

TOTB

Open 사양, Belt Drive, 기본형

TOTB Series 모델 [사이즈, 방향]

TOTB Series [기술데이터]

TOTB 간단 선정표

TOTB 주문 코드

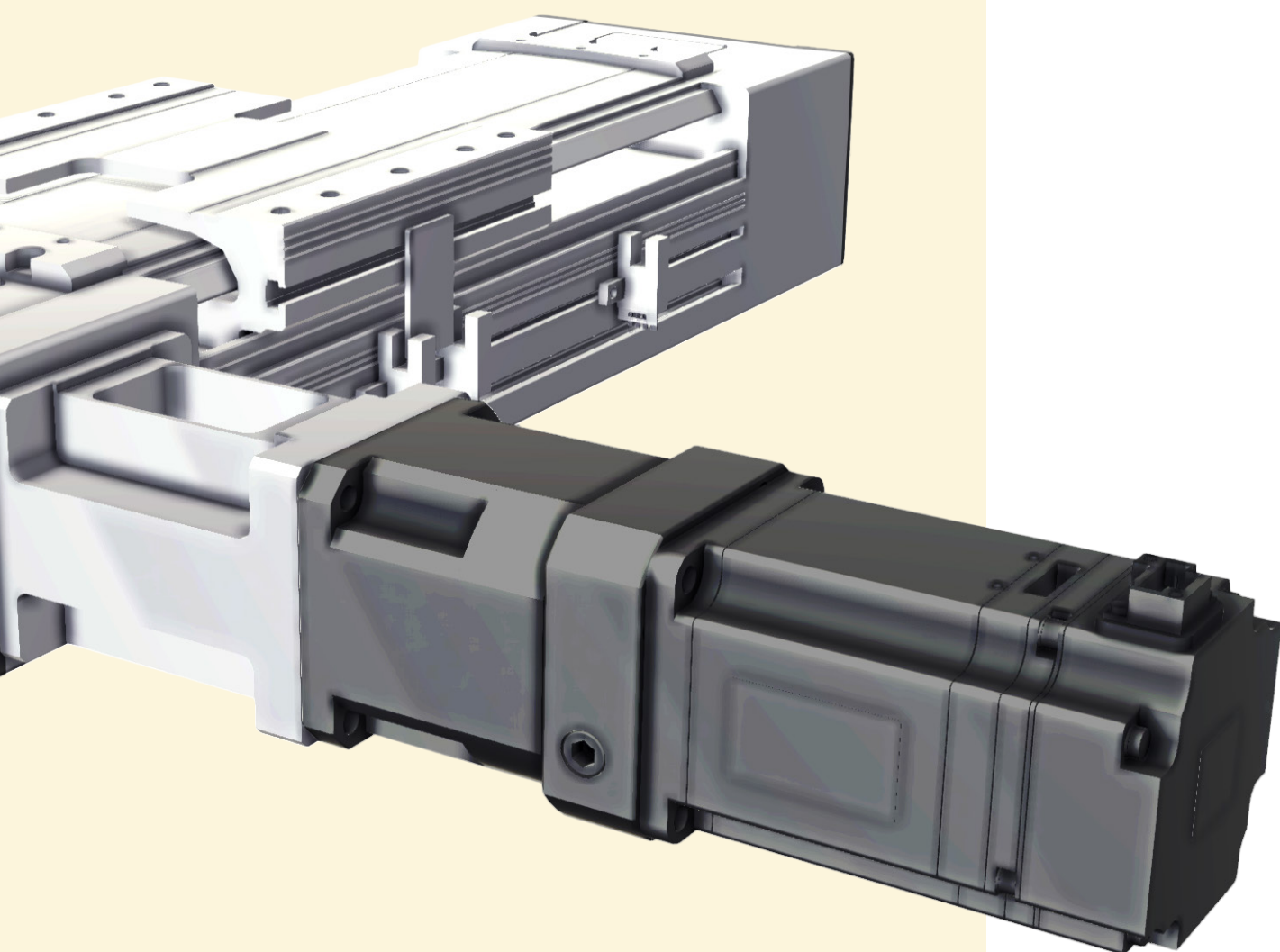
TOTB Series Specification

TOTB 120

TOTB 160

TOTB 200



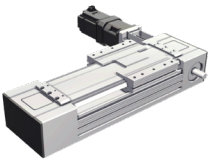
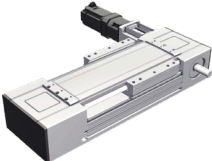
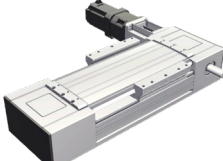


TOTB SERIES

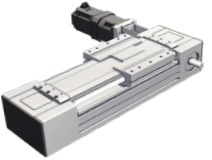
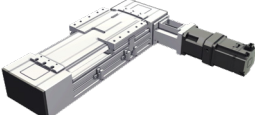
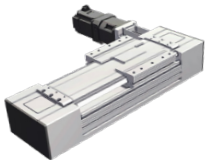
TOTB : Open 사양, Belt Drive, 기본형

LM Guide 와 Timing Belt를 일체화 한 구조로 고강성 압출 베이스를 사용하여 강도 및 고정도가 높으며, Long Stroke, 고속으로 사용이 가능한 직교로봇

TOTB 모델 사이즈

TOTB 120	TOTB 160	TOTB 200	
			

TOTB 모델 방향

	Double Shaft	Single Left Shaft	Single Right Shaft
Shaft Model			

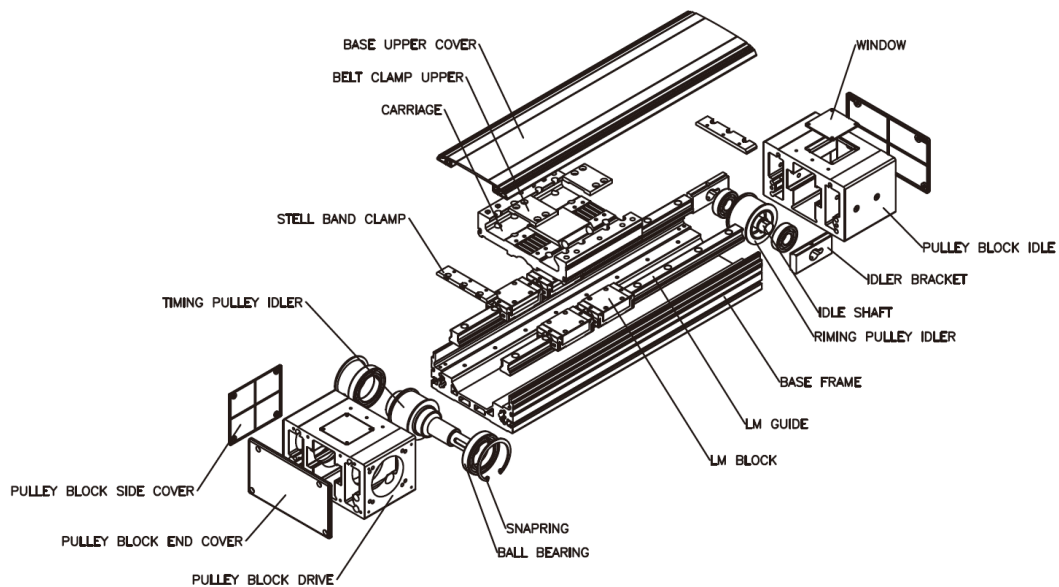
* 기본 타입 외 특주형 주문 가능합니다. 기술영업부로 문의 주십시오.

TOTB SERIES 기술데이터

TOTB : Open 사양, Belt Drive, 기본형

LM Guide 와 Timing Belt를 일체화 한 구조로 고강성 압출 베이스를 사용하여 강도 및 고정도가 높으며, Long Stroke, 고속으로 사용이 가능한 직교로봇

직교로봇 [Belt Type]



TOTB 120

Drive Belt	Drive Pulley PCD	위치 반복 정밀도	풀리 1회전당 이송거리	서보모터 RPM
• RPP5 - 폭 25mm	• 38.2mm	• $\pm 0.1\text{mm}$	• 120mm/rev	• 3000 RPM

TOTB 160

Drive Belt	Drive Pulley PCD	위치 반복 정밀도	풀리 1회전당 이송거리	서보모터 RPM
• RPP8 - 폭 30mm	• 56.02mm	• $\pm 0.1\text{mm}$	• 176mm/rev	• 3000 RPM

TOTB 200

Drive Belt	Drive Pulley PCD	위치 반복 정밀도	풀리 1회전당 이송거리	서보모터 RPM
• RPP8 - 폭 50mm	• 66.21mm	• $\pm 0.1\text{mm}$	• 208mm/rev	• 3000 RPM

TOTB 간단 선정표

TOTB : Open 사양, Belt Drive, 기본형

* 모든 TOTB 로봇 최대 이송속도 1000mm/s

* 모든 TOTB 로봇 최대 이송거리 3700mm

* 모터 회전속도 3000 RPM, Stroke 500mm, Duty Time 50%, 모터 가동률 50% (안전율 1.5), 가이드 쉴 저항 10N 시 기준 수명 10년을 만족하는 무게

* 본 간단 선정표의 무게는 선정 시 참고용으로만 사용하십시오.

TOTB 모델

수평 (kg)

폴리 PCD (mm)	이송거리/1회전 (mm)	모터 (W)	감속비	TOTB 120	TOTB 160	TOTB 200
38.2	120	200	5	12		
			7	24		
			10	50		
		400	5	17.7		
			7	38.3		
			10	50		
56.02	176	400	5		5	
			7		14.6	
			10		34.9	
		750	5		27	
			7		49	
			10		90	
66.21	208	750	5			17.9
			7			35
			10			67

수직 (kg)

폴리 PCD (mm)	이송거리/1회전 (mm)	모터 (W)	감속비	TOTB 120	TOTB 160	TOTB 200
38.2	120	200	5	4		
			7	7		
			10	12		
		400	5	12		
			7	19		
			10	19.2		
56.02	176	400	5		6	
			7		11	
			10		17	
		750	5		15	
			7		23	
			10		36	
66.21	208	750	5			11
			7			18
			10			28

TOTB 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 |

TOTB Series Specification

TOTB : Open 사양, Belt Drive, 기본형

LM Guide 와 Timing Belt를 일체화 한 구조로 고강성 압출 베이스를 사용하여 강도 및 고정도가 높으며, Long Stroke, 고속으로 사용이 가능한 직교로봇

TOTB Shaft Model

Model		Belt		Motor	Max. Load H (kg)				Max. Load V (kg)			
Series	Size	풀리	감속비	정격출력	20	40	60	80	20	40	60	80
TOTB SERIES	120	38.2	5	200W	12				4			
		38.2	7	200W	24				7			
		38.2	10	200W	50				12			
		38.2	5	400W	18				12			
		38.2	7	400W	38				19			
		38.2	10	400W	50				19			
	160	56.02	5	400W	5				6			
		56.02	7	400W	15				11			
		56.02	10	400W	35				17			
		56.02	5	750W	27				15			
		56.02	7	750W	49				23			
		56.02	10	750W	90				35			
	200	66.21	5	750W	18				11			
		66.21	7	750W	35				18			
		66.21	10	750W	67				28			

TOTB Series Specification

TOTB : Open 사양, Belt Drive, 기본형

LM Guide 와 Timing Belt를 일체화 한 구조로 고강성 압출 베이스를 사용하여 강도 및 고정도가 높으며, Long Stroke, 고속으로 사용이 가능한 직교로봇

TOTB Coupling Model

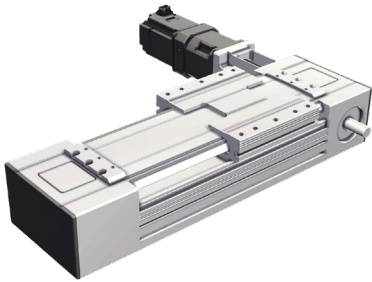
Model		Belt		Motor	Max. Load H (kg)				Max. Load V (kg)			
Series	Size	폴리	감속비	정격출력	20	40	60	80	20	40	60	80
TOTB SERIES	120	38.2	5	200W	12				4			
		38.2	7	200W	24				7			
		38.2	10	200W		50			12			
		38.2	5	400W	18				12			
		38.2	7	400W		38			19			
		38.2	10	400W		50			19			
	160	56.02	5	400W	5				6			
		56.02	7	400W	15				11			
		56.02	10	400W		35			17			
		56.02	5	750W	27				15			
		56.02	7	750W		49			23			
		56.02	10	750W				90	35			
	200	66.21	5	750W	18				11			
		66.21	7	750W		35			18			
		66.21	10	750W			67		28			

* TOTB 커플링 모델의 스펙은 해당 카탈로그에 포함되지 않았습니다.
커플링 모델 주문시 기술영업부로 문의주십시오.

TOTB 120 Series

Cartesian Robot(Belt Type) Double Shaft Model

직교로봇(벨트 타입) 더블 샤프트 모델



Technical Data

Max. Stroke	3700mm
Drive System	Drive Belt: RPP5 폭 25mm, Drive Pulley 38.2mm
LM Guide	NO. 15 / 2R / 4B
위치 반복 정밀도	±0.1mm
서보 모터 출력	200W, 400W
서보 모터 RPM	3000RPM

Specification

Model	Series	TOTB					
	Size	120					
	Model	Shaft Double/Single					
Belt	Pulley PCD	38.2mm					
	감속비	5	7	10	5	7	10
이송거리 / 1회전(mm)		120					
Motor	정격출력	200W			400W		
Max. Load (kg)	Horizontal	12	24	50	18	38	50
	Vertical	4	7	12	12	19	19
Max. Speed		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.

Note

1. Timing Belt: 구동 벨트 RPP5 폭 25mm, 구동 풀리 38.2mm, 풀리 1회전당 이송거리 120mm/s
2. 모든 TOTB 로봇 최대 이동속도 1000mm/s
3. 모든 TOTB 로봇 최대 이송거리 3700mm
4. 중량: 기본 중량 9.3kg + 캐리지 2.9kg
5. Stroke 100mm당 1.2kg 씩

※ 이외 특주 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 모터 출력
40(400W) / 75(750W)

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

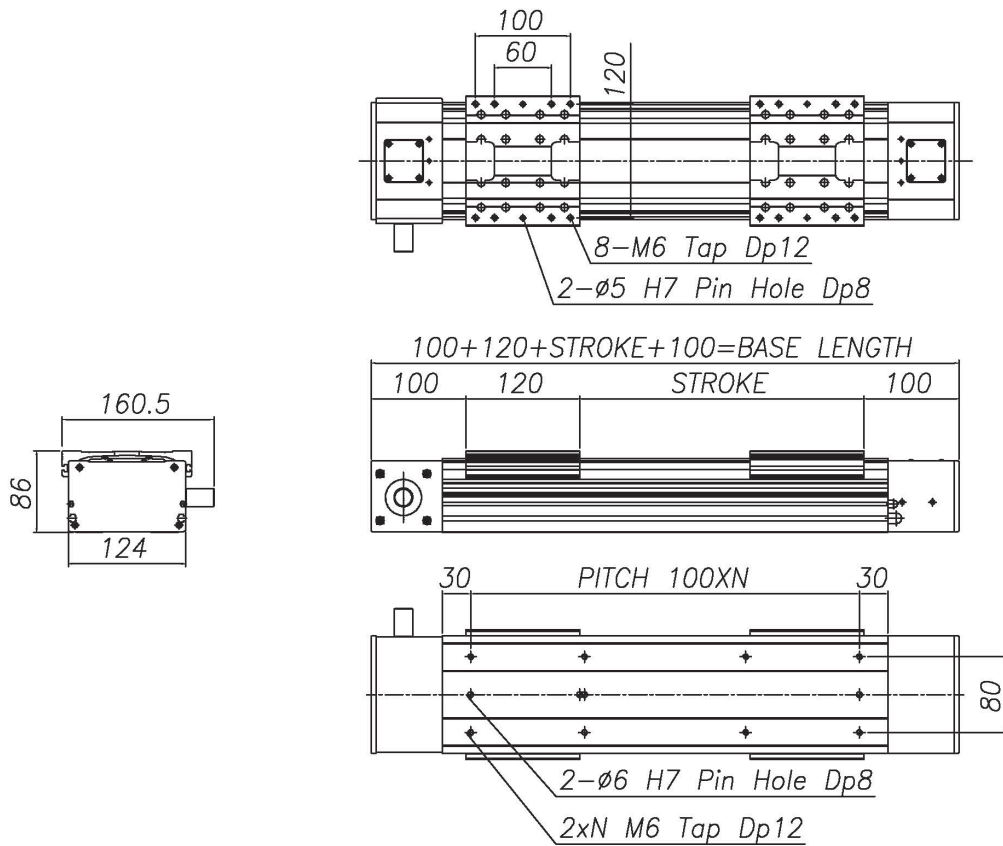
TOTB 120 Series

Cartesian Robot(Belt Type) Double Shaft Model

직교로봇(벨트 타입) 더블 샤프트 모델

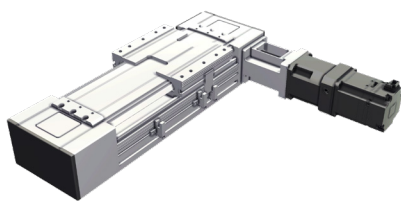
Dimension

※ 도면상 치수는 임의로 변경될 수 있습니다.

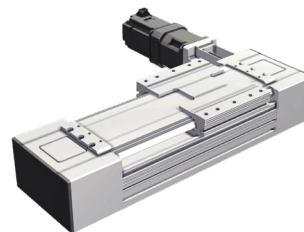


Model

TOTL 120 - Parallel Left Pulley Model



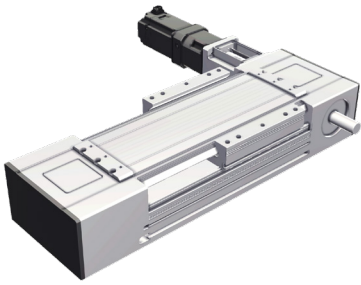
TOTR 120 - Parallel Right Pulley Model



TOTB 160 Series

Cartesian Robot(Belt Type) Double Shaft Model

직교로봇(벨트 타입) 더블 샤프트 모델



Technical Data

Max. Stroke	3700mm
Drive System	Drive Belt: RPP8 폭 30mm, Drive Pulley 56.02mm
LM Guide	NO. 20 / 2R / 4B
위치 반복 정밀도	±0.1mm
서보 모터 출력	400W, 750W
서보 모터 RPM	3000RPM

Specification

Model	Series	TOTB						
	Size	160						
	Model	Shaft Double/Single						
Belt	Pulley PCD	56.02mm						
	감속비	5	7	10	5	7	10	
이송거리 / 1회전(mm)		176						
Motor	정격출력	400W			750W			
Max. Load (kg)	Horizontal	5	15	35	27	49	90	
	Vertical	6	11	17	15	23	35	
Max. Speed		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.

Note

1. Timing Belt: 구동 벨트 RPP8 폭 30mm, 구동 풀리 56.02mm, 풀리 1회전당 이송거리 176mm/s
2. 모든 TOTB 로봇 최대 이동속도 1000mm/s
3. 모든 TOTB 로봇 최대 이송거리 3700mm
4. 중량: 기본 중량 16.9kg + 캐리지 3.5kg
5. Stroke 100mm당 1.8kg 씩

※ 이외 특주 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 모터 출력

40(400W) / 75(750W)

③ 센서방향과 수량 L: 왼쪽
R: 오른쪽

* 기본 말굽 센서 3개 포함

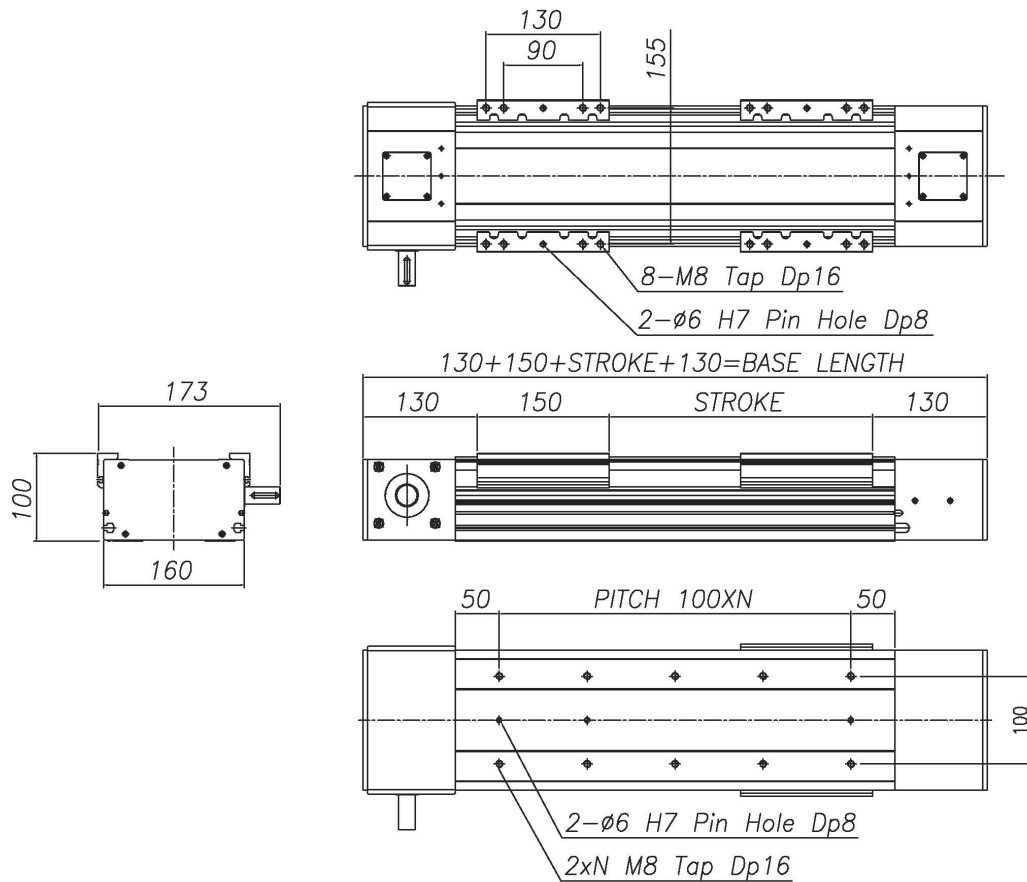
TOTB 160 Series

Cartesian Robot(Belt Type) Double Shaft Model

직교로봇(벨트 타입) 더블 샤프트 모델

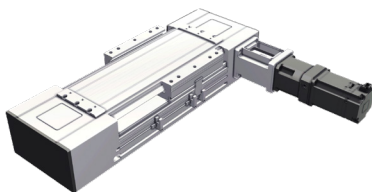
Dimension

※ 도면상 치수는 임의로 변경될 수 있습니다.

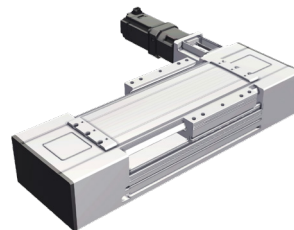


Model

TOTL 160 - Parallel Left Pulley Model



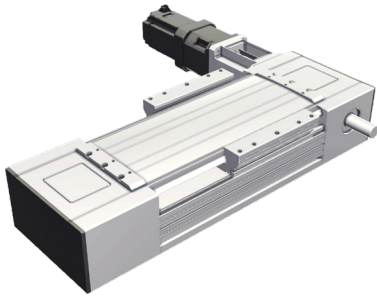
TOTR 160 - Parallel Right Pulley Model



TOTB 200 Series

Cartesian Robot(Belt Type) Double Shaft Model

직교로봇(벨트 타입) 더블 샤프트 모델



Technical Data

Max. Stroke	3700mm
Drive System	Drive Belt: RPP8 폭 50mm, Drive Pulley 66.21mm
LM Guide	NO. 20 / 2R / 4B
위치 반복 정밀도	±0.1mm
서보 모터 출력	750W
서보 모터 RPM	3000RPM

Specification

Model	Series	TOTB		
	Size	200		
	Model	Shaft Double/Single		
Belt	Pulley PCD	66.21mm		
	감속비	5	7	10
이송거리 / 1회전(mm)		208		
Motor	정격출력	750W		
Max. Load (kg)	Horizontal	18	35	67
	Vertical	11	18	28
Max. Speed		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.

Note

1. Timing Belt: 구동 벨트 RPP8 폭 50mm, 구동 풀리 66.21mm, 풀리 1회전당 이송거리 208mm/s
2. 모든 TOTB 로봇 최대 이동속도 1000mm/s
3. 모든 TOTB 로봇 최대 이송거리 3700mm
4. 중량: 기본 중량 28.6kg + 캐리지 4.4kg
5. Stroke 100mm당 2.9kg 씩

※ 이외 특주 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 모터 출력
40(400W) / 75(750W)

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

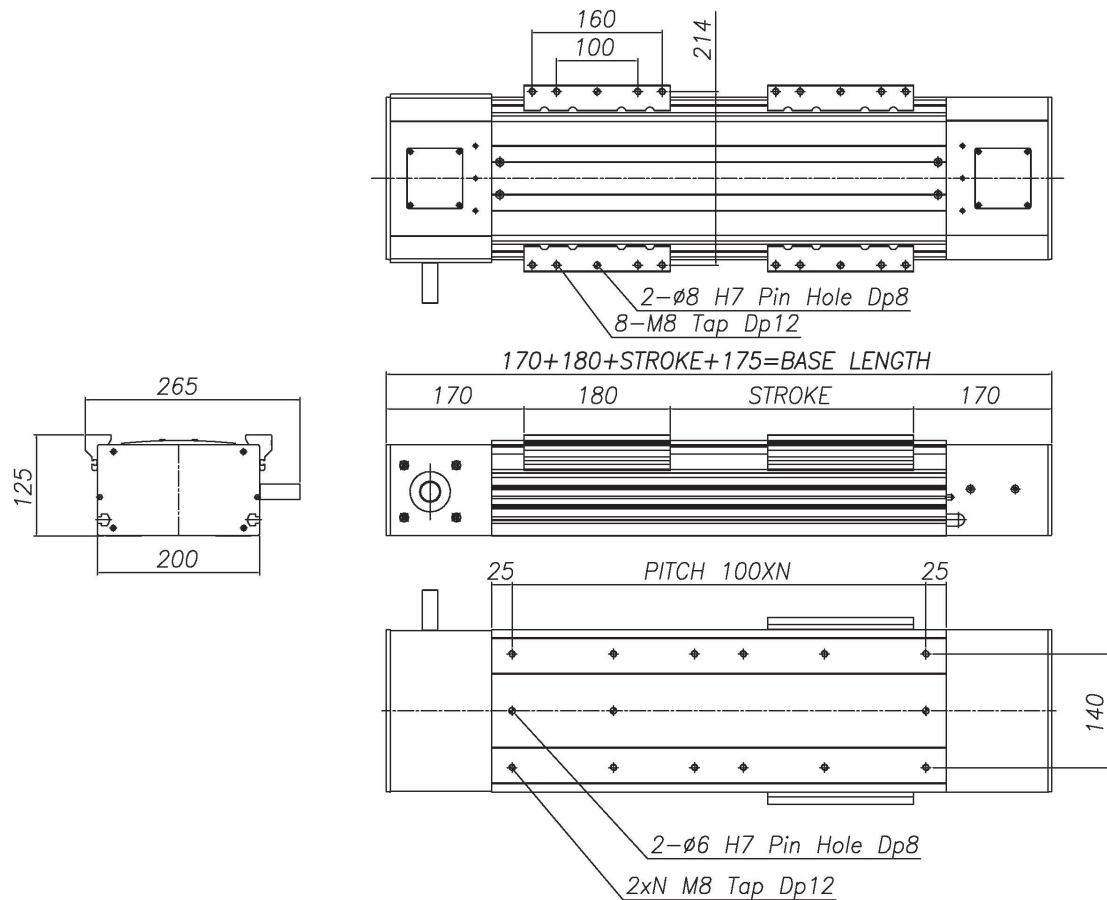
TOTB 200 Series

Cartesian Robot(Belt Type) Double Shaft Model

직교로봇(벨트 타입) 더블 샤프트 모델

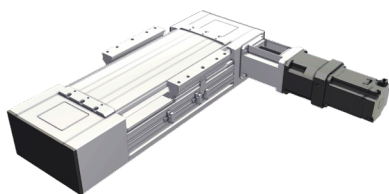
Dimension

※ 도면상 치수는 임의로 변경될 수 있습니다.



Model

TOTL 200 - Parallel Left Pulley Model



TOTR 200 - Parallel Right Pulley Model

