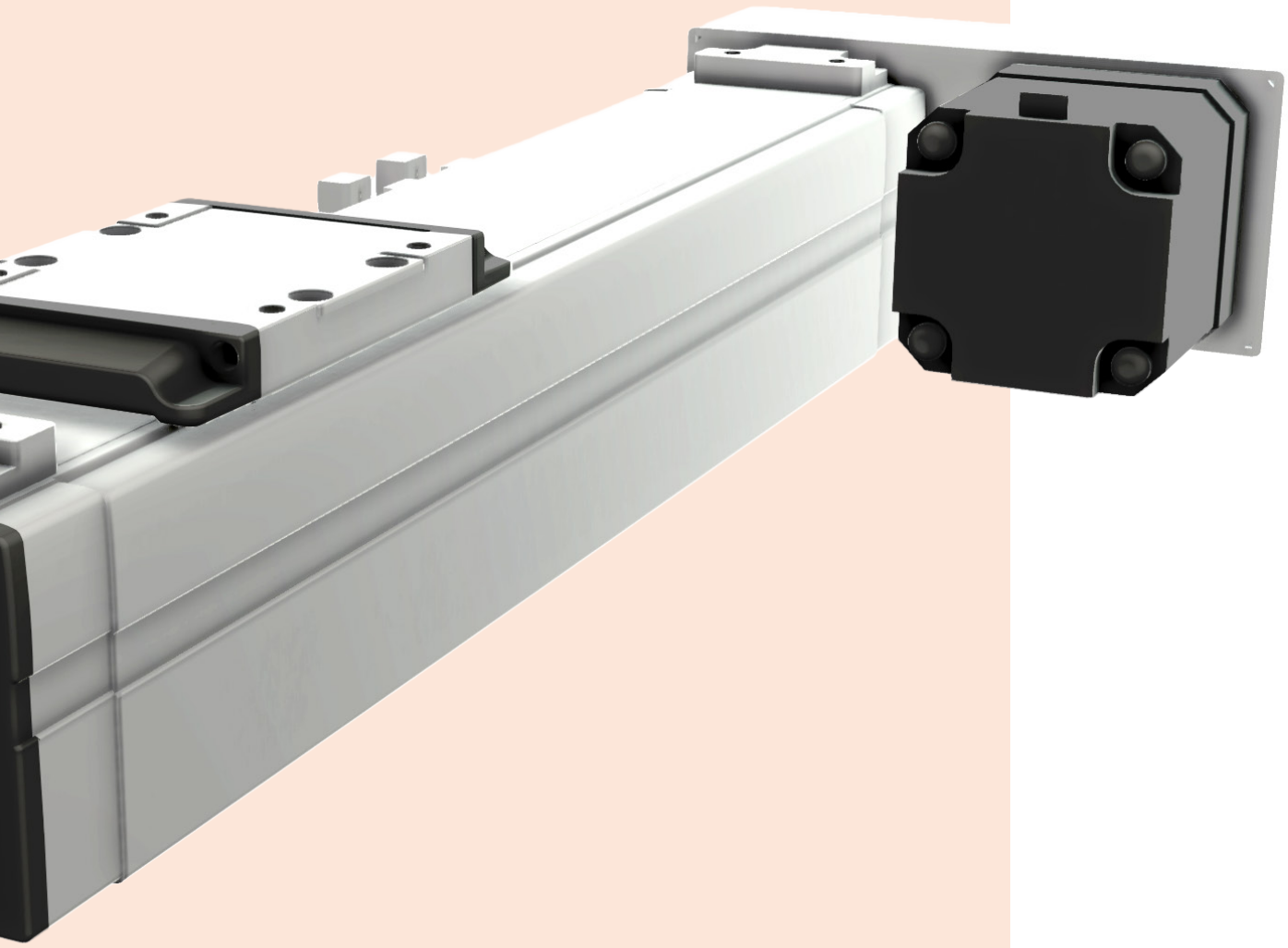
TECBS

Clean 사양, Ball Screw Drive, 미니어쳐

TECBS Series 모델 [사이즈, 방향]
TECBS Series [기술데이터]
TECBS 간단 선정표
TECBS 주문 코드
TECBS Series Specification

TECBS 030
TECBS 035
TECBS 045
TECBS 065



TECBS SERIES

TECBS : Clean 사양, Ball Screw Drive, 미니어쳐

정밀 위치 제어가 가능한 소형(미니어쳐) 액추에이터

TECBS 모델 사이즈

TECBS 030	TECBS 035	TECBS 045	TECBS 065

TECBS 모델 방향

Straight Coupling	Parallel Left Pulley	Parallel Right Pulley	

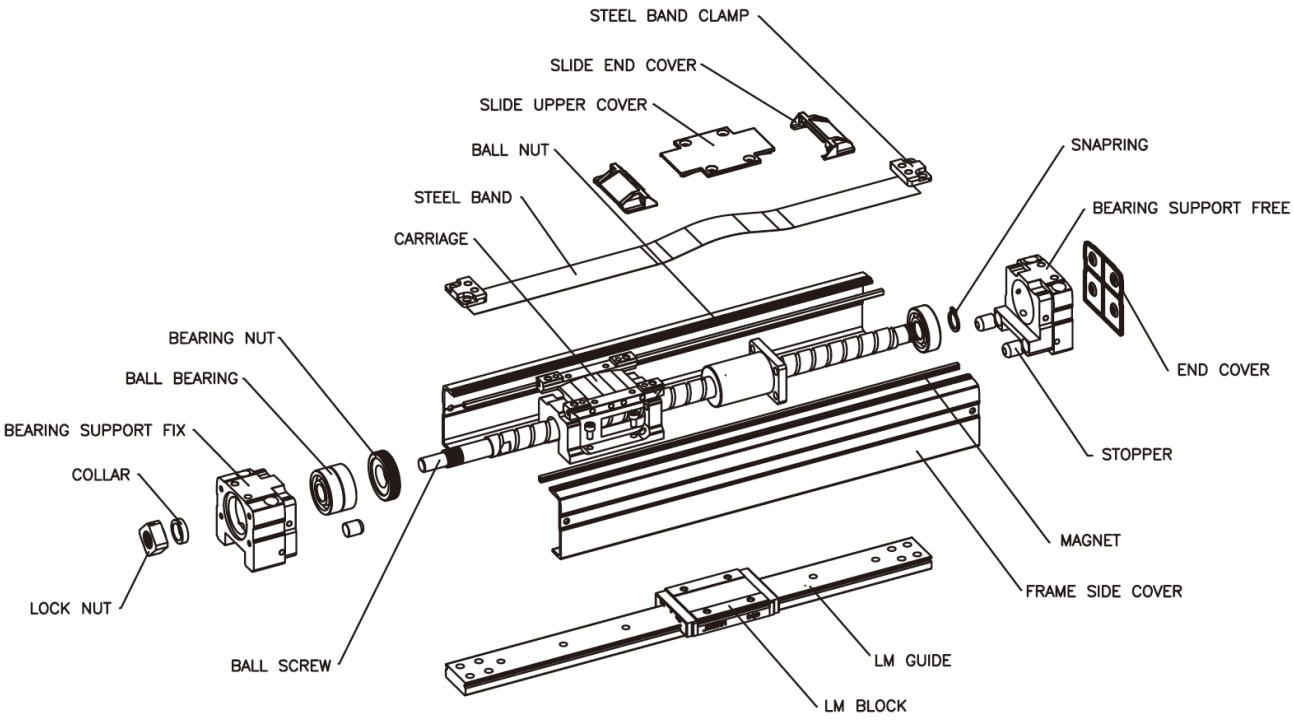
* 기본 타입 외 특주형 주문 가능합니다. 기술영업부로 문의 주십시오.

TECBS SERIES 기술데이터

TECBS : Clean 사양, Ball Screw Drive, 미니어쳐

정밀 위치 제어가 가능한 소형(미니어쳐) 액추에이터

직교로봇 [Electric Actuator Type]



TECBS Series

Ball Screw Class	위치 반복 정밀도	서보모터 RPM
• 연삭 : C5 (예압제품) • 월링 : C6 (표준제품) • 전조 : C7	• 연삭 : ±0.01mm • 월링 : ±0.02mm • 전조 : ±0.05mm	• 1000 RPM

* 정밀도 C5 이상 혹은 Raydent 후처리가 필요한 경우 기술영업부로 문의바랍니다.

TECBS 간단 선정표

TECBS : Clean 사양, Ball Screw Drive, 미니어쳐

정밀 위치 제어가 가능한 소형(미니어쳐) 액추에이터

TECBS 모델

Electric Actuator Type [소형]

모델 시리즈	Size	Type	Side Cover Material	외경(Ø) x 리드(mm)	LM Guide	Motor	반복 정밀도
TECBS	30	Standard	AL	06 X 01	NO. 14 1 Rail 1 Block	NEMA11	±0.02
		S					
		R					
		L					
	35	Standard		08 X 2.5	NO. 14 1 Rail 1 Block	NEMA14	±0.02
		S					
		R					
		L					
	45	Standard		12 X 05 12 X 10	NO. 14 1 Rail 1 Block	50W	±0.02
		S					
		R					
		L					
	65	Standard			NO. 14 1 Rail 1 Block	100W 200W	±0.02
		S					
		R					
		L					

TECBS 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
			7	센서방향과 수량	L3 / R3
3	Max. Stroke	1200 / 1600 / 1800	8	레이던트 유무	R
4	External diameter Lead	16x05 / 16x10 / 15x20 / 20x05 / 20x10 / 20x20			

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	16x05 / 16x10 / 15x20 / 20x05 / 20x10 / 20x20	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
			7	레이던트 유무	R
3	Max. Stroke	3700			
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)			

미니어쳐 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	0601 / 08x2.5 / 1205 / 1210	8	레이던트 유무	R

TECBS Series Specification

TECBS : Clean 사양, Ball Screw Drive, 미니어쳐

정밀 위치 제어가 가능한 소형(미니어쳐) 액추에이터

TECBS Standard 스텐다드, Straight 직렬 [최대]

Model		Ballscrew		Motor	Max. Load H (kg)	Max. Load W (kg)	Max. Load V (kg)
Series	Size	Size	Lead	정격 출력	05 10 15 20	05 10 15 20	05 10 15 20
TECBS SERIES	30	Ø6	1	NEMA11	2	1	1
	35	Ø8	2.5	NEMA14	3	2	1
	45	Ø12	5	50W	10	10	4
		Ø12	10	50W	10	10	4
	65	Ø12	5	100W	16	16	5
		Ø12	10	100W	16	16	5
		Ø12	5	200W	16	16	5
		Ø12	10	200W	16	16	5

Model		Max. Stroke (mm)	Max. Speed (mm/s)
Series	Size	250 500 750 1000	250 500 750 1000
TECBS	30	300	42
	35	300	42
	45	500	500
	65	500	500

TECBS Series Specification

TECBS : Clean 사양, Ball Screw Drive, 미니어쳐

정밀 위치 제어가 가능한 소형(미니어쳐) 액추에이터

TECBS Parallel 병렬 [최대]

Model		Ballscrew		Motor	Max. Load H (kg)	Max. Load W (kg)	Max. Load V (kg)
Series	Size	Size	Lead	정격 출력	05 10 15 20	05 10 15 20	05 10 15 20
TECBS SERIES	30	Ø6	1	NEMA11	2	1	1
	35	Ø8	2.5	NEMA14	3	2	1
	45	Ø12	5	50W	10	10	4
		Ø12	10	50W	10	10	4
	65	Ø12	5	100W	16	16	5
		Ø12	10	100W	16	16	5
		Ø12	5	200W	16	16	5
		Ø12	10	200W	16	16	5

Model		Max. Stroke (mm)	Max. Speed (mm/s)
Series	Size	250 500 750 1000	250 500 750 1000
TECBS	30	300	42
	35	300	42
	45	500	500
	65	500	500

TECBS 030 Series

Cartesian Robot(Ball Screw Type) Miniature Model
직교로봇(볼스크류 타입) 미니어쳐 모델

Technical Data

Max. Stroke	300mm
Max. Speed	17mm/s (하기 표 참고)
Drive System	Ball Screw Lead 1mm
LM Guide	NO. 14 / 1R / 1B
서보 모터 출력	NEMA11
서보 모터 RPM	1000RPM

Specfication

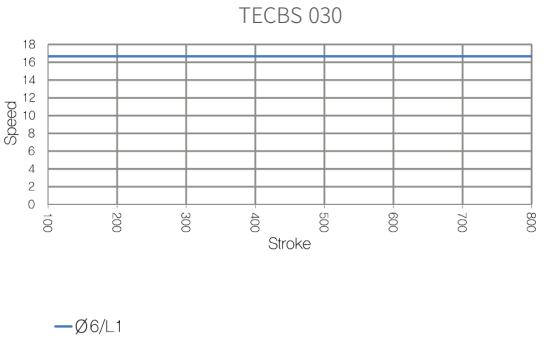
Model	Series	TECBS
	Size	030
Ballscrew	Diameter	Ø6
	Lead	1
Motor	장착방향	Standard
	모터	NEMA11
Max. Load (kg)	Horizontal	2
	Wall Mount	1
	Vertical	1
Max.Speed		17

• 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: 전조 - C7
2. 위치 반복 정밀도: 전조 - ±0.05mm
3. 중량: 기본 중량 0.44kg + 캐리지 0.09kg
4. Stroke 100mm당 0.11kg 씩

※ 이외 특주 사양은 기술 영업부와 협의가 가능합니다.

Order Code

TECBS - 030 - 800 - 1205 - 10 - R00 - L3 - R

제품타입 | 사이즈 | Max. Stroke ① | 외경 및 리드 ② | 모터사양 | 감속비 | 센서 ③ | 레이던트

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

② 볼스크류의 외경 및 리드 12 (외경) 05 (리드)

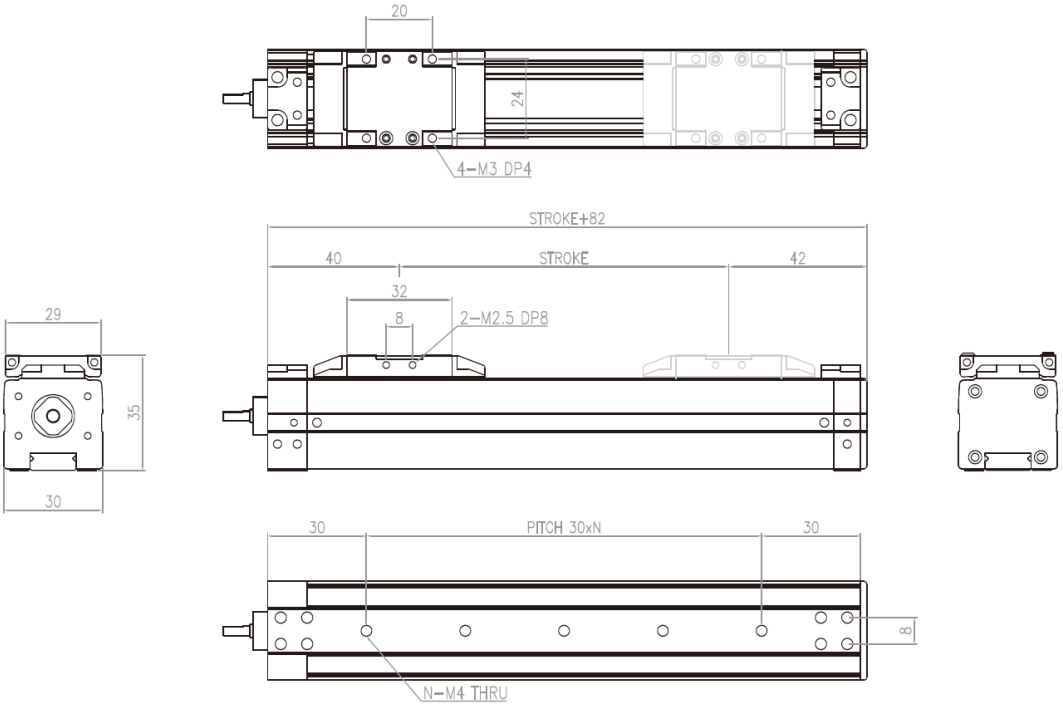
③ 센서방향과 수량 L : 왼쪽 R : 오른쪽
* 기본 말굽 센서 3개 포함

TECBS 030 Series

Cartesian Robot(Ball Screw Type) Miniature Model
직교로봇(볼스크류 타입) 미니어쳐 모델

Dimension

※ 도면상 치수는 임의로 변경될 수 있습니다.



TECBS 030 Series

Cartesian Robot(Ball Screw Type) Miniature Model
직교로봇(볼스크류 타입) 미니어쳐 모델

Technical Data

Max. Stroke	300mm
Max. Speed	17mm/s (하기 표 참고)
Drive System	Ball Screw Lead 1mm
LM Guide	NO. 14 / 1R / 1B
서보 모터 출력	NEMA11
서보 모터 RPM	1000RPM

Specfication

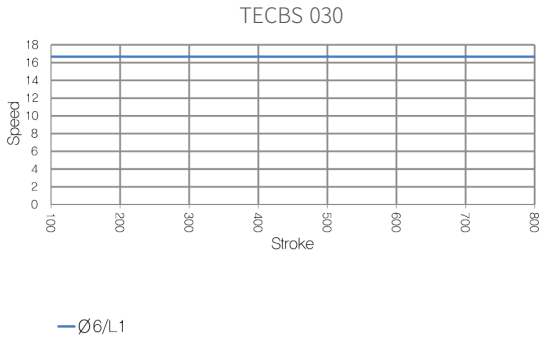
Model	Series	TECBS
	Size	030
Ballscrew	Diameter	Ø6
	Lead	1
Motor	장착방향	Straight
	모터	NEMA11
Max. Load (kg)	Horizontal	2
	Wall Mount	1
	Vertical	1
Max.Speed		17

• 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



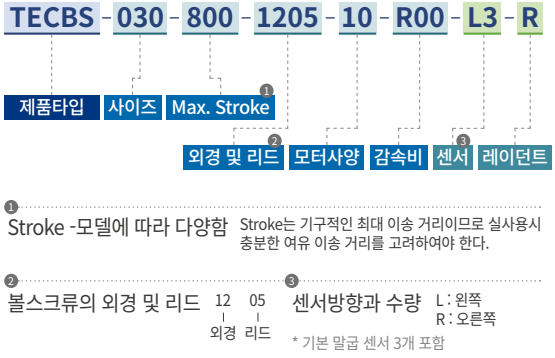
※ 이외 특주 사양은 별도문의 바랍니다.

Note

1. Ball Screw Class: 전조 - C7
2. 위치 반복 정밀도: 전조 - ±0.05mm
3. 중량: 기본 중량 0.44kg + 캐리지 0.09kg
4. Stroke 100mm당 0.11kg 씩

※ 이외 특주 사양은 기술 영업부와 협의가 가능합니다.

Order Code

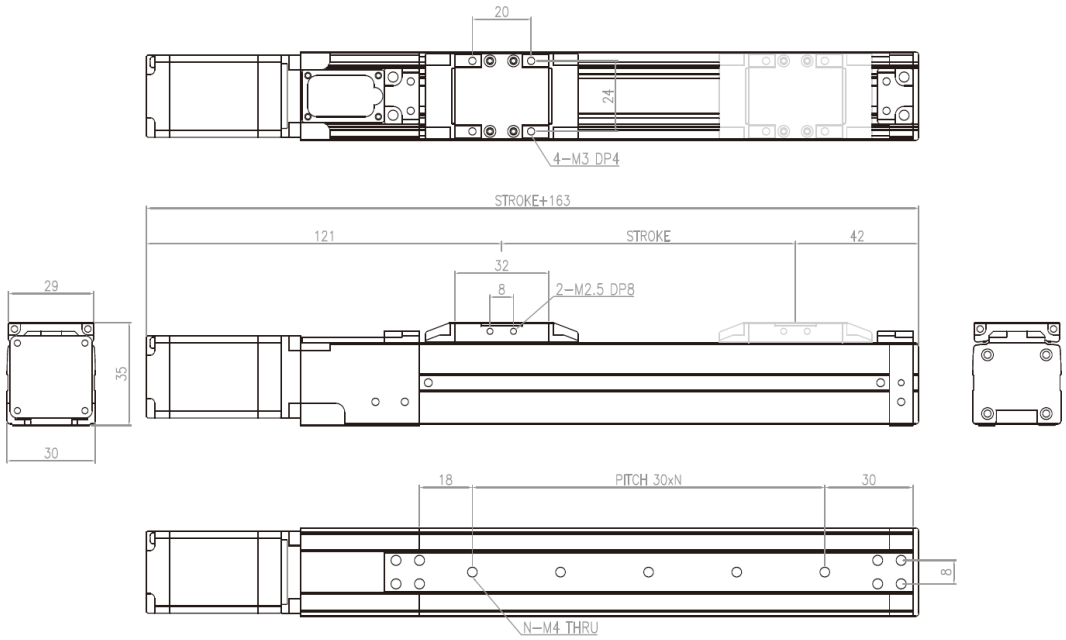


TECBS 030 Series

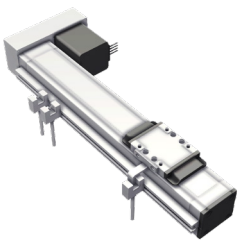
Cartesian Dust-Proof Robot(Ball Screw Type) Miniature Model
직교로봇(볼스크류 타입) 미니어쳐 모델

Dimension

※ 도면상 치수는 임의로 변경될 수 있습니다.

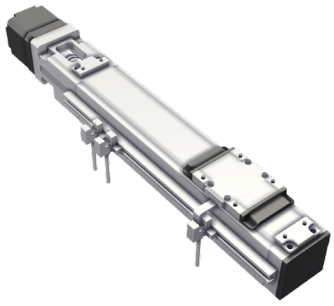


Model

TECBPL 030 – Parallel Left Pulley Model	TECBPR 030 – Parallel Right Pulley Model
	

TECBS 035 Series

Cartesian Robot(Ball Screw Type) Miniature Model
직교로봇(볼스크류 타입) 미니어쳐 모델



Technical Data

Max. Stroke	300mm
Max. Speed	42mm/s (하기 표 참고)
Drive System	Ball Screw Lead 2.5mm
LM Guide	NO. 18 / 1R / 1B
서보 모터 출력	NEMA14
서보 모터 RPM	1000RPM

Specfication

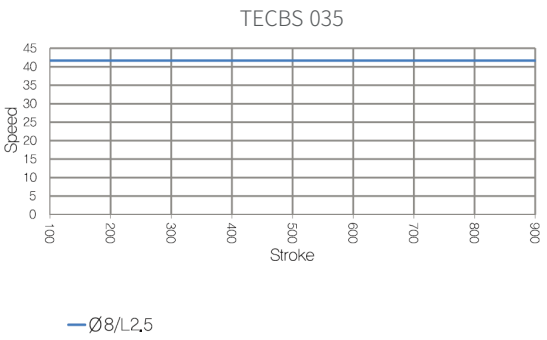
Model	Series	TECBS
	Size	035
Ballscrew	Diameter	Ø8
	Lead	2.5
Motor	장착방향	Standard
	모터	NEMA14
Max. Load (kg)	Horizontal	3
	Wall Mount	2
	Vertical	1
Max.Speed		42

• 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: 전조 - C7
2. 위치 반복 정밀도: 전조 - ±0.05mm
3. 중량: 기본 중량 0.68kg + 캐리지 0.15kg
4. Stroke 100mm당 0.17kg 씩

※ 이외 특주 사양은 기술 영업부와 협의가 가능합니다.

Order Code

TECBS - 035 - 800 - 1205 - 10 - R00 - L3 - R

제품타입 | 사이즈 | Max. Stroke ❶ | 외경 및 리드 ❷ | 모터사양 | 감속비 | 센서 ❸ | 레이던트

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

❷ 볼스크류의 외경 및 리드 12 (외경) 05 (리드)

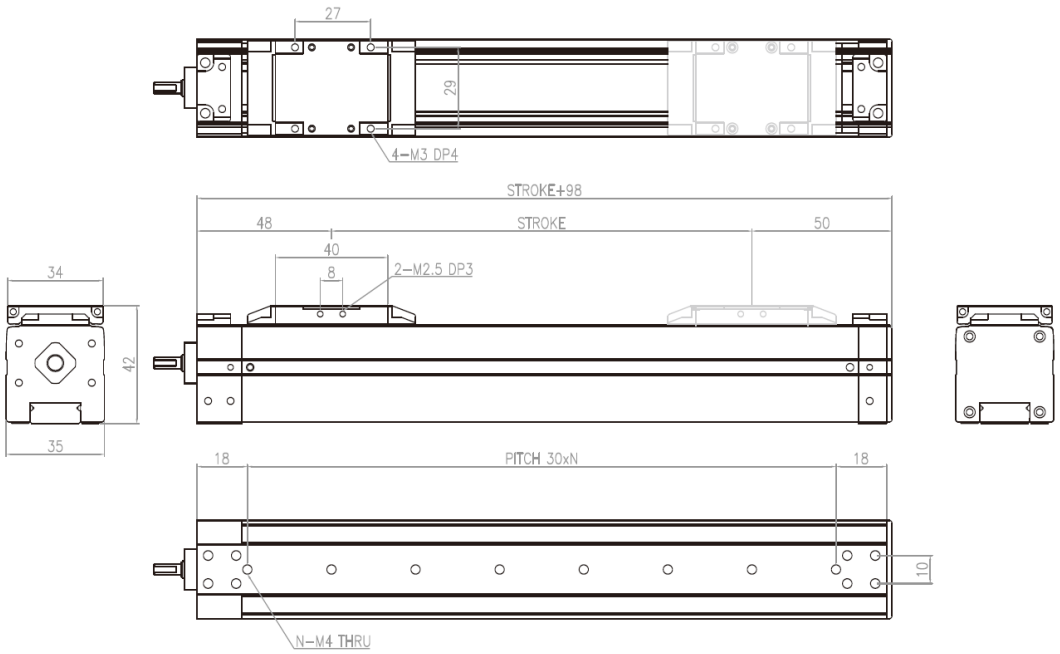
❸ 센서방향과 수량 L : 왼쪽 R : 오른쪽
* 기본 말굽 센서 3개 포함

TECBS 035 Series

Cartesian Robot(Ball Screw Type) Miniature Model
직교로봇(볼스크류 타입) 미니어쳐 모델

Dimension

※ 도면상 치수는 임의로 변경될 수 있습니다.



TECBS 035 Series

Cartesian Robot(Ball Screw Type) Miniature Model
직교로봇(볼스크류 타입) 미니어쳐 모델

Technical Data

Max. Stroke	300mm
Max. Speed	42mm/s (하기 표 참고)
Drive System	Ball Screw Lead 2.5mm
LM Guide	NO. 18 / 1R / 1B
서보 모터 출력	NEMA14
서보 모터 RPM	1000RPM

Specfication

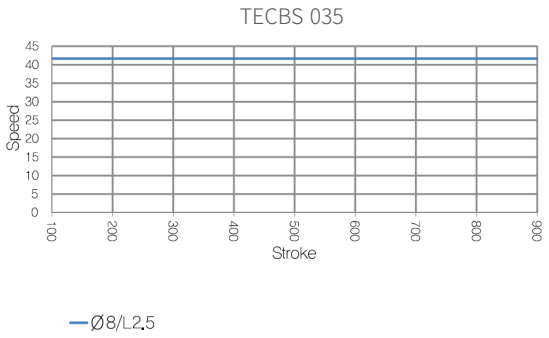
Model	Series	TECBS
	Size	035
Ballscrew	Diameter	Ø8
	Lead	2.5
Motor	장착방향	Straight
	모터	NEMA14
Max. Load (kg)	Horizontal	3
	Wall Mount	2
	Vertical	1
Max.Speed		42

• 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



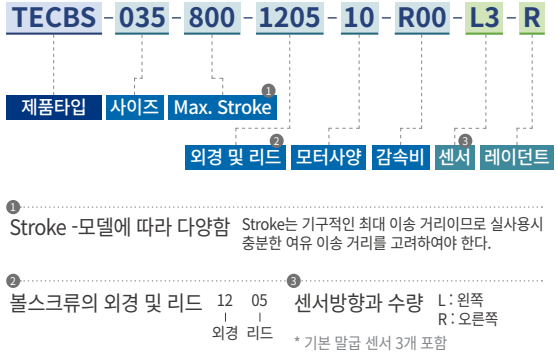
※ 이외 특주 사양은 별도문의 바랍니다.

Note

1. Ball Screw Class: 전조 - C7
2. 위치 반복 정밀도: 전조 - ±0.05mm
3. 중량: 기본 중량 0.68kg + 캐리지 0.15kg
4. Stroke 100mm당 0.17kg 씩

※ 이외 특주 사양은 기술 영업부와 협의가 가능합니다.

Order Code

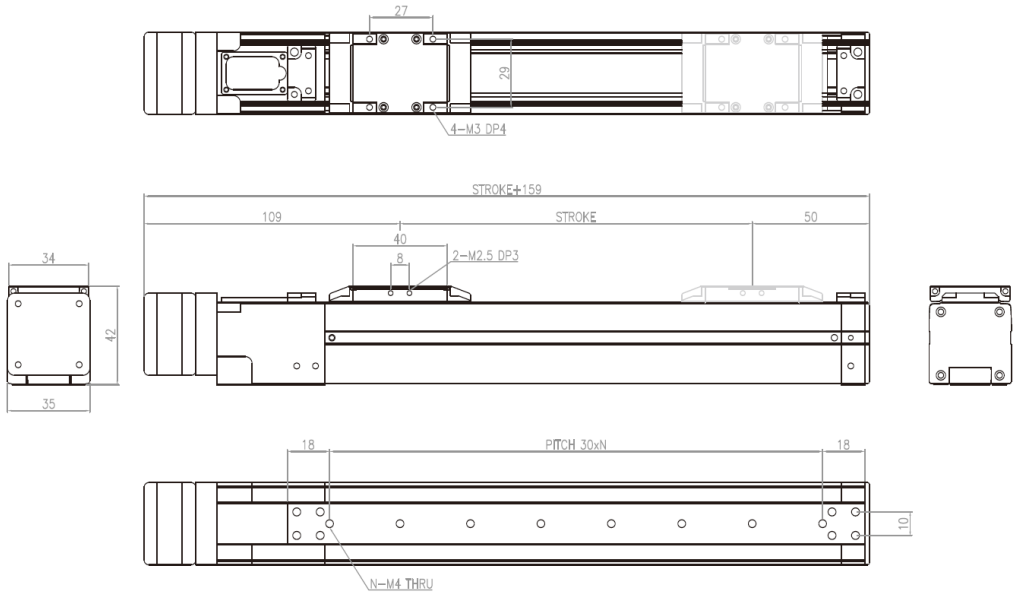


TECBS 035 Series

Cartesian Dust-Proof Robot(Ball Screw Type) Miniature Model
직교로봇(볼스크류 타입) 미니어쳐 모델

Dimension

※ 도면상 치수는 임의로 변경될 수 있습니다.

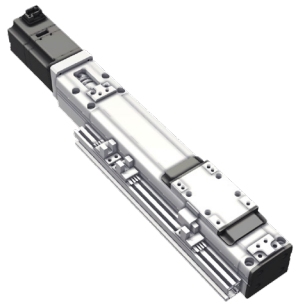


Model

TECBPL 035 – Parallel Left Pulley Model	TECBPR 035 – Parallel Right Pulley Model

TECBS 045 Series

Cartesian Dust-Proof Robot(Ball Screw Type) Miniature Model
직교로봇(볼스크류 타입) 미니어쳐 모델



Technical Data

Max. Stroke	500mm
Max. Speed	500mm/s (하기 표 참고)
Drive System	Ball Screw Lead 5mm, 10mm
LM Guide	NO. 24 / 1R / 1B
서보 모터 출력	50W
서보 모터 RPM	3000RPM

Specfication

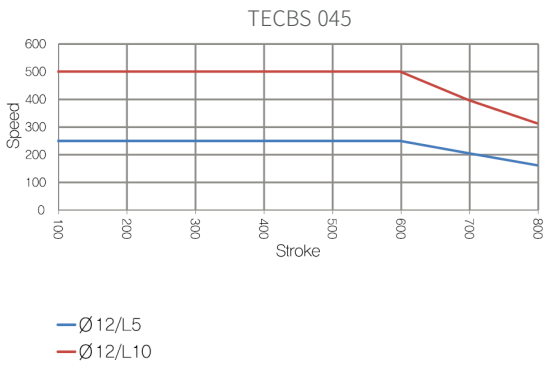
Model	Series	TECBS	
	Size	045	
Ballscrew	Diameter	Ø12	
	Lead	5	10
Motor	장착방향	Standard	
	모터	50W	
Max. Load (kg)	Horizontal	10	
	Wall Mount	10	
	Vertical	4	
Max.Speed		500	

• 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



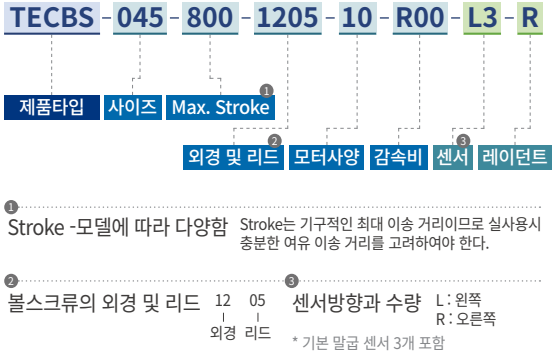
※ 이외 특주 사양은 별도문의 바랍니다.

Note

1. Ball Screw Class: 전조 - C7
2. 위치 반복 정밀도: 전조 - ±0.05mm
3. 중량: 기본 중량 1.48kg + 캐리지 0.15kg
4. Stroke 100mm당 0.29kg 씩

※ 이외 특주 사양은 기술 영업부와 협의가 가능합니다.

Order Code

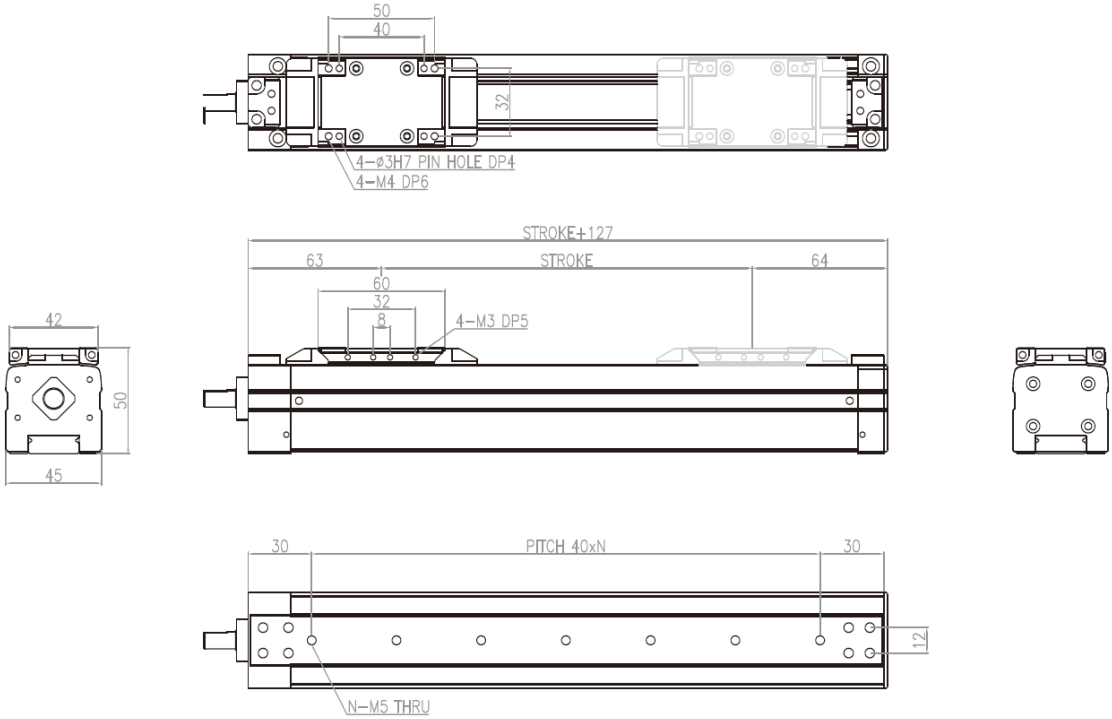


TECBS 045 Series

Cartesian Dust-Proof Robot(Ball Screw Type) Miniature Model
직교로봇(볼스크류 타입) 미니어쳐 모델

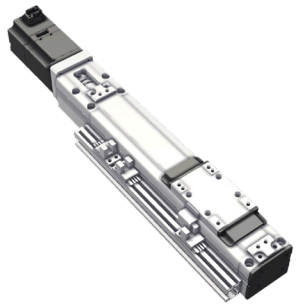
Dimension

※ 도면상 치수는 임의로 변경될 수 있습니다.



TECBS 045 Series

Cartesian Dust-Proof Robot(Ball Screw Type) Miniature Model
직교로봇(볼스크류 타입) 미니어쳐 모델



Technical Data

Max. Stroke	500mm
Max. Speed	500mm/s (하기 표 참고)
Drive System	Ball Screw Lead 5mm, 10mm
LM Guide	NO. 24 / 1R / 1B
서보 모터 출력	50W
서보 모터 RPM	3000RPM

Specfication

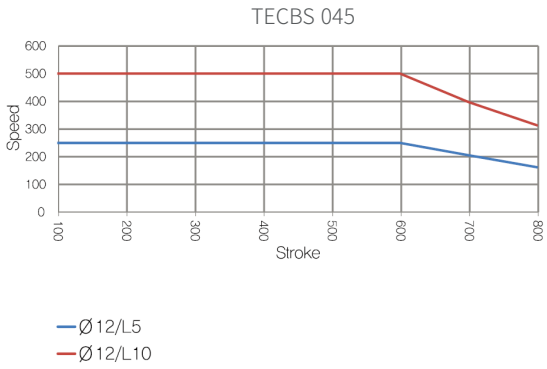
Model	Series	TECBS	
	Size	045	
Ballscrew	Diameter	Ø12	
	Lead	5	10
Motor	장착방향	Straight	
	모터	50W	
Max. Load (kg)	Horizontal	10	
	Wall Mount	10	
	Vertical	4	
Max.Speed		500	

• 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



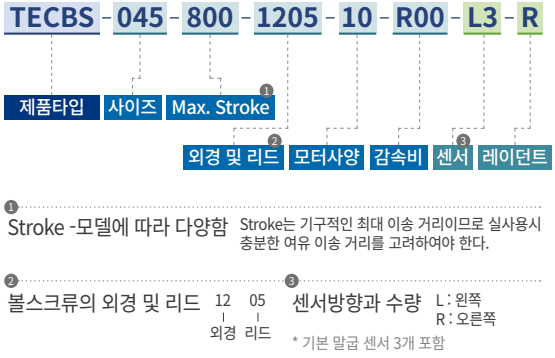
※ 이외 특주 사양은 별도문의 바랍니다.

Note

1. Ball Screw Class: 전조 - C7
2. 위치 반복 정밀도: 전조 - ±0.05mm
3. 중량: 기본 중량 1.48kg + 캐리지 0.15kg
4. Stroke 100mm당 0.29kg 씩

※ 이외 특주 사양은 기술 영업부와 협의가 가능합니다.

Order Code

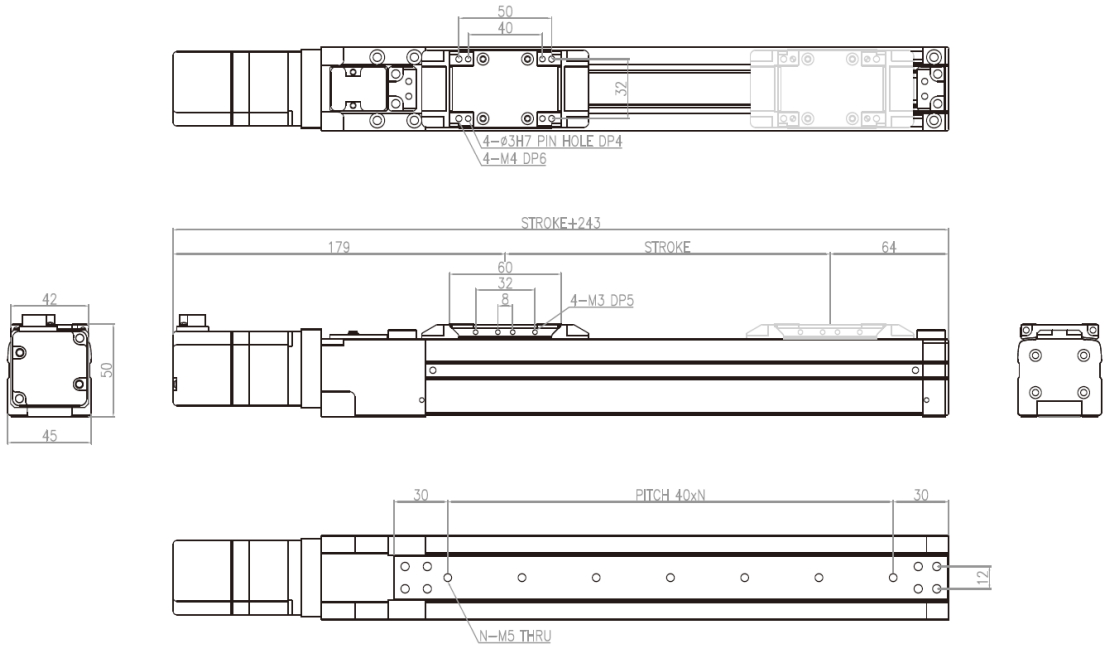


TECBS 045 Series

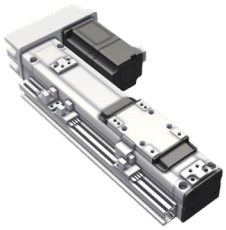
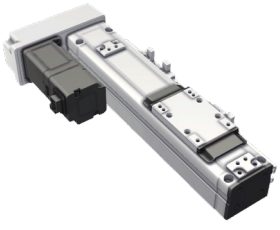
Cartesian Dust-Proof Robot(Ball Screw Type) Miniature Model
직교로봇(볼스크류 타입) 미니어쳐 모델

Dimension

※ 도면상 치수는 임의로 변경될 수 있습니다.



Model

TECBPL 045 – Parallel Left Pulley Model	TECBPR 045 – Parallel Right Pulley Model
	

TECBS 065 Series

Cartesian Dust-Proof Robot(Ball Screw Type) Miniature Model
직교로봇(볼스크류 타입) 미니어쳐 모델

Technical Data

Max. Stroke	800mm
Max. Speed	500mm/s (하기 표 참고)
Drive System	Ball Screw Lead 5mm, 10mm
LM Guide	NO. 42 / 1R / 2B
서보 모터 출력	100W, 200W
서보 모터 RPM	3000RPM

Specfication

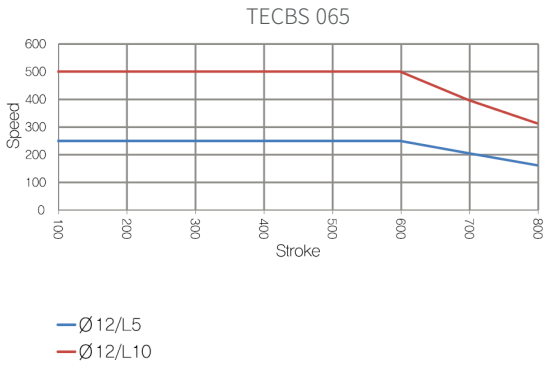
Model	Series	TECBS			
	Size	065			
Ballscrew	Diameter	Ø12			
	Lead	5	10	5	10
Motor	장착방향	Standard			
	모터	100W	100W	200W	200W
Max. Load (kg)	Horizontal	16			
	Wall Mount	10			
	Vertical	5			
Max.Speed		500			

• 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



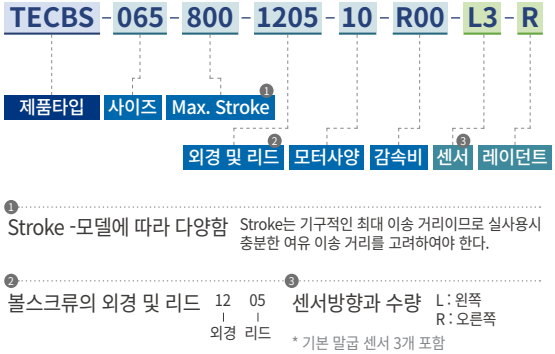
※ 이외 특주 사양은 별도문의 바랍니다.

Note

1. Ball Screw Class: 연삭 - C5 (예압제품), 월링 - C6 (표준제품), 전조 - C7
2. 위치 반복 정밀도: 연삭 - ±0.01mm, 월링 - ±0.02mm, 전조 - ±0.05mm
3. 중량: 기본 중량 2.45kg + 캐리지 0.6kg
4. Stroke 100mm당 0.43kg 씩

※ 이외 특주 사양은 기술 영업부와 협의가 가능합니다.

Order Code

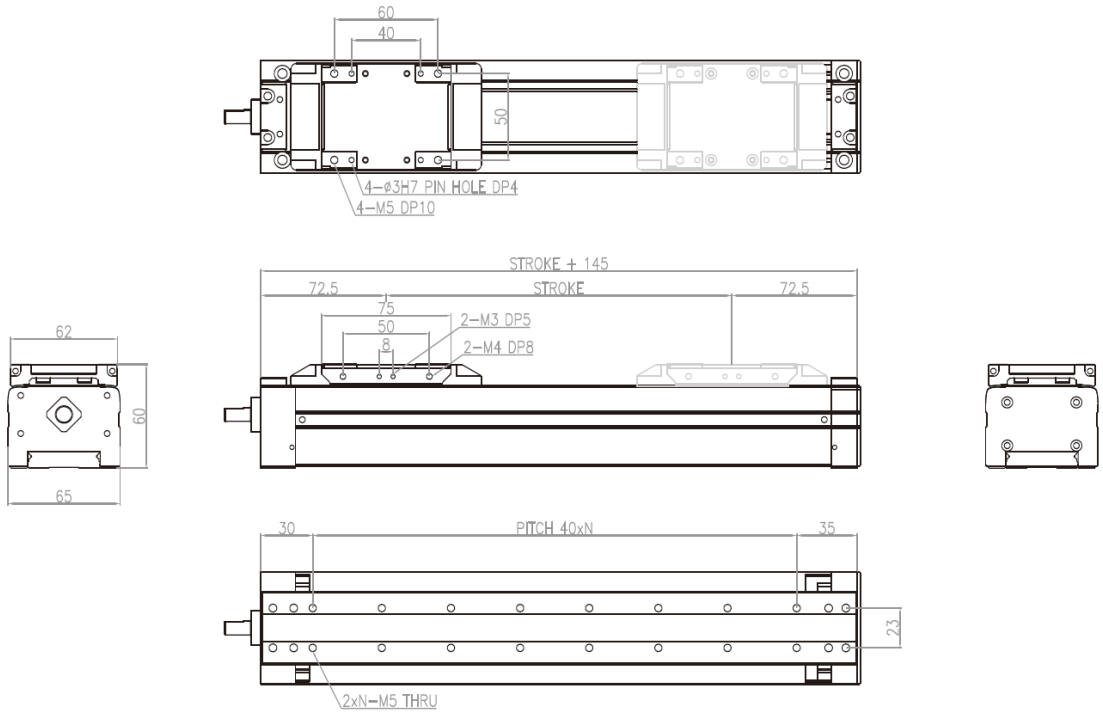


TECBS 065 Series

Cartesian Dust-Proof Robot(Ball Screw Type) Miniature Model
직교로봇(볼스크류 타입) 미니어쳐 모델

Dimension

※ 도면상 치수는 임의로 변경될 수 있습니다.



TECBS 065 Series

Cartesian Dust-Proof Robot(Ball Screw Type) Miniature Model
직교로봇(볼스크류 타입) 미니어쳐 모델

Technical Data

Max. Stroke	800mm
Max. Speed	500mm/s (하기 표 참고)
Drive System	Ball Screw Lead 5mm, 10mm
LM Guide	NO. 42 / 1R / 2B
서보 모터 출력	100W, 200W
서보 모터 RPM	3000RPM

Specfication

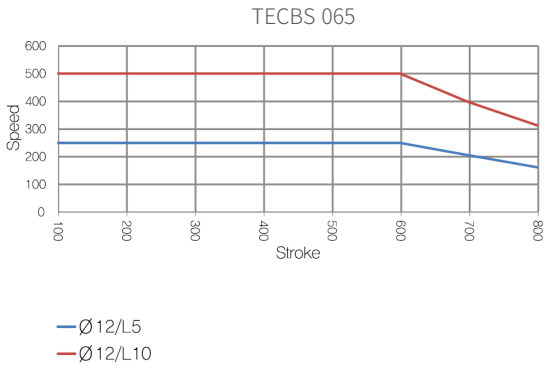
Model	Series	TECBS			
	Size	065			
Ballscrew	Diameter	Ø12			
	Lead	5	10	5	10
Motor	장착방향	Straight			
	모터	100W	100W	200W	200W
Max. Load (kg)	Horizontal	16			
	Wall Mount	10			
	Vertical	5			
Max.Speed		500			

• 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



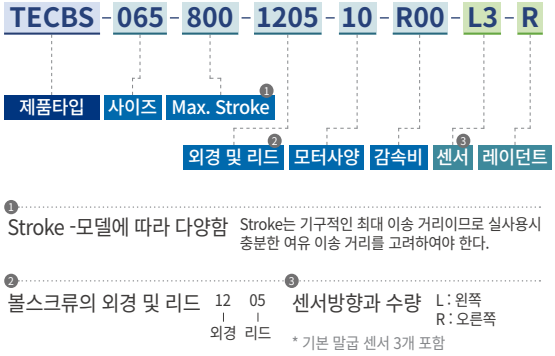
※ 이외 특주 사양은 별도문의 바랍니다.

Note

1. Ball Screw Class: 연삭 - C5 (예압제품), 월링 - C6 (표준제품), 전조 - C7
2. 위치 반복 정밀도: 연삭 - ±0.01mm, 월링 - ±0.02mm, 전조 - ±0.05mm
3. 중량: 기본 중량 2.45kg + 캐리지 0.43kg
4. Stroke 100mm당 0.6kg 씩

※ 이외 특주 사양은 기술 영업부와 협의가 가능합니다.

Order Code

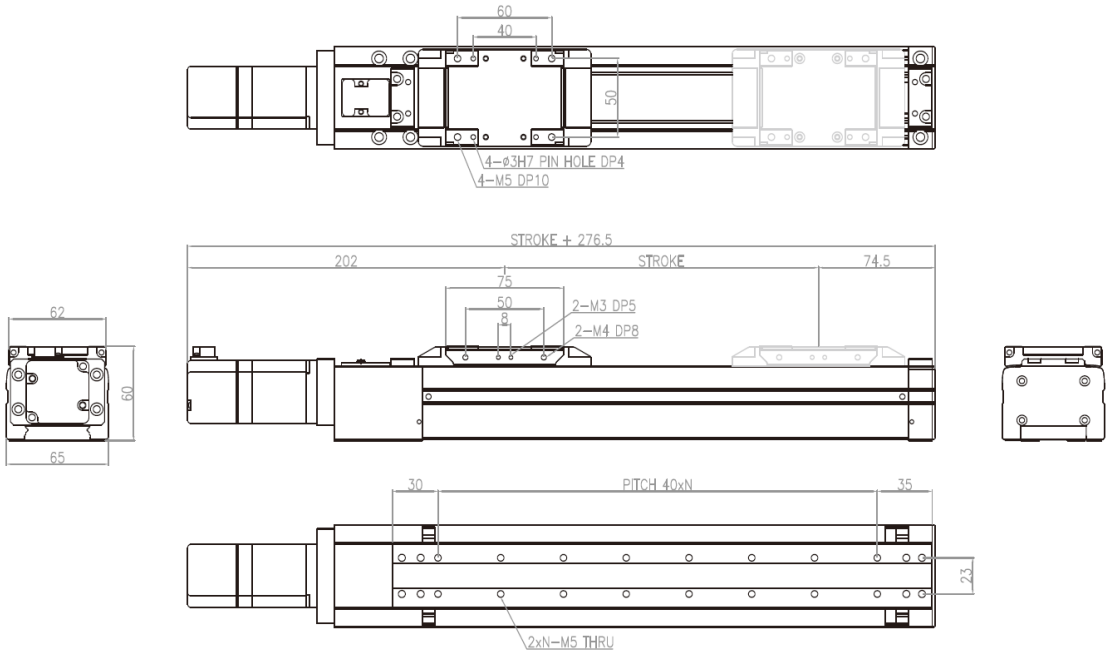


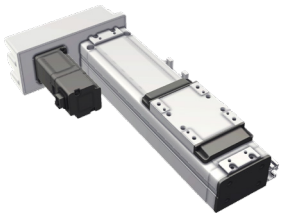
TECBS 065 Series

Cartesian Dust-Proof Robot(Ball Screw Type) Miniature Model
직교로봇(볼스크류 타입) 미니어쳐 모델

Dimension

※ 도면상 치수는 임의로 변경될 수 있습니다.



Model

TECBPL 065 – Parallel Left Pulley Model	TECBPR 065 – Parallel Right Pulley Model