

将人类与梦想结合起来的洁净技术

KOGANEI

Catalog No.BK-BEC0004



<http://www.koganei.co.jp>

ISO9001
ISO14001



Creceed 桌面机器人

桌面机器人DTHB系列

保护地球环境

RoHS指令对应产品!



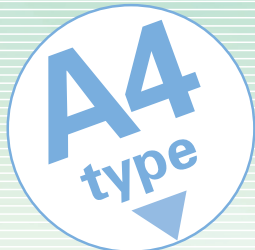
高性能版已更新换代!
增加失调检测、直接示教功能

桌面机器人DTHB系列



保护地球环境**RoHS**指令对应产品!

高性能桌面机器人A4型



本体设置面积
A4尺寸(210 × 300mm)

最高速度 **200**mm/s

重复定位精度
 \pm **0.02**mm

可安装外围设备的
T型槽
(带四角螺母)

Y轴

最适合桌面设置的
薄型
78mm

与作业环境协调的
本体颜色

本体质量约 **5.9**kg
(DTHB-AS2)

最大可搬运质量 **2**kg

失调检测

发生失调时作为故障被检出，并立即自动停止。

直接示教

可用手动方式使轴移动，并对所需位置进行点注册。

充实编辑功能

在程序及点中增加注释栏。
可进行程序的连续发送、接收，统一保存及读入。

多任务功能(10项任务)

可同时平行执行桌面机器人外围设备等多项任务的功能。可简化系统整体的控制构成，提高作业效率。

装备与计算机等外部设备进行通信的功能

装备RS232C(DTHB为2通道 DTHKB为1通道)，通过通信指令和高速通信38.4kbps，提高了与计算机之间的通信功能。

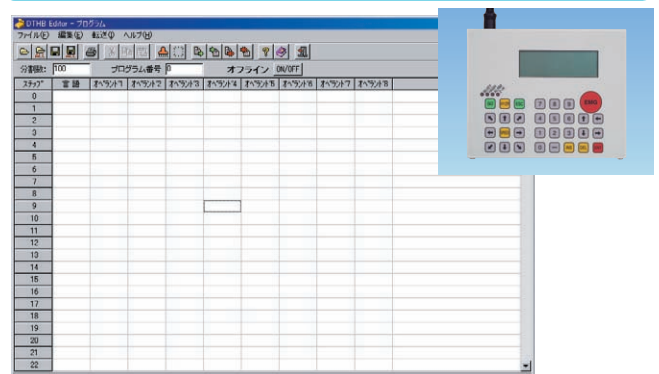
高水平的运动控制

- 插补速度(最高速度200mm/s)
- 线速度恒定
- 三角加减速防止功能、S形控制设定、微步、加减速单独设定

丰富的存储容量

总步数达10000步。总点数达10000点。程序数1~1000(可通过参数变更)

利用编程盒和计算机支持软件提高了作业性





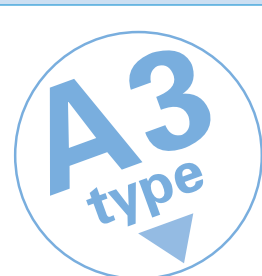
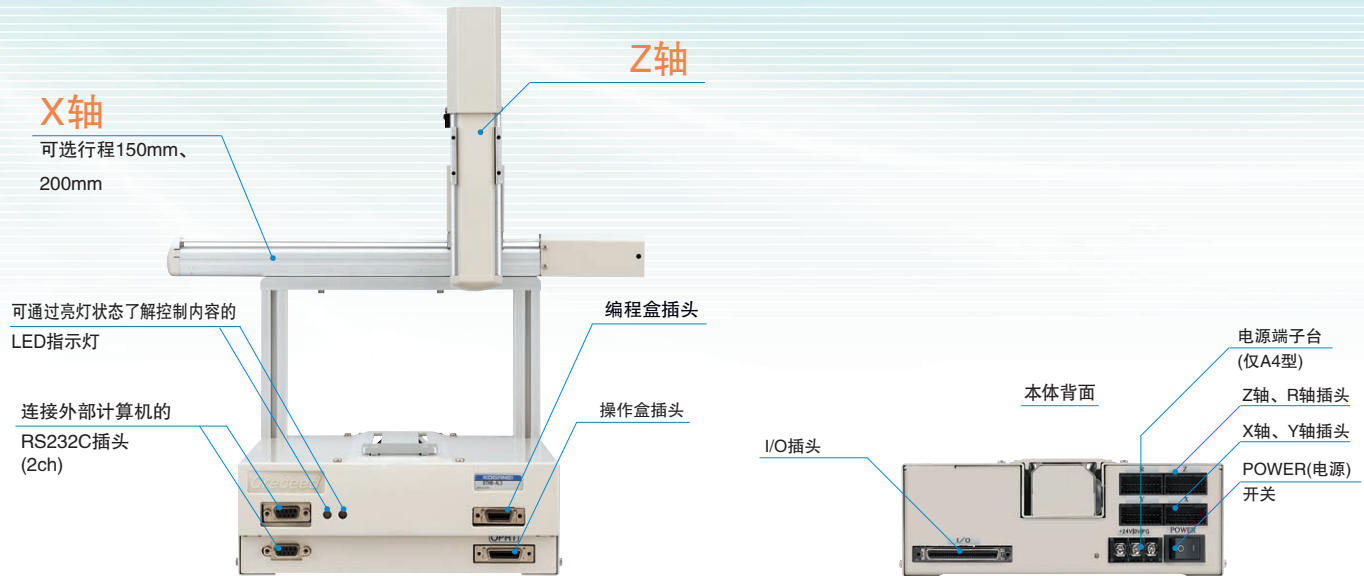
注意

使用前请务必阅读产品本体附带的使用说明书。
请务必阅读第3页的“安全注意事项”。

INDEX

安全注意事项	3
A4本体规格	5
A3本体规格	6
附件和选购件	8
尺寸图	9

与A3型，支持独创的产品制造方式

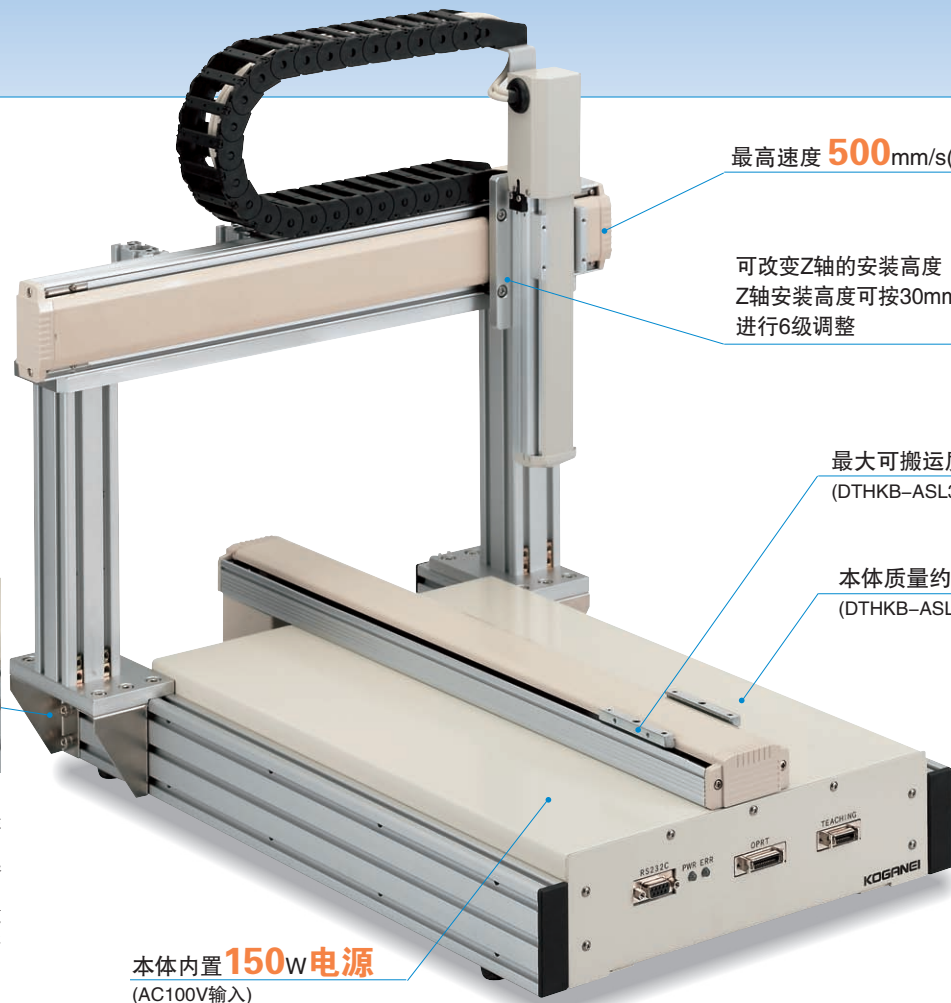


本体设置面积相当于A3尺寸







使用T型槽可对X轴、Y轴的安装位置进行调整或移动。注

注：不能保证安装调整移动所引起的组装不良或刚性不足。另外，电缆长度须随调整移动范围而变。有关详情，敬请咨询。



在选定机型或使用该产品前，请先仔细阅读“安全注意事项”，然后正确地进行使用。
 以下所示注意事项是为了让您安全正确地使用产品，防止可能给您或他人带来的危害及财产损失。
 请务必同时遵守JIS B 8433(工业机器人的安全通则)的安全规则。

指示事项按危险程度和伤害程度分为“危险”、“警告”、“注意”、“请求”。

 危险	表示能明显预见危险的情况。 如不可避免所显示的危险，将可能导致死亡或重伤。 此外，还可能导致财产损失或损坏。
 警告	表示并非直接存在危险，而是会因情况而产生危险。 如不可避免所显示的危险，将可能导致死亡或重伤。 此外，还可能导致财产损失或损坏。
 注意	表示并非直接存在危险，而是会因情况而产生危险。 如不可避免所显示的危险，将可能造成轻度或中度的伤害。 此外，还可能导致财产损失或损坏。
 请求	即使无受伤的可能，为了正确使用本产品也应遵守的内容。

- 本产品是作为一般工业机械用零件进行设计及制造的。
- 在进行元件的选型和安装时，系统设计者或责任人等有丰富知识经验的人，请务必在阅读完“安全注意事项”、“样本”、“使用说明书”后再进行安装。误操作将引起危险。
- 使用本产品时，该产品和用户系统的适应性，请用户负责进行验证与判断。
- 阅读完“样本”、“使用说明书”后，请将其放在该产品用户随时都可阅读的地方加以保管。
- 在将该产品转让或借给他人时，为了让新的所有者了解产品正确安全的使用方法，请把“样本”、“使用说明书”等放在产品本体显眼的地方。
- 该“安全注意事项”中的危险·警告·注意等并未包含所有可能出现的情况。请仔细阅读产品目录和使用说明书，并将“安全性”永远放在第一位。

危险

- 请勿用于下列用途。
 1. 与人身安全及身体的维持、管理相关的医疗器具
 2. 移动或搬运人体的机器或机械装置
 3. 机械装置的重要安全零件
 本产品并未针对需要高度安全性用途进行计划及设计。可能造成人身伤害。
- 请勿在存在易燃物或点火物等危险品的场所使用。可能会起火或引燃他物。
- 产品在动作时或处于可动作的状态，请勿进入机械的动作范围内。此外，在产品动作过程中，请勿对产品内置或附带的机构进行调节。执行元件的突然移动等可能会导致受伤。
- 使用心脏起搏器者请勿靠近产品1米以内。否则可能会因产品内部强力磁石的磁场而导致起搏器动作异常。
- 请务必在水平且平整、坚固，作业空间有足够余量的场所设置本体。否则可能会因产品的翻倒、掉落、异常动作等原因而导致人员受伤。
- 请绝不要改造产品。否则可能会因异常动作引起人员受伤、触电和火灾等事故。
- 请勿对产品的基本结构·性能及功能进行不恰当的分解组装。否则会导致人员受伤、触电或火灾等。
- 请勿将水洒到产品上。一旦向产品上泼水、清洗产品或在水中使用产品的话，便可能会因产品异常动作而造成人员受伤、触电或火灾等事故。

警告

- 请勿在产品的规格范围外进行使用。否则会导致产品出现故障、功能丧失或发生损坏。此外，还会导致使用寿命显著缩短。
- 请设计安全回路或安全装置，确保机械系统因急停、停电而停止时，不会发生装置损坏·人员受伤等事故。
- 请务必进行D种接地施工(接地电阻100Ω以下)。否则，可能因漏电导致触电和误动作。

- 在向产品供应电力前或是使其动作前，请务必先实施元件动作范围内的安全检查。否则，一旦意外供电，可能发生触电或因接触产品的动作部分而导致人员受伤。
- 请勿在通电状态下触摸端子部或各种开关等。否则可能会造成触电和异常动作。
- 请勿损伤电缆等导线。
如果损坏电线、强行弯曲、拉拽、缠绕、放置重物、插入等的话，会造成漏电及导电不良引起的火灾、触电、异常动作等。
- 出现异响、振动非常严重时，应立即停止运转。如继续使用，可能会使产品损坏、损伤，并引发异常动作以及无法控制的动作。
- 请勿将产品投入火中。
否则可能导致产品破裂或产生有毒气体。
- 请勿坐在产品上或将产品作为垫脚物或在产品上放置物品。
否则可能会因跌落事故、产品翻倒、掉落而导致人员受伤，或是因产品损坏、损伤而造成动作异常或失控等。
- 请务必在完全切断电源后再进行产品相关的维护检查、修整或更换等各种作业。
- 请在推荐负载·规格速度内使用。

注意

- 搬运或安装产品时，请用起重机或支承装置可靠地支承产品，或采取多人进行作业等措施，以确保人身安全。
- 请勿在阳光(紫外线)直接照射的场所、有尘埃、盐分、铁粉的场所、潮湿的场所、含有有机溶剂、磷酸脂系液压油、亚硫酸气体、氯气、酸类等物质的环境下使用。否则会导致短时间内功能丧失、性能急剧降低或寿命缩短。
- 请勿在有腐蚀性气体、易燃性气体及引火性液体等环境中使用本产品。否则可能会因生锈而导致强度降低，或引起电机起火、爆炸。

使用要领及注意事项



注意

使用前请认真阅读。

安装

为了提高工作台的直进精度，确保滑动丝杠灵活运动，请注意下列事项。

1. 请在水平且平整、坚固的场所设置本体。
2. 请设置在安装面积充足的部位，以确保机器人的刚度。

环境

1. 请避免本体受水滴、油滴等滴溅的场所或粉尘较多的场所中使用。
2. 请避免在产生硫酸、盐酸等腐蚀性气体的场所使用。
3. 请避免在有强振及冲击传导的场所使用。

其它

使用前请务必阅读产品本体附带的使用说明书。

●在以下场所使用时，请采取完备的屏蔽措施。如不采取措施，可能会导致误动作。

1. 发生大电流及强磁场的场所
 2. 产生静电干扰的场所
 3. 可能暴露在辐射性能量中的场所
- 产品的1米以内请不要让磁性媒介靠近。否则，磁性媒介内的数据可能被产品内的磁场破坏。
- 请将本体设置在尘土、灰尘少的场所。如果设置在尘土、灰尘较多的场所，可能会导致误动作。
- 请避免设置在会传递强振(4.9m/s²以上)的场所。如果强振传递至本产品，可能会导致误动作。
- 请确保产品的安装作业空间。如作业空间得不到保证，日常检查及维护将无法进行，会引起设备停止及产品破损。
- 请不要踏到产品上面、作为踏脚台、放置物品导致对驱动部分造成伤痕、撞伤、变形。产品损坏、损伤可能导致动作停止及性能下降。
- 在进行安装·调整等作业时，请做好作业过程中的标识，以免电源等意外接通。如果电源等突然接通，触电或突然的执行元件动作可能引起人员受伤。



请求

- “样本”、“使用说明书”等上没有记载的条件和环境下的使用、及航空设施、燃烧装置、娱乐器材、安全设备及其它会对人身安全及财产有重大影响的、特别考虑有安全要求用途的使用时，请充分注意对额定、性能有余的使用方法及自动保险等的安全措施。此外，请务必向本公司营业负责人咨询。
- 为避免机械设备的动作部分与人体直接接触，请用防护罩等进行隔离。
- 请勿采用停电时工件会掉落的结构设计。
在机械装置停电及非正常停止时，要有防止工作台及工件等落下的控制结构。
- 产品配线时请根据“使用说明书”确认并操作。
- 使用产品时，请根据需要穿戴防护手套、防护眼镜、安全鞋等以确保安全。
- 产品无法使用或不需要产品时，请作为工业废弃物进行恰当的废弃处理。
- 产品相关问题请向本公司Creceed事业部咨询。地址及电话号码登载在样本的页末。



其它

- 请务必遵守下列事项。
1. 在使用相关产品来组建系统时，请使用本公司的纯正零件和适合品(推荐品)。
保养维修时，请使用本公司纯正零件和适合品(推荐品)。
遵守所规定的手段·方法。
 2. 请勿对产品的基本结构·性能及功能进行不恰当的分解组装。

未遵守各项安全注意事项造成损失时，本公司不承担任何责任。

Body

本体

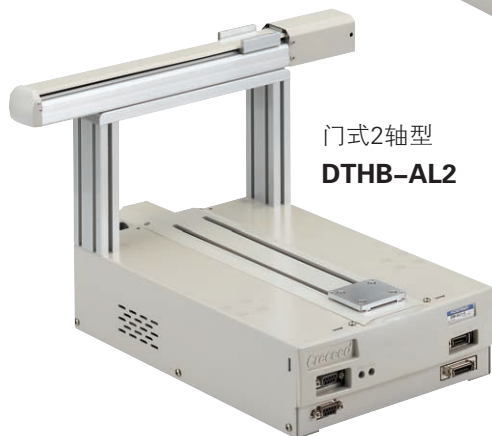
A4type



门式3轴型
DTHB-AL3



正交式3轴型
DTHB-CS3



门式2轴型
DTHB-AL2



正交式2轴型
DTHB-CS2

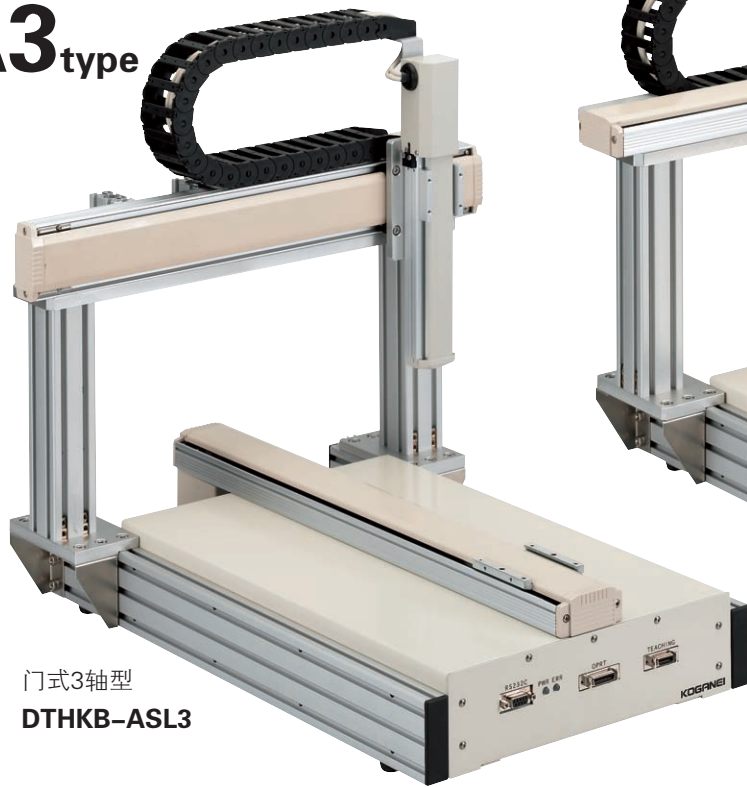
本体规格

本体型号		DTHB-AS2	DTHB-AS3	DTHB-ASL3	DTHB-AL2	DTHB-AL3	DTHB-ALL3	DTHB-CS2	DTHB-CS3	DTHB-CSL3
动作范围 (mm)	X	150			200			100		
	Y	200			200			200		
	Z	-	50	50	-	50	50	-	50	50
驱动方式	X·Y·Z 双相步进电机(微步控制)+编码器									
驱动机构	X·Y·Z 滑动丝杠驱动									
最大速度 (mm/s)	X·Y	200			200			200		
	Z	-	200	70	-	200	70	-	200	70
重复定位精度(mm)	X·Y	±0.02								
	Z	-	±0.02		-	±0.02		-	±0.02	
最大可搬运质量(kg)	Y	2								
	Z	-	1	2	-	1	2	-	1 ^{注1}	1 ^{注1}
导程(mm)	X·Y	6								
	Z	-	6	2	-	6	2	-	6	2
插补速度(mm/s) (速度恒定)	直线	1~200		1~200 ^{注2}	1~200		1~200 ^{注2}	1~200		1~200 ^{注2}
	圆弧	1~200		1~200	1~200		1~200	1~200		1~200
	连续	1~200		1~200	1~200		1~200	1~200		1~200
轴控制方式	控制轴数	4轴同时控制								
	位置设定单位	mm设定								
	动作方式	PTP动作、CP动作								
	插补功能	4轴直线插补、2轴圆弧插补 ^{注3} 、2轴连续插补 ^{注3}								
	位置控制	开环+失调检测								
	速度设定	机器人语言的操作数1设定, 参数设定								
程序	加速度设定	通过加减速参数进行设定								
	程序方式	机器人语言								
	多任务功能	10项任务								
	程序数	1~1000(程序数因参数而变。) ^{注4}								
	程序步数	总步数达10000步								
输入输出	点数	10000点								
	点输入方法	利用编程盒进行手动数据输入(坐标输入)、示教播放、直接示教, 利用计算机的离线编程								
	通用I/O	IN24点、OUT24点(通过参数设定, 针号分配、专用输入输出分配、专用输入5点 ^{注5} 、专用输出5点 ^{注6})								
	外部连接	RS232C(1ch)、编程盒插头、操作盒插头、I/O插头								
一般规格	通信端口(通信速度)	RS232C(38.4kbps)								
	电源	DC24V ± 10%(DC(未附带DC电源, 需要DC24V 3A 75W以上的外部电源。))								
	使用温度	0~40℃								
	使用湿度	35~85%(无结露)								
	保存温度	-10~50℃								
本体质量	约5.9kg	约6.4kg	约6.4kg	约6.1kg	约6.6kg	约6.6kg	约6.3kg	约6.8kg	约6.8kg	

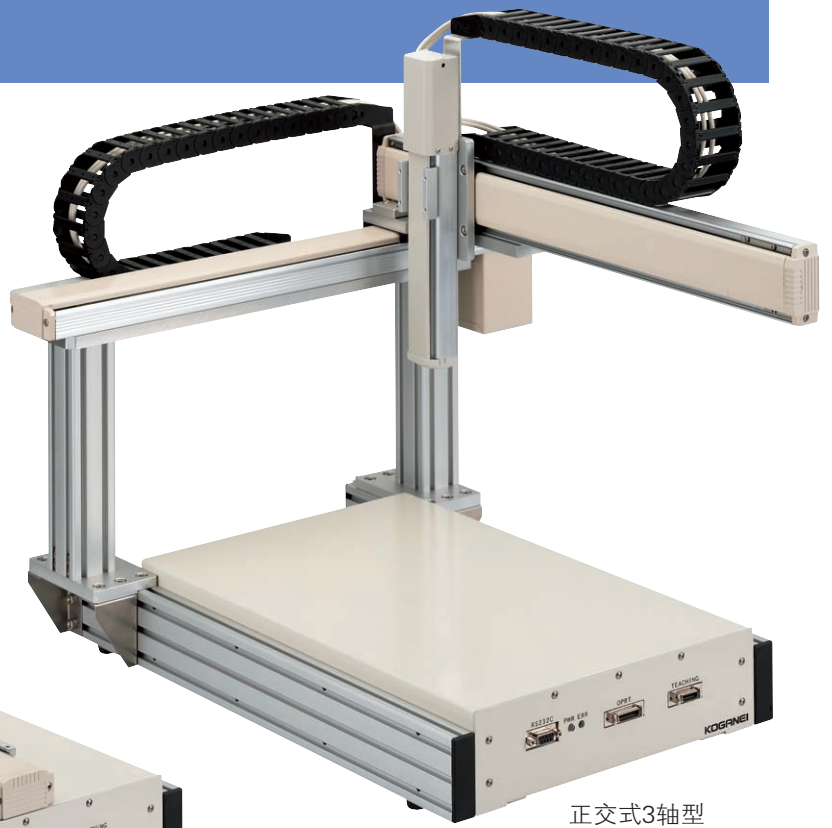
注1: 点的设定必须考虑Y轴前端的变形。
 2: 包括Z轴的插补速度为1~70mm/s
 3: 为XY轴、ZR轴的组合。

注4: 通过操作盒可选程序为0~99。
 5: 计数器复位、AUTO-RUN、RESET、ORG-START、EMG
 6: READY、BUSY、END、、原点结束输出、ALM输出

A3 type



门式3轴型
DTHKB-ASL3



正交式3轴型
DTHKB-CSL3

本体规格

本体型号		DTHKB-ASL3	DTHKB-CSL3
动作范围 (mm)	X	300	300
	Y	350	300
	Z	100	100
驱动方式	X·Y·Z	双相步进电机(微步控制)+编码器	
驱动机构	X·Y	同步齿形带驱动	
	Z	滑动丝杠驱动	
最大速度(mm/s)	X·Y	500	500
	Z	70	70
重复定位精度 (mm)	X·Y	±0.05	±0.05
	Z	±0.02	±0.02
最大可搬运质量 (kg)	Y	5	-
	Z	2	2 ^{注1}
导程(mm)	X·Y	48	48
	Z	2	2
插补速度(mm/s) (线速度恒定)	直线	1 ~ 200 ^{注2}	1 ~ 200 ^{注2}
	圆弧	1 ~ 200 ^{注2}	1 ~ 200 ^{注2}
	连续	1 ~ 200 ^{注2}	1 ~ 200 ^{注2}
轴控制方式	控制轴数	4轴同时控制	
	位置设定单位	mm设定	
	动作方式	PTP动作、CP动作	
	插补功能	4轴直线插补、2轴圆弧插补 ^{注3} 、2轴连续插补 ^{注3}	
	位置控制	开环+失调检测	
	速度设定	机器人语言的操作数1设定, 参数设定	
程序	加速度设定	通过加减速参数进行设定	
	程序方式	机器人语言	
	多任务功能	10项任务	
	程序数	1 ~ 1000(程序数因参数而变。) ^{注4}	
	程序步数	总步数达10000步	
	点数	10000点	
输入输出	点输入方法	利用编程盒进行手动数据输入(坐标输入)、示教播放、直接示教, 利用计算机的离线编程	
	通用I/O	IN24点、OUT24点(通过参数设定, 针号分配、专用输入输出分配、专用输入5点 ^{注5} 、专用输出5点 ^{注6})	
	外部连接	RS232C(1ch)、编程盒插头、操作盒插头、I/O插头	
	通信端口(通信速度)	RS232C(38.4kbps)	
一般规格	电源	AC100 ~ 240V 50/60Hz ^{注7}	
	使用温度	0 ~ 40°C	
	使用湿度	35 ~ 85%(无结露)	
	保存温度	-10 ~ 50°C	
	本体质量	约14kg	约15kg

注1: 点的设定必须考虑Y轴前端的变形。
 2: 包括Z轴的插补速度为1 ~ 70mm/s
 3: 为XY轴、ZR轴的组合。
 4: 通过操作盒可选程序为0 ~ 99。

注5: 计数器复位、AUTO-RUN、RESET、ORG-START、EMG
 6: READY、BUSY、END、原点结束输出、ALM输出
 7: 附带的电源线用于AC100V。

● 本体订货符号

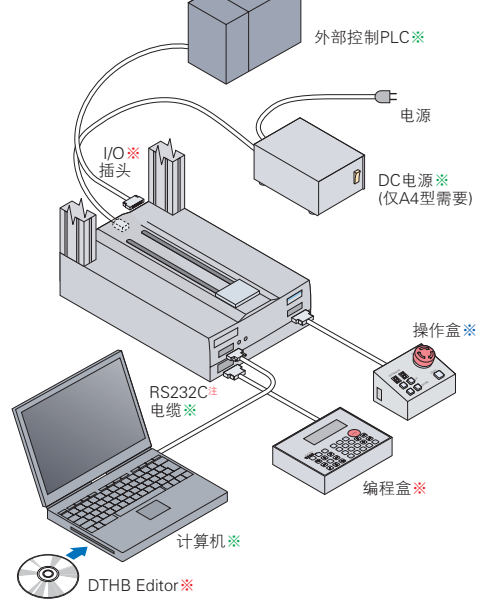
A4type	门型						正交型		
	DTHB-AS2	DTHB-AS3	DTHB-ASL3	DTHB-AL2	DTHB-AL3	DTHB-ALL3	DTHB-CS2	DTHB-CS3	DTHB-CSL3
X轴行程	150mm			200mm			100mm		
轴数 ^注	2轴	●		●			●		
	3轴		●	●	●	●		●	●

A3type	门型	正交型
	DTHKB-ASL3	DTHKB-CSL3
X轴行程	300mm	
轴数 ^注	●	●

注：使用第4轴时，请另行咨询。

● 系统构成图

- ※ 附件
- ※ 选项件(另售)
- ※ 由用户准备



注：RS232C电缆(参考)

规格：D-sub9芯←→D-sub9芯·交叉电缆
型号：C06N-09FS-09FS-CROSS
生产厂家：株式会社 MISUMI

机器人语言一览

No.	指令名称(控制码)	含义/操作数格式
000	ORG	原点复位
001	ORGM	指定速度、顺序，进行原点复位 (速度)，(X轴顺序)，(Y轴顺序)，(Z轴顺序)，(R轴顺序)
022	MOVD	直接位置移动 (速度)，(X位置数据)，(Y位置数据)，(Z位置数据)，(R位置数据)
023	MOVA	绝对点移动 (速度)，(点号)
024	MOVI	相对点移动 (速度)，(点号)
025	MOVF	DI感应移动 (速度)，(点号)，(DI号)，(DI状态)
028	DRVD	指定轴直接位置移动 (速度)，(轴指定)，(位置数据)，[(位置数据)]，[(位置数据)]
029	DRVA	指定轴绝对点移动 (速度)，(轴指定)，(点号)
030	DRVI	指定轴相对点移动 (速度)，(轴指定)，(点号)
031	DRVF	指定轴DI感应移动 (速度)，(轴指定)，(点号)，(DI号)，(DI状态)
032	DO	DO输出 (DO号)，(DO状态)
033	WAIT	DI输入等待 (DI号)，(DI状态)
034	TIMR	指定时间等待 (时间)
035	MAT	矩阵定义 (随行夹具号)，(行(Y))，(列(X))
036	SHFT	位置数据移位 (点号)
037	SHFR	位置数据移位复位
039	?POS	为指定当前位置的点赋值 (点号)
066	MDO	移动中DO输出 (点号)，(范围)，(经过次数)，(DO号)，(DO状态)
069	P	点变量的设置 (排列号)，(点号)
070	P+	点变量的加法 (排列号)，(数据)
071	P-	点变量的减法 (排列号)，(数据)
072	C	计数变量的设置 (排列号)，(数据)
073	C+	计数变量的加法 (排列号)，(数据)
074	C-	计数变量的减法 (排列号)，(数据)
077	TON	多任务程序启动 (任务号)，(程序号)，(启动类型)
078	TOFF	多任务程序停止 (任务号)
079	JMPC	计数器转移 (程序号)，(标签号)，(计数器号)，(数据)
080	VCHG	速度变更 (速度)，(点号)，(轴模式)
083	STOP	所有轴停止

No.	指令名称(控制码)	含义/操作数格式
086	END	程序结束
087	ACHA	绝对点半圆形移动 (速度)，(点号)，(回避位置)，(插补开始位置)，(X)，(Y)，(Z)，(R)
088	ACHI	相对点半圆形移动 (速度)，(点号)，(回避位置)，(插补开始位置)，(X)，(Y)，(Z)，(R)
089	MOLA	绝对点直线插补移动(4轴) (速度)，(点号)，(轴指定)
090	MOLI	相对点直线插补移动(4轴) (速度)，(点号)，(轴指定)
091	MOLF	DI感应直线插补移动(4轴) (速度)，(点号)，(DI号)，(DI状态)，(轴指定)
092	MOLD	直接位置直线插补移动(4轴) (速度)，(X)，(Y)，(Z)，(R)，(轴指定)
093	COLA	绝对点圆弧插补移动(2轴) (速度)，(中心点号)，(起点号)，(终点号)，(方向)，(轴指定)
094	COLI	相对点圆弧插补移动(2轴) (速度)，(中心点号)，(起点号)，(终点号)，(方向)，(轴指定)
095	COLF	DI感应圆弧插补移动(2轴) (速度)，(中心点号)，(起点号)，(终点号)，(方向)，(轴指定)，(DI号)，(DI状态)
096	PALP	随行夹具移动 (速度)，(随行夹具号)，(矩阵号)
097	PALL	随行夹具直线插补移动 (速度)，(随行夹具号)，(矩阵号)
099	L	标签号 (标签号)
100	CALL	调用其他程序 (程序号)，(标签号)，(次数)
101	JMP	转移 (程序号)，(标签号)
102	DSET	将DI设为变量 (变量号)，(位数)
103	DVEN	指定轴励磁 (轴指定)，(驱动电流/保持电流)
104	SET	变量的设置 (变量号)，(数据)
105	ADD	变量的加法 (变量号)，(数据)
106	SUB	变量的减法 (变量号)，(数据)
110	AND	变量的逻辑积 (变量号)，(数据)
111	OR	变量的逻辑和 (变量号)，(数据)
112	JMPB	DI感应转移 (程序号)，(标签号)，(DI号)，(DI状态)
120	TOS	连续插补开始 (轴指定)
121	TOC	连续插补继续 (轴指定)
122	TOE	连续插补结束 (轴指定)
236	SRVO	驱动器输出ON/OFF (X)，(Y)，(Z)，(R)
240	ACK	通信响应 (通信CH号)

附件和选购件 (A4 A3通用)

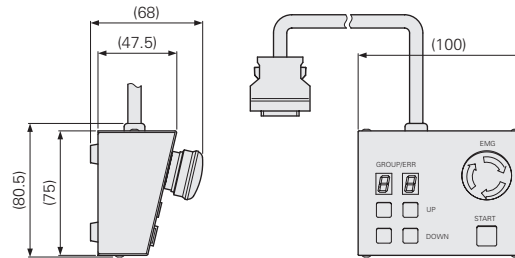
● 附件

操作盒

DTHBM-OB (电缆长度1m)



■ 尺寸图



(AC100V用电源电缆)
(电缆长2m)
※仅A3型附带

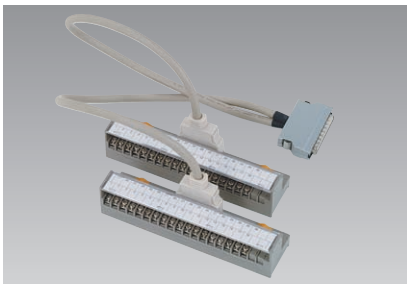
● 选购件

I/O插头^注

DTHBP-CTA (电缆长度0.5m)

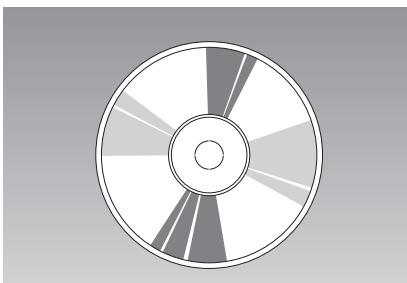


DTHBP-CTB (电缆长0.5m、带端子台)



计算机支持软件 **DTHB Editor**

(支持Windows 95、98、Me、NT4.0、2000、XP)



DTHBP-SW-HTA (日文版)

※Windows是美国微软公司的注册商标。

注：本体不附带与外部控制设备连接的I/O插头。请订购选购件I/O插头，或请用户另行准备符合IEEE1284标准的插头。

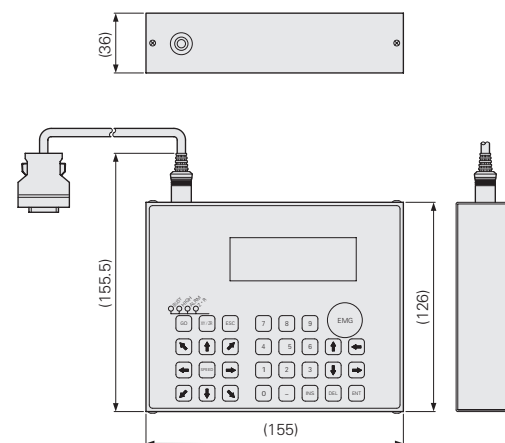
编程盒

DTHBP-PB (电缆长度1m)



可通过简单操作进行示教参数设定和程序输入。

■ 尺寸图

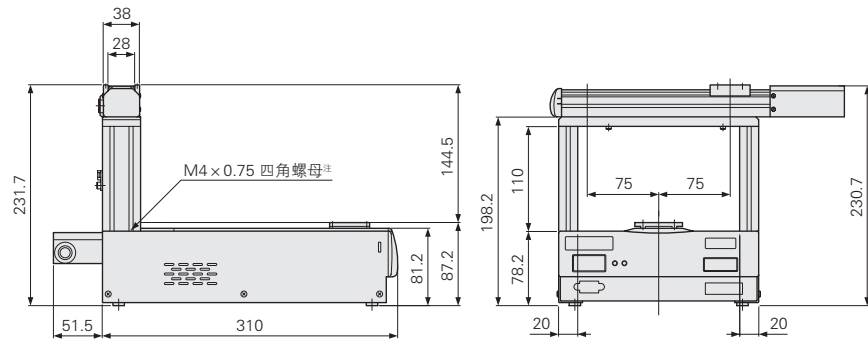
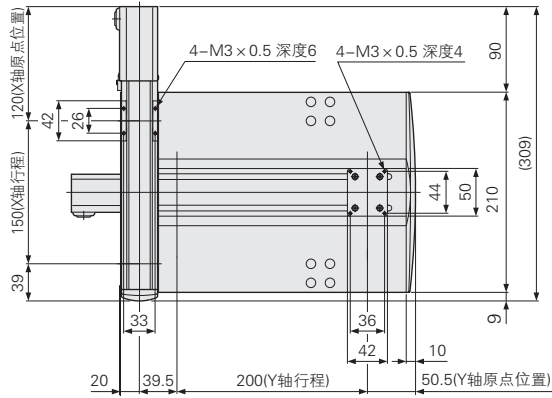


门式2轴

A4
type

DTHB-AS2

X轴: 150mm



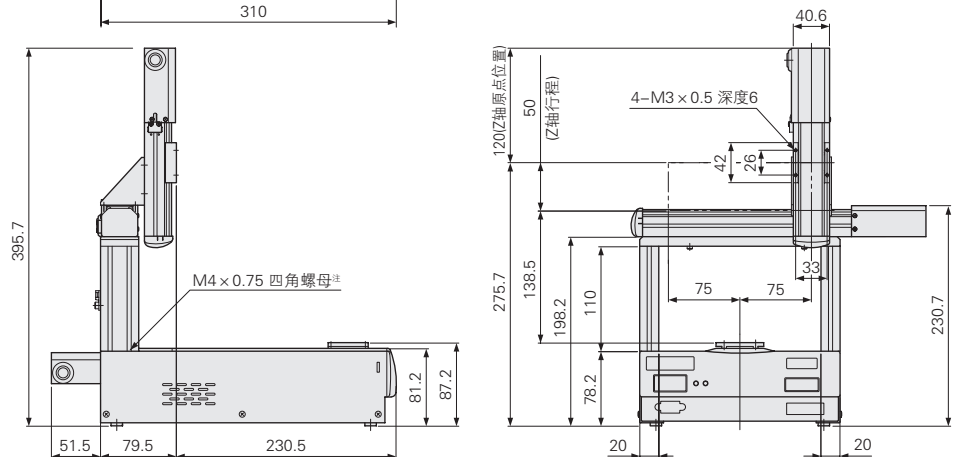
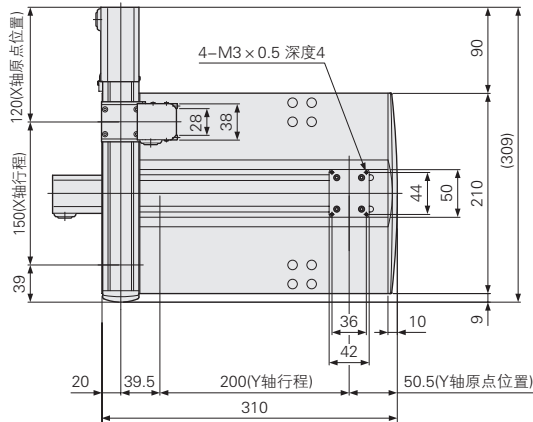
注: 立柱的侧面、后面共有6个四角螺母。

门式3轴

A4
type

DTHB-AS3
DTHB-ASL3

X轴: 150mm



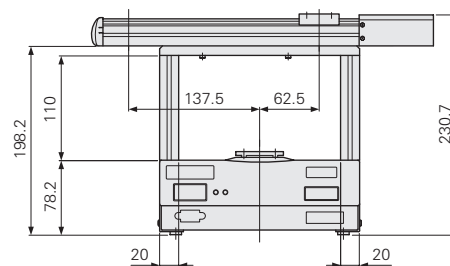
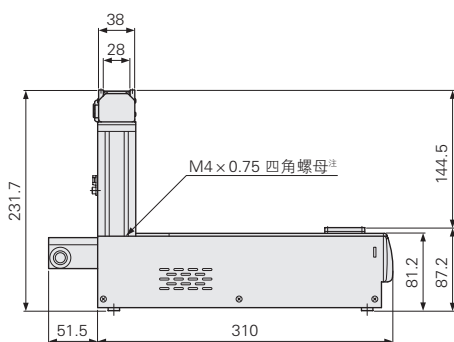
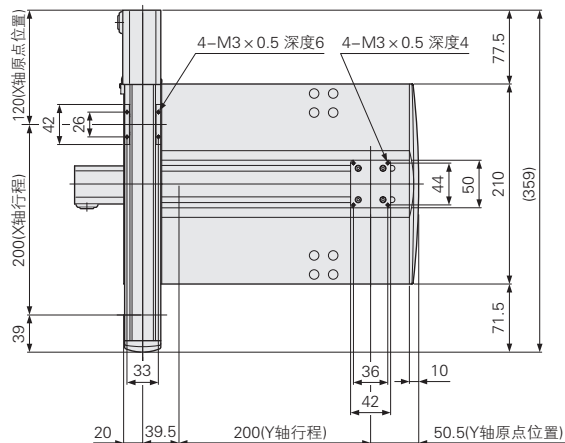
注: 立柱的侧面、后面共有6个四角螺母。

门式2轴

A4
type

DTHB-AL2

X轴: 200mm



注: 立柱的侧面、后面共有6个四角螺母。

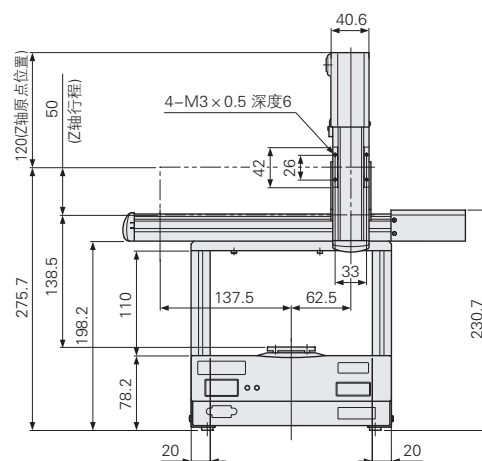
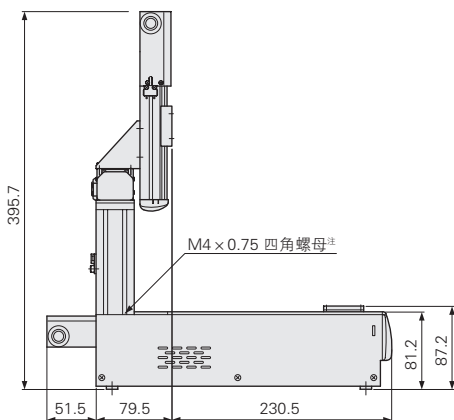
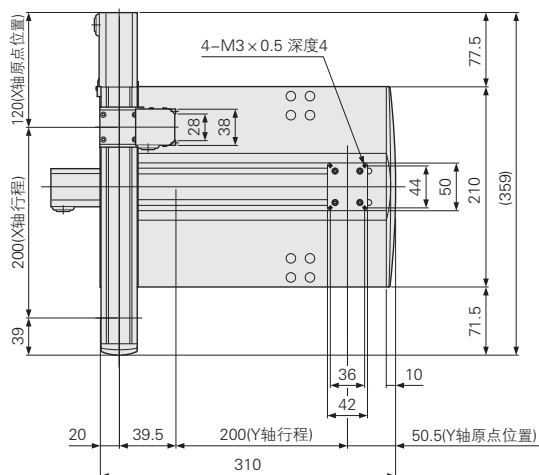
门式3轴

A4
type

DTHB-AL3

DTHB-ALL3

X轴: 200mm

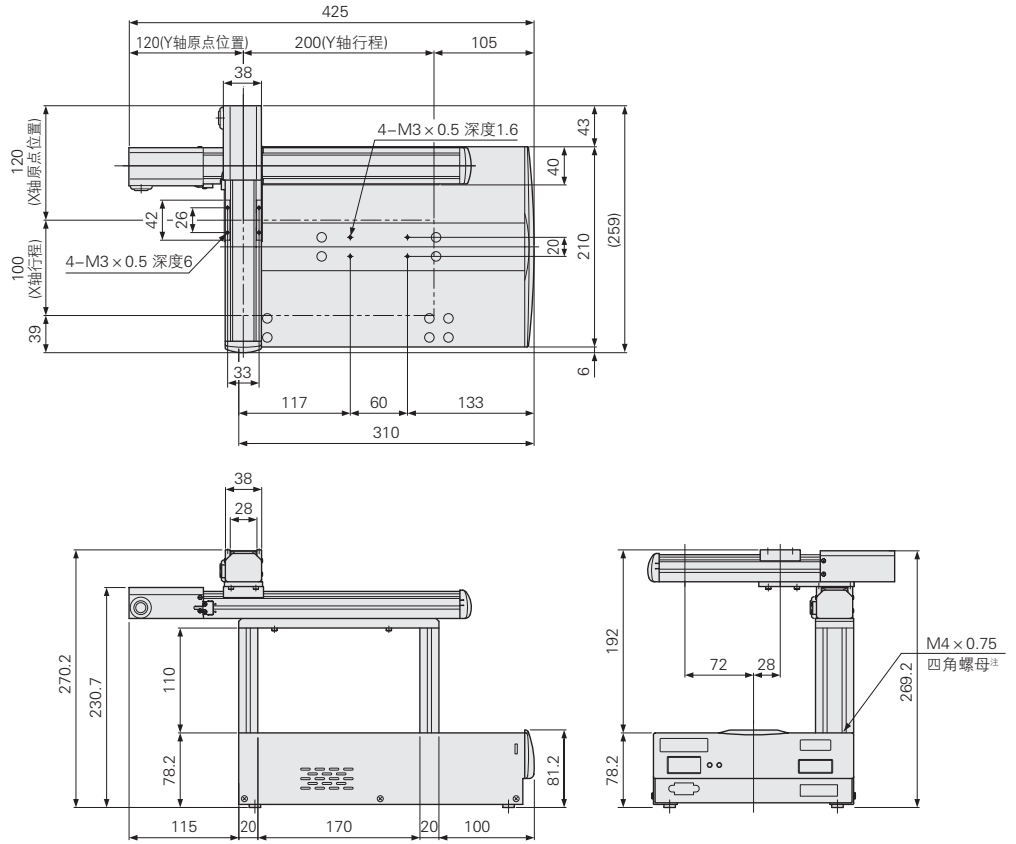


注: 立柱的侧面、后面共有6个四角螺母。

正交式2轴

A4
type

DTHB-CS2

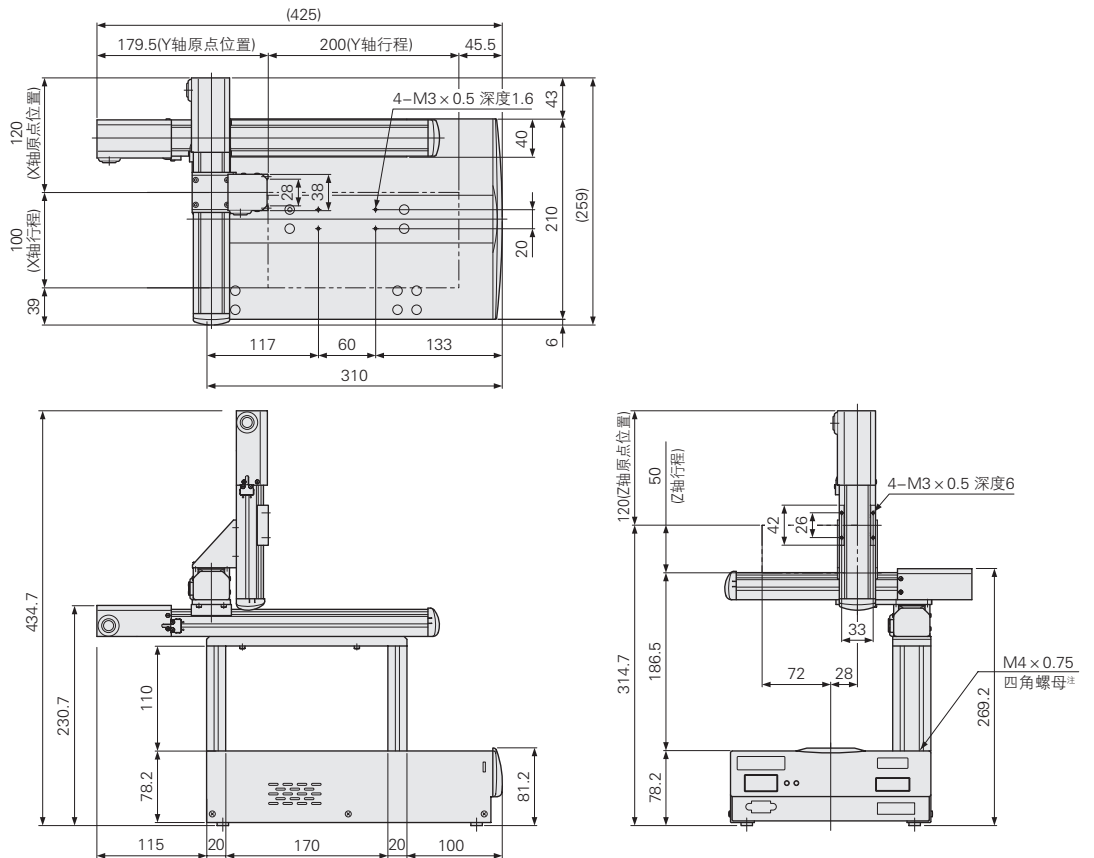


注：立柱的正、后面、右侧面共有6个四角螺母。

正交式3轴

A4
type

DTHB-CS3
DTHB-CSL3

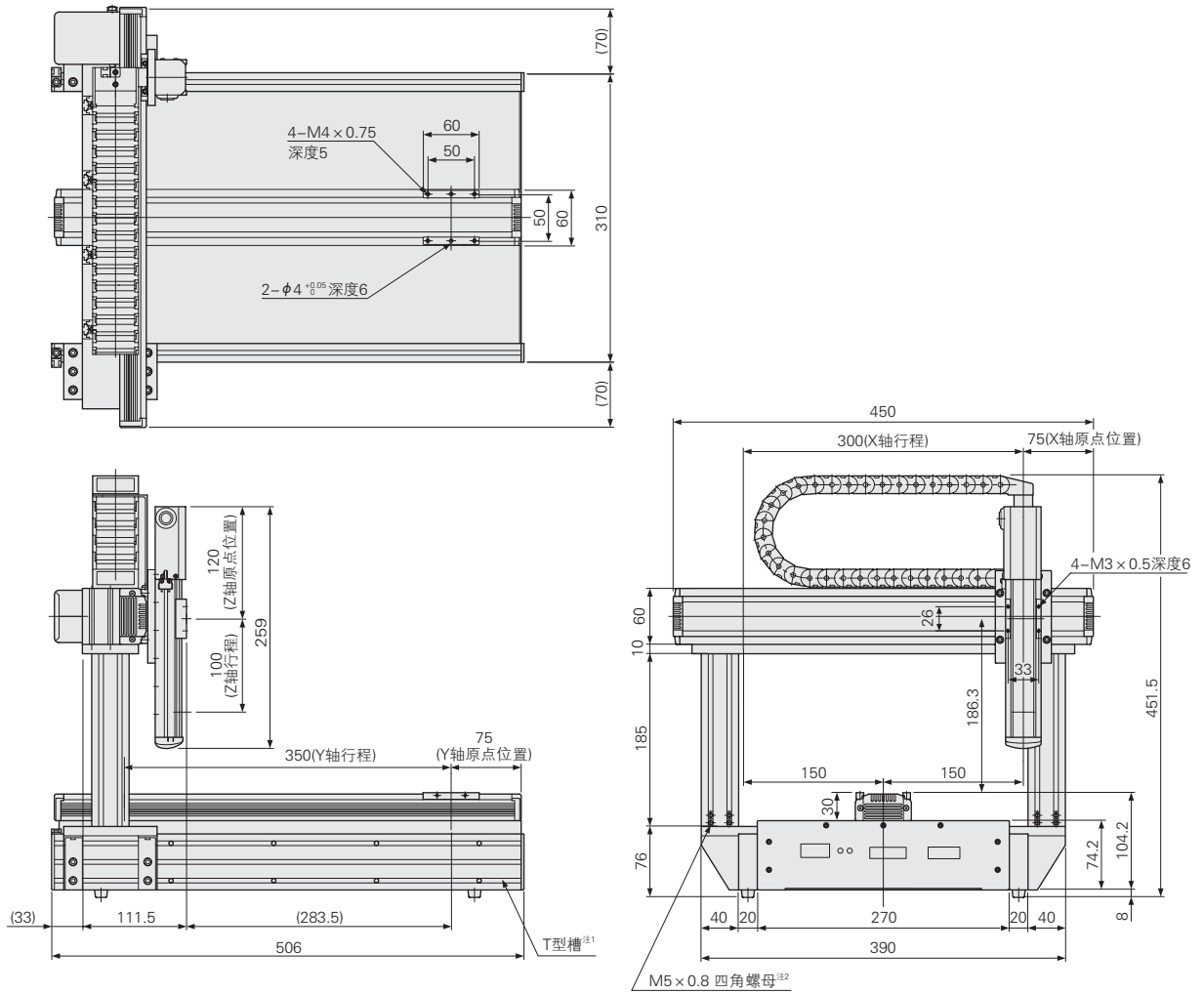


注：立柱的正、后面、右侧面共有6个四角螺母。



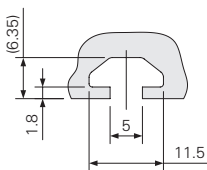
A3 type

DTHKB-ASL3



注2: 立柱的正面共有8个四角螺母。

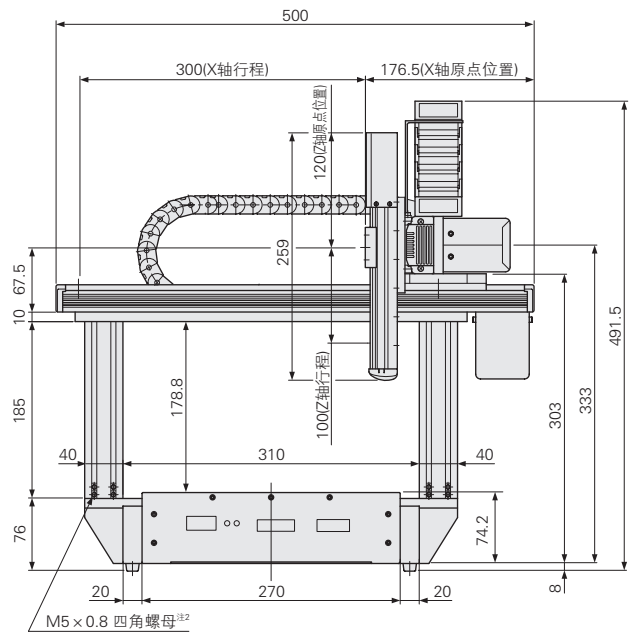
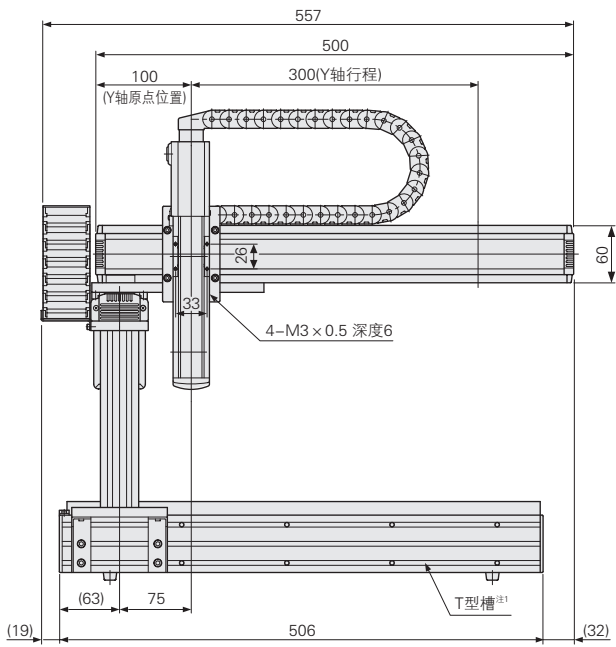
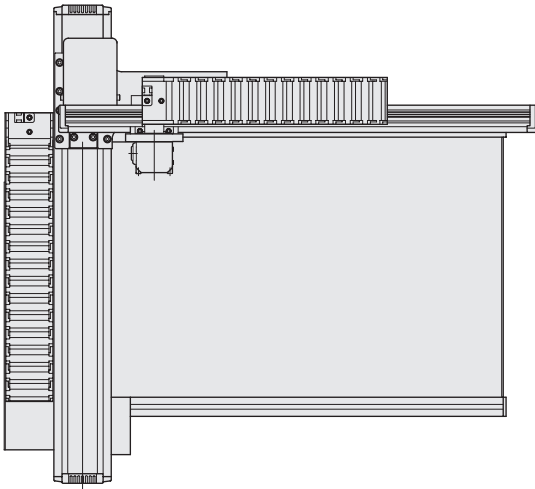
注1: T型槽截面形状



正交型3轴

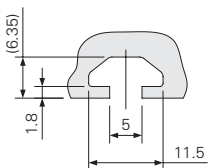
A3
type

DTHKB-CSL3



注2: 立柱的正面共有8个四角螺母。

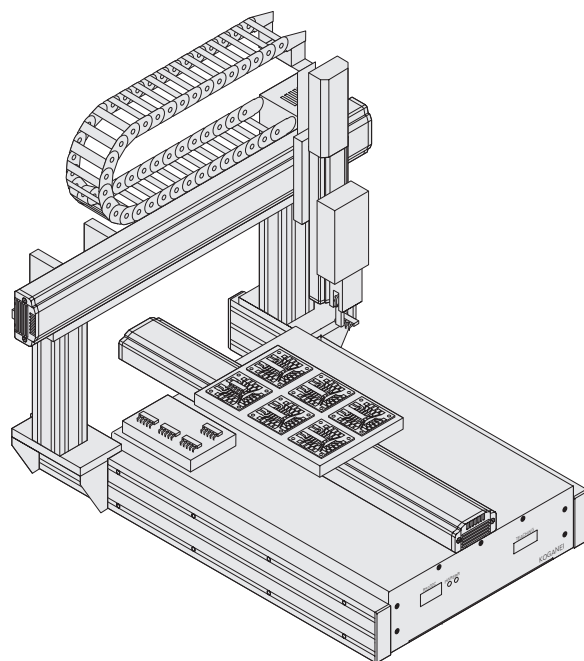
注1: T型槽截面形状



使用示例

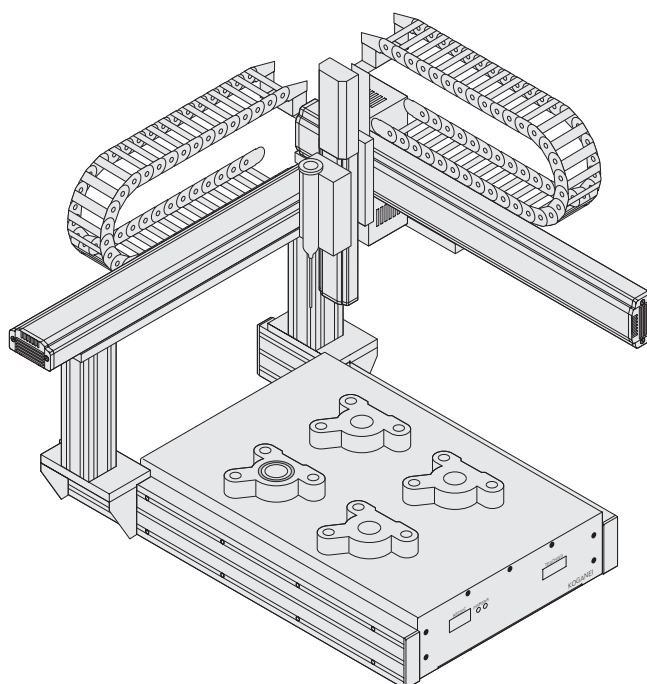
抓取&放置机器人

- 使用桌面机器人DTHB系列产品X轴、Y轴的低价抓取&放置组件。



密封剂涂敷机器人

- 在工件的密封面涂敷密封剂。



DTH(K) – DTH(K)B 更新的变更点概要

- 从DTH(K)系列更新为DTH(K)B系列的主要变更点如下表所示。
DTH(K)B系列的详细规格、功能请参阅使用说明书。

变更项目	DTH(K)	DTH(K)B
门型Y轴行程(仅A4尺寸)	180mm	200mm(顶罩盖变更)
操作盒安装插头位置	本体背面 左侧下方	本体正面 右侧下方
RS232C插头(通信电缆)	母(公-母 交叉式电缆)	公(母-母 交叉式电缆)
电机罩长度(A4型各轴、A3型Z轴)	70mm	78mm
电机罩高度(A3尺寸, X、Y轴)	67mm	70mm
安装编码器	无	有
失调检测功能		
直接示教功能		
编辑器/程序、点的注释		
编辑器/程序的统一保存、读入		
编辑器/程序的连续发送、接收		

- 此样本为2006年6月的产品样本。
- 所记载的型号及外观, 在未经预告的情况下会做出变更, 请予以理解。



株式会社小金井

- 本社 (81)184-8533 东京都小金井市绿町3-11-28
- 营业本部 (81)184-8533 东京都小金井市绿町3-11-28
- 海外营业部 (81)184-8533 东京都小金井市绿町3-11-28

上海小金井国际贸易有限公司
 上海市天山路600弄1号同达创业大厦2606、2607室
 电话: (86)21-6145-7313
 传真: (86)21-6145-7323
 北京分公司 电话: 010-5861-2050
 无锡分公司 电话: 0510-8270-7601
 苏州分公司 电话: 0512-6818-5395
 东莞分公司 电话: 0769-2202-9720
 深圳分公司 电话: 0755-8606-9761

- 工厂 上海小金井电子(中国)
- 流通中心 上海

URL <http://www.koganei.co.jp>

