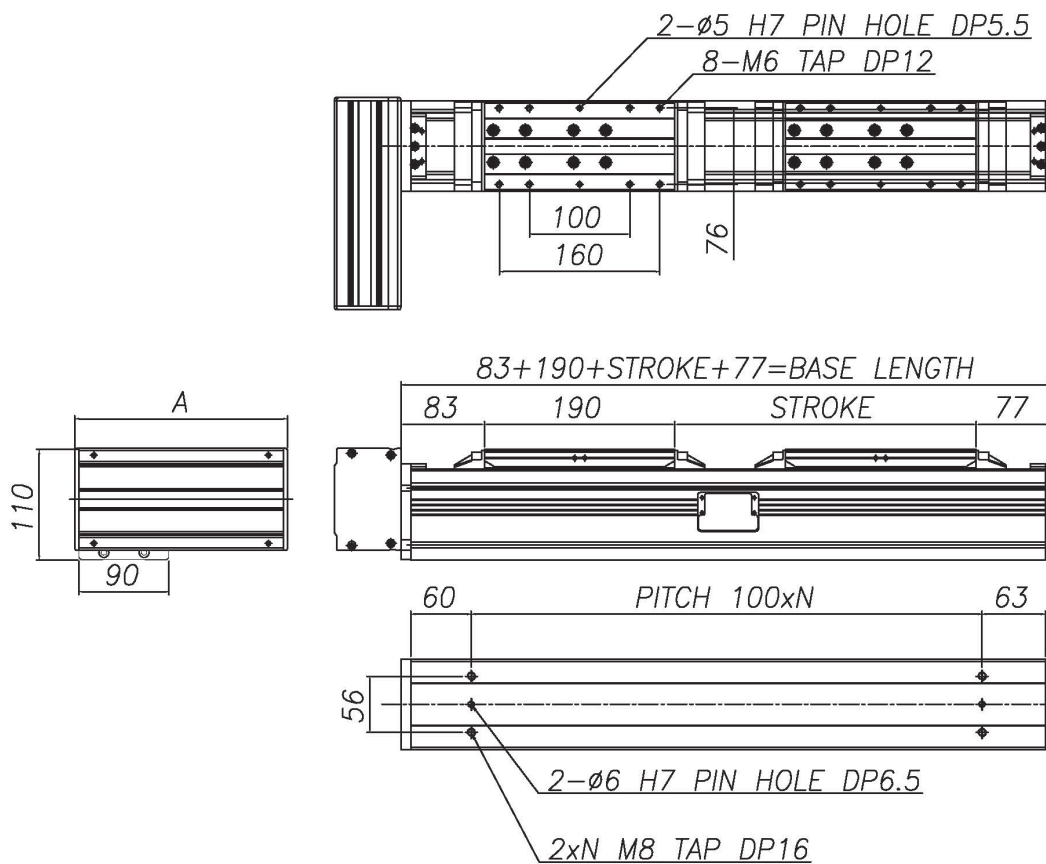
TCBPR	- 090 -	1200 -	1605 -	40 -	R00 -	L3 -	R
제품타입	사이즈	Max. Stroke					
		외경 및 리드	모터사양	감속비	센서	레이던트	
① Stroke - 모델에 따라 다양함 Stroke는 기구적인 최대 이송 거리이므로 실사용시 충분한 여유 이송 거리를 고려하여야 한다. ② 볼스크류의 외경 및 리드 16 05 1 센서방향과 수량 L: 왼쪽 R: 오른쪽 ③ * 기본 말굽 센서 3개 포함							

TCBPR 090 Series

Cartesian Dust-Proof Robot(Ball Screw Type) Parallel Right Pulley Model
직교로봇(볼스크류 타입) 병렬 우측 풀리 모델

Dimension

※ 도면상 치수는 임의로 변경될 수 있습니다.



Model

TCBPL 090 - Parallel Left Pulley Model



TCBPB 090 - Parallel Bottom Pulley Model



TCBS 120 Series

Cartesian Dust-Proof Robot(Ball Screw Type) Straight Coupling Model
직교로봇(볼스크류 타입) 직렬 커플링 모델



Technical Data

Max. Stroke	1200mm
Max. Speed	1000mm/s (하기 표 참고)
Drive System	Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm
LM Guide	NO. 15 / 2R / 4B
서보 모터 출력	400W
서보 모터 RPM	3000RPM

Specification

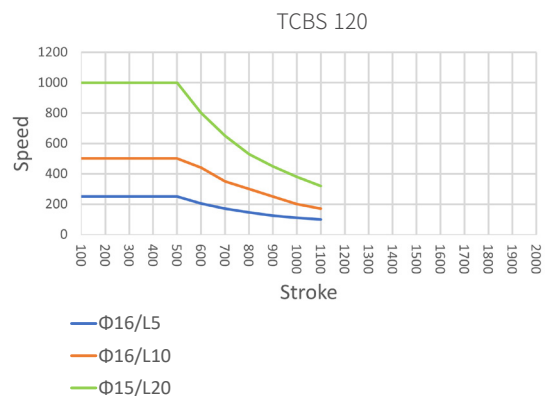
Model	Series	TCBS		
	Size	120		
Ball screw	Diameter	Ø16	Ø15	
	Lead	5	10	20
Motor	장착방향	Straight 직렬		
	정격출력	400W		
Max. Load (kg)	Horizontal	50	32	
	Wall Mount	40	32	
	Vertical	26	29	18
Max.Speed		250	500	1000

• ST : 1000mm
Acc. : 0.3G
Speed : 각 Model별 Vmax
Life Time : 30,000km

• 상기 조건 만족 적용가능 최대하중

→ 최대 허용 하중은 상기 Test 조건을 모두 만족하는 Data이며, 실제 허용 하중과 오차가 있을 수 있습니다.

Speed



※ 이외 특주 사양은 별도문의 바랍니다.

Note

1. Ball Screw Class: 연삭 - C7 (예압제품),
월링 - C6 (표준제품), 전조 - C7
 2. 위치 반복 정밀도: 연삭 - $\pm 0.01\text{mm}$,
월링 - $\pm 0.02\text{mm}$, 전조 - $\pm 0.05\text{mm}$
 3. 서보모터 RPM: 연삭 - 3000 RPM,
전조 - 1000 ~ 1500 RPM
 4. 중량: 기본 중량 7.8kg + 캐리지 2.2kg
 5. Stroke 100mm당 1.2kg 씩
- ※ 이외 특주 사양은 기술 영업부와 협의가 가능합니다.

Order Code

TCBS - 120 - 1200 - 1605 - 40 - R00 - L3 - R

제품타입 사이즈 Max. Stroke

외경 및 리드 모터사양 감속비 센서 레이던트

① Stroke -모델에 따라 다양한 Stroke는 기구적인 최대 이송 거리이므로 실사용시 충분한 여유 이송 거리를 고려하여야 한다.

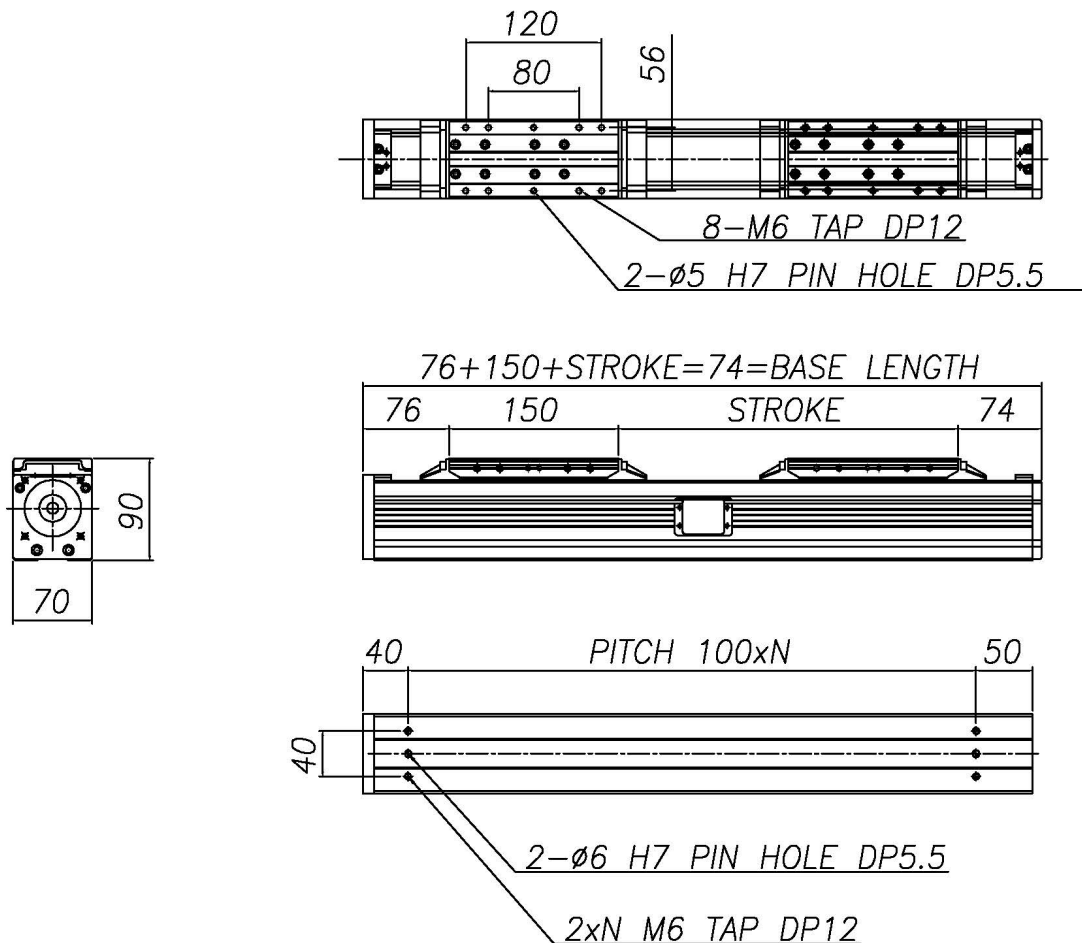
② 볼스크류의 외경 및 리드 16 05 ③ 센서방향과 수량 L: 왼쪽 R: 오른쪽
외경 리드 * 기본 말굽 센서 3개 포함

TCBS 120 Series

Cartesian Dust-Proof Robot(Ball Screw Type) Straight Coupling Model
직교로봇(볼스크류 타입) 직렬 커플링 모델

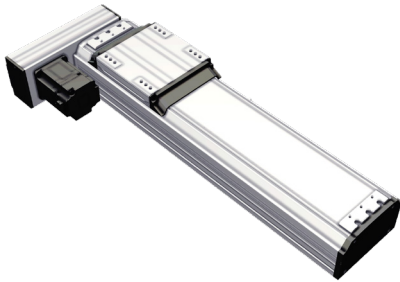
Dimension

※ 도면상 치수는 임의로 변경될 수 있습니다.



TCBPR 120 Series

Cartesian Dust-Proof Robot(Ball Screw Type) Parallel Right Pulley Model
직교로봇(볼스크류 타입) 병렬 우측 풀리 모델



Technical Data

Max. Stroke	1200mm
Max. Speed	1000mm/s (하기 표 참고)
Drive System	Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm
LM Guide	NO. 15 / 2R / 4B
서보 모터 출력	400W
서보 모터 RPM	3000RPM

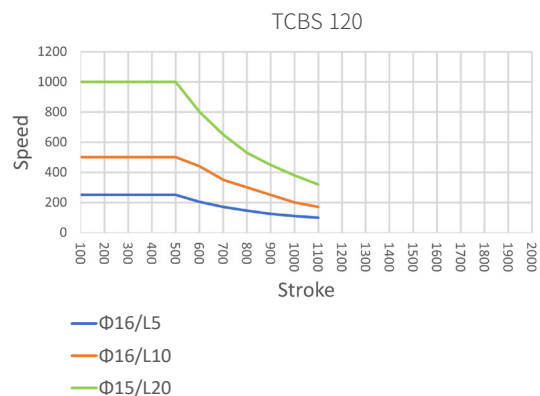
Specification

Model	Series	TCBS		
	Size	120		
Ball screw	Diameter	Ø16	Ø15	
	Lead	5	10	20
Motor	장착방향	Parallel 병렬		
	정격출력	400W		
Max. Load (kg)	Horizontal	50	22	
	Wall Mount	40	22	
	Vertical	26	29	17
Max.Speed		250	500	1000

• ST : 1000mm
 Acc. : 0.3G
 Speed : 각 Model별 Vmax
 Life Time : 30,000km

• 상기 조건 만족 적용가능 최대하중
 최대 허용 하중은 상기 Test 조건을 모두 만족하는 Data이며, 실제 허용 하중과 오차가 있을 수 있습니다.

Speed



※ 이외 특수 사양은 별도문의 바랍니다.

Note

1. Ball Screw Class: 연삭 - C7 (예압제품), 월링 - C6 (표준제품), 전조 - C7
 2. 위치 반복 정밀도: 연삭 - $\pm 0.01\text{mm}$, 월링 - $\pm 0.02\text{mm}$, 전조 - $\pm 0.05\text{mm}$
 3. 서보모터 RPM: 연삭 - 3000 RPM, 전조 - 1000 ~ 1500 RPM
 4. 중량: 기본 중량 7.4kg + 캐리지 2.2kg
 5. Stroke 100mm당 1.2kg 씩
- ※ 이외 특수 사양은 기술 영업부와 협의가 가능합니다.

Order Code

① Stroke -모델에 따라 다양함 Stroke는 기구적인 최대 이송 거리이므로 실사용시 충분한 여유 이송 거리를 고려하여야 한다.

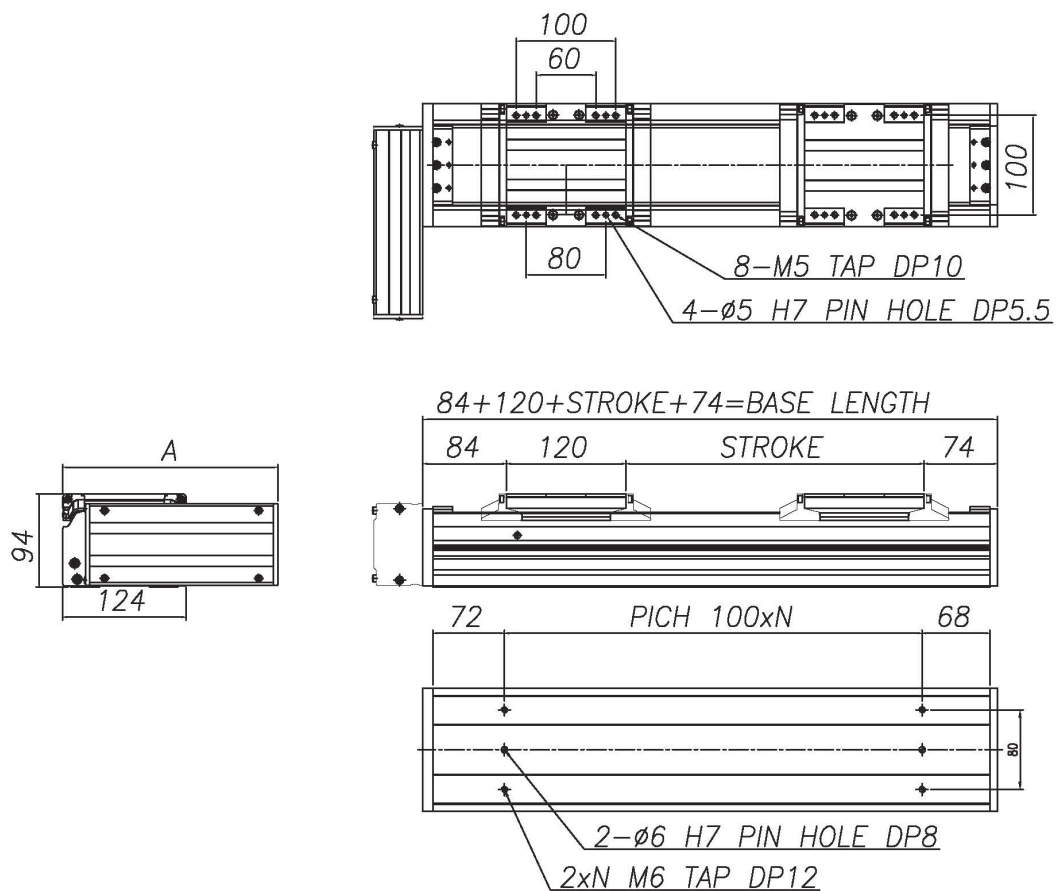
② 볼스크류의 외경 및 리드 16 05 ③ 센서방향과 수량 L: 왼쪽

TCBPR 120 Series

Cartesian Dust-Proof Robot(Ball Screw Type) Parallel Right Pulley Model
직교로봇(볼스크류 타입) 병렬 우측 풀리 모델

Dimension

※ 도면상 치수는 임의로 변경될 수 있습니다.



Model

TCBPL 120 - Parallel Left Pulley Model

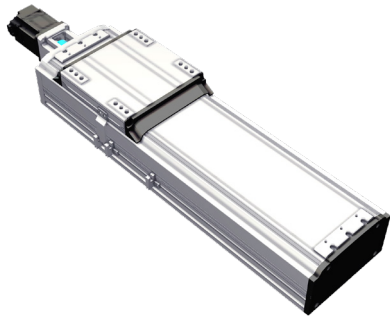


TCBPB 120 - Parallel Bottom Pulley Model



TCBS 160 Series

Cartesian Dust-Proof Robot(Ball Screw Type) Straight Coupling Model
직교로봇(볼스크류 타입) 직렬 커플링 모델



Technical Data

Max. Stroke	1600mm
Max. Speed	1000mm/s (하기 표 참고)
Drive System	Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm
LM Guide	NO. 20 / 2R / 4B
서보 모터 출력	400W, 750W
서보 모터 RPM	3000RPM

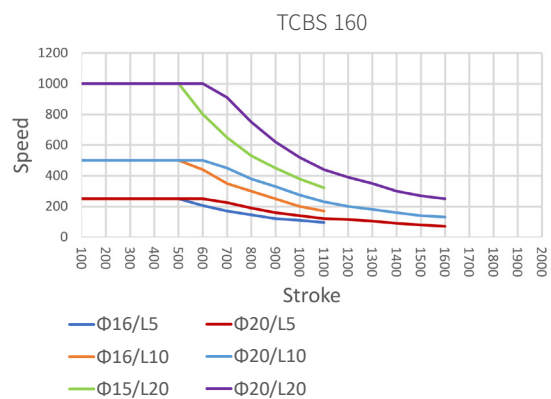
Specification

Model	Series	TCBS					
	Size	160					
Ball screw	Diameter	Ø16		Ø15		Ø20	
	Lead	5	10	20	5	10	20
Motor	장착방향	Straight 직렬					
	정격출력	400W			750W		
Max. Load (kg)	Horizontal	70		29		70	
	Wall Mount	60		29		60	
	Vertical	24	26	16	27	51	33
Max.Speed		250	500	1000	250	500	1000

• ST : 1000mm
 Acc. : 0.3G
 Speed : 각 Model별 Vmax
 Life Time : 30,000km

• 상기 조건 만족 적용가능 최대하중
 최대 허용 하중은 상기 Test 조건을 모두 만족하는 Data이며, 실제 허용 하중과 오차가 있을 수 있습니다.

Speed

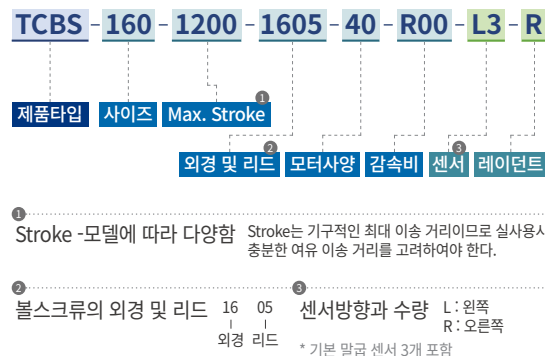


※ 이외 특주 사양은 별도문의 바랍니다.

Note

1. Ball Screw Class: 연삭 - C7 (예압제품),
월링 - C6 (표준제품), 전조 - C7
 2. 위치 반복 정밀도: 연삭 - $\pm 0.01\text{mm}$,
월링 - $\pm 0.02\text{mm}$, 전조 - $\pm 0.05\text{mm}$
 3. 서보모터 RPM: 연삭 - 3000 RPM,
전조 - 1000 ~ 1500 RPM
 4. 중량: 기본 중량 14.5kg + 캐리지 4.7kg
 5. Stroke 100mm당 1.8kg 씩
- ※ 이외 특주 사양은 기술 영업부와 협의가 가능합니다.

Order Code

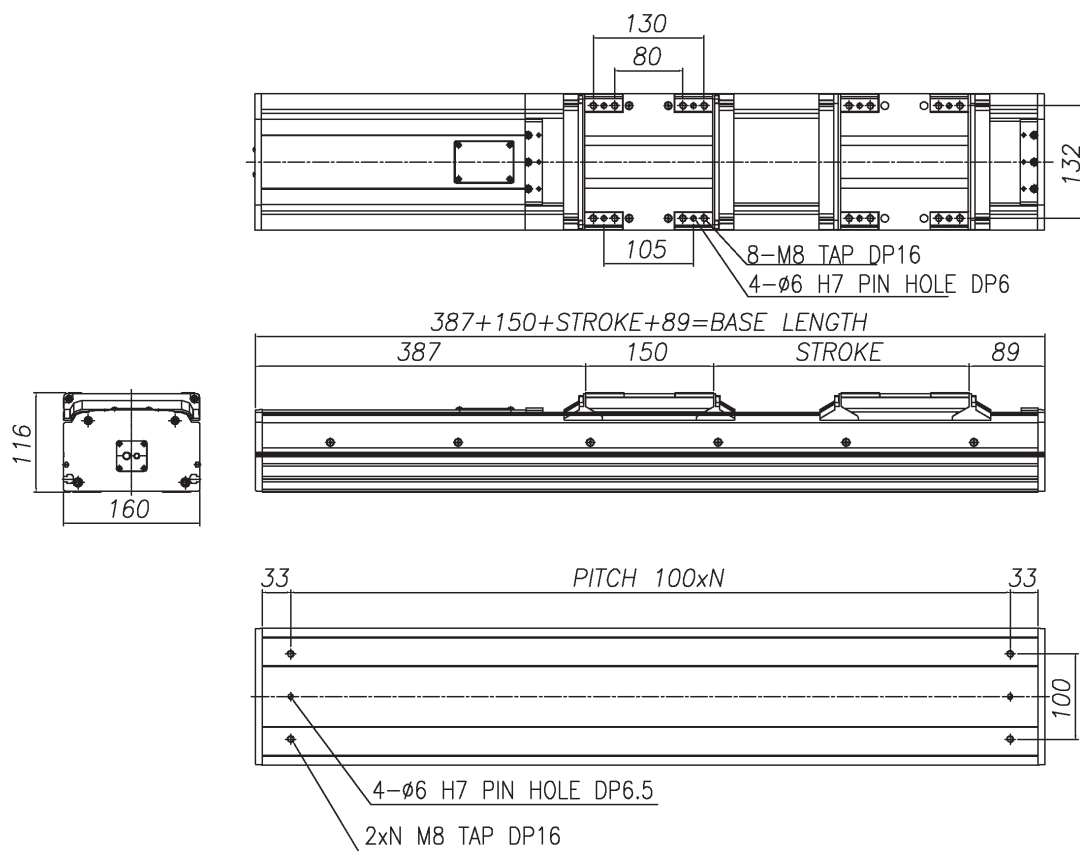


TCBS 160 Series

Cartesian Dust-Proof Robot(Ball Screw Type) Straight Coupling Model
직교로봇(볼스크류 타입) 직렬 커플링 모델

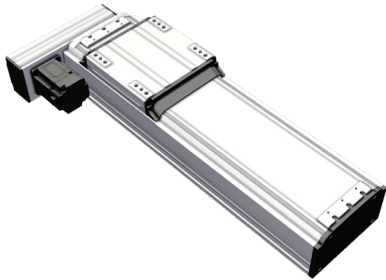
Dimension

※ 도면상 치수는 임의로 변경될 수 있습니다.



TCBPR 160 Series

Cartesian Dust-Proof Robot(Ball Screw Type) Parallel Right Pulley Model
직교로봇(볼스크류 타입) 병렬 우측 풀리 모델



Technical Data

Max. Stroke	1600mm
Max. Speed	1000mm/s (하기 표 참고)
Drive System	Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm
LM Guide	NO. 20 / 2R / 4B
서보 모터 출력	400W, 750W
서보 모터 RPM	3000RPM

Specification

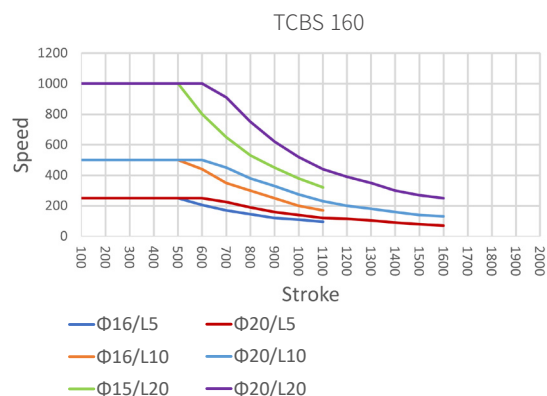
Model	Series	TCBS					
	Size	160					
Ball screw	Diameter	Ø16		Ø15		Ø20	
	Lead	5	10	20	5	10	20
Motor	장착방향	Parallel 병렬					
	정격출력	400W			750W		
Max. Load (kg)	Horizontal	70		20		70	
	Wall Mount	60		20		60	
	Vertical	24	26	15	27	51	30
Max.Speed		250	500	1000	250	500	1000

• ST : 1000mm
Acc. : 0.3G
Speed : 각 Model별 Vmax
Life Time : 30,000km

• 상기 조건 만족 적용가능 최대하중

→ 최대 허용 하중은 상기 Test 조건을 모두 만족하는 Data이며, 실제 허용 하중과 오차가 있을 수 있습니다.

Speed



※ 이외 특수 사양은 별도문의 바랍니다.

Note

1. Ball Screw Class: 연삭 - C7 (예압제품),
월링 - C6 (표준제품), 전조 - C7
2. 위치 반복 정밀도: 연삭 - $\pm 0.01\text{mm}$,
월링 - $\pm 0.02\text{mm}$, 전조 - $\pm 0.05\text{mm}$
3. 서보모터 RPM: 연삭 - 3000 RPM,
전조 - 1000 ~ 1500 RPM
4. 중량: 기본 중량 13.4kg + 캐리지 4.7kg
5. Stroke 100mm당 1.8kg 씩

※ 이외 특수 사양은 기술 영업부와 협의가 가능합니다.

Order Code

TCBPR - 160 - 1200 - 1605 - 40 - R00 - L3 - R

제품타입

사이즈

Max. Stroke

외경 및 리드

모터사양

감속비

센서

레이던트

① Stroke - 모델에 따라 다양함

Stroke는 기구적인 최대 이동 거리이므로 실사용시 충분한 여유 이동 거리를 고려하여야 한다.

② 볼스크류의 외경 및 리드

16 05 1605 40

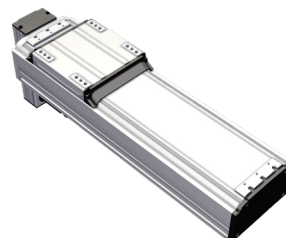
외경 리드

③ 센서방향과 수량 L: 왼쪽 R: 오른쪽

* 기본 말굽 센서 3개 포함

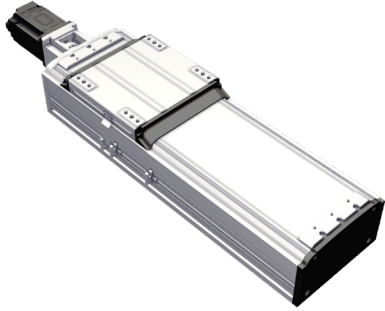
Cartesian Dust-Proof Robot(Ball Screw Type) Parallel Right Pulley Model 직교로봇(볼스크류 타입) 병렬 우측 풀리 모델

※ 도면상 치수는 임의로 변경될 수 있습니다.



TCBS 200 Series

Cartesian Dust-Proof Robot(Ball Screw Type) Straight Coupling Model
직교로봇(볼스크류 타입) 직렬 커플링 모델



Technical Data

Max. Stroke	1800mm
Max. Speed	1000mm/s (하기 표 참고)
Drive System	Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm
LM Guide	NO. 25 / 2R / 4B
서보 모터 출력	750W
서보 모터 RPM	3000RPM

Specification

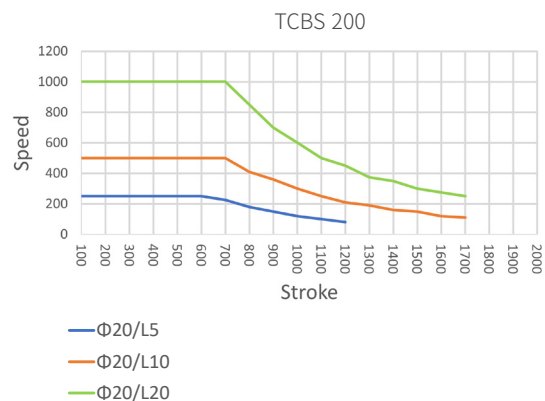
Model	Series	TCBS		
	Size	200		
Ballscrew	Diameter	Ø20		
	Lead	5	10	20
Motor	장착방향	Straight 직렬		
	정격출력	750W		
Max. Load (kg)	Horizontal	100	77	
	Wall Mount	90	77	
	Vertical	24	48	30
Max.Speed		250	500	1000

• ST : 1000mm
Acc. : 0.3G
Speed : 각 Model별 Vmax
Life Time : 30,000km

• 상기 조건 만족 적용가능 최대하중

→ 최대 허용 하중은 상기 Test 조건을 모두 만족하는 Data이며, 실제 허용 하중과 오차가 있을 수 있습니다.

Speed



※ 이외 특수 사양은 별도문의 바랍니다.

Note

1. Ball Screw Class: 연삭 - C7 (예압제품),
월링 - C6 (표준제품), 전조 - C7
2. 위치 반복 정밀도: 연삭 - $\pm 0.01\text{mm}$,
월링 - $\pm 0.02\text{mm}$, 전조 - $\pm 0.05\text{mm}$
3. 서보모터 RPM: 연삭 - 3000 RPM,
전조 - 1000 ~ 1500 RPM
4. 중량: 기본 중량 25.6kg + 캐리지 7.8kg
5. Stroke 100mm당 2.7kg 씩

※ 이외 특수 사양은 기술 영업부와 협의가 가능합니다.

Order Code

TCBS - 200 - 1200 - 1605 - 40 - R00 - L3 - R

제품타입 사이즈 Max. Stroke 외경 및 리드 모터사양 감속비 센서 레이던트

① Stroke -모델에 따라 다양함 Stroke는 기구적인 최대 이송 거리이므로 실사용시 충분한 여유 이송 거리를 고려하여야 한다.

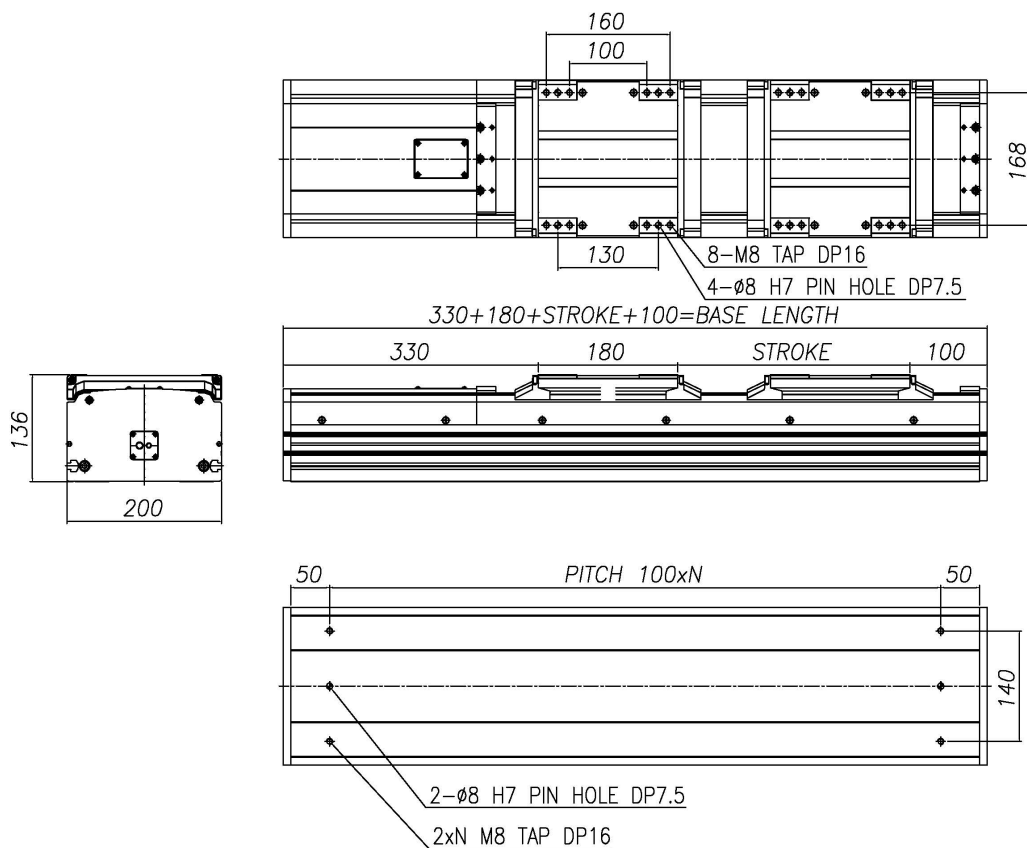
② 볼스크류의 외경 및 리드 16 05 센서방향과 수량 L: 왼쪽 R: 오른쪽
외경 리드 * 기본 말굽 센서 3개 포함

TCBS 200 Series

Cartesian Dust-Proof Robot(Ball Screw Type) Straight Coupling Model
직교로봇(볼스크류 타입) 직렬 커플링 모델

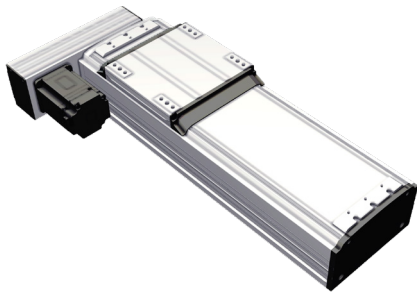
Dimension

※ 도면상 치수는 임의로 변경될 수 있습니다.



TCBPR 200 Series

Cartesian Dust-Proof Robot(Ball Screw Type) Parallel Right Pulley Model
직교로봇(볼스크류 타입) 병렬 우측 풀리 모델



Technical Data

Max. Stroke	1800mm
Max. Speed	1000mm/s (하기 표 참고)
Drive System	Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm
LM Guide	NO. 25 / 2R / 4B
서보 모터 출력	750W
서보 모터 RPM	3000RPM

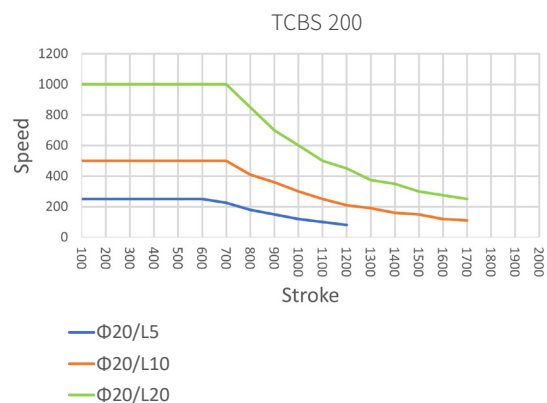
Specification

Model	Series	TCBS		
	Size	200		
Ballscrew	Diameter	Ø20		
	Lead	5	10	20
Motor	장착방향	Parallel 병렬		
	정격출력	750W		
Max. Load (kg)	Horizontal	100	73	
	Wall Mount	90	73	
	Vertical	24	48	29
Max.Speed		250	500	1000

• ST : 1000mm
Acc. : 0.3G
Speed : 각 Model별 Vmax
Life Time : 30,000km

• 상기 조건 만족 적용가능 최대하중
최대 허용 하중은 상기 Test 조건을 모두 만족하는 Data이며, 실제 허용 하중과 오차가 있을 수 있습니다.

Speed



※ 이외 특수 사양은 별도문의 바랍니다.

Note

1. Ball Screw Class: 연삭 - C7 (예압제품),
월링 - C6 (표준제품), 전조 - C7
2. 위치 반복 정밀도: 연삭 - $\pm 0.01\text{mm}$,
월링 - $\pm 0.02\text{mm}$, 전조 - $\pm 0.05\text{mm}$
3. 서보모터 RPM: 연삭 - 3000 RPM,
전조 - 1000 ~ 1500 RPM
4. 중량: 기본 중량 23kg + 캐리지 7.8kg
5. Stroke 100mm당 2.7kg 씩

※ 이외 특수 사양은 기술 영업부와 협의가 가능합니다.

Order Code

TCBPR - 200 - 1200 - 1605 - 40 - R00 - L3 - R

제품타입

사이즈

Max. Stroke

외경 및 리드

모터사양

감속비

센서

레이턴트

① Stroke - 모델에 따라 다양함 Stroke는 기구적인 최대 이동 거리이므로 실사용시 충분한 여유 이송 거리를 고려하여야 한다.

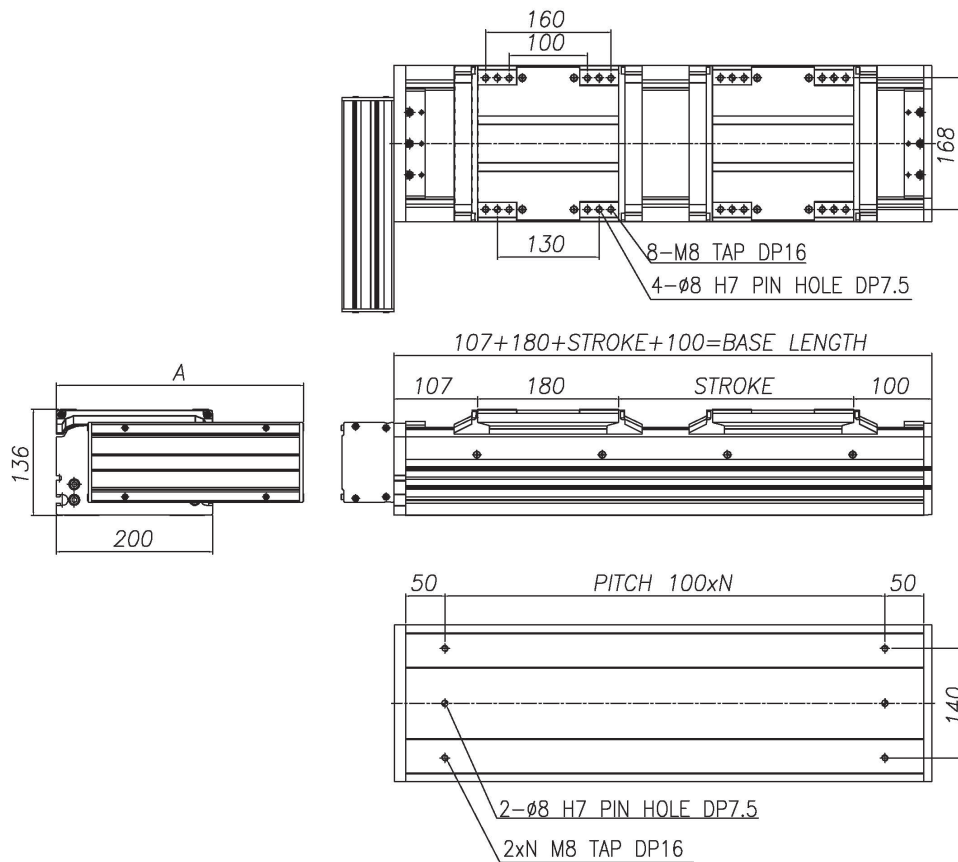
② 볼스크류의 외경 및 리드 16 05 센서방향과 수량 L: 왼쪽 R: 오른쪽
외경 리드 * 기본 말굽 센서 3개 포함

TCBPR 200 Series

Cartesian Dust-Proof Robot(Ball Screw Type) Parallel Right Pulley Model
직교로봇(볼스크류 타입) 병렬 우측 풀리 모델

Dimension

※ 도면상 치수는 임의로 변경될 수 있습니다.



Model

TCBPL 200 - Parallel Left Pulley Model



TCBPB 200 - Parallel Bottom Pulley Model

