

桌上型 / 直角坐標系列產品型錄

TOYO 2021
DESKTOP ROBOT / XY ROBOT JTHC / JTHD / JTHX / JTHS / JTL / XYCGT / XYSGT Series

點塗膠、鉚錫、鎖螺絲、視覺檢測、定位、組裝



TOYO 全系列產品一覽



標準品10個工作天交貨。
特注品交期詳情請洽各區域業務。

Taiwan: 0800-800-893
China: 400-875-0009

滑台模組系列 (不附馬達)

可自由搭配各品牌馬達

滑台模組-滑台式

GTH

螺桿驅動

GTH3 GTH12
GTH4 GTH5S
GTH5 GTH8S
GTH8 GTH12S



滑台模組-推桿式

GTY

螺桿驅動

GTY4
GTY5
GTY8
GTY12



標準螺桿滑台

ETH

螺桿驅動

ETH13 ETH22
ETH14 ETH17M
ETH17 ETH22M



IP66防水型滑台

GPH

螺桿驅動

GPH5
GPH8
GPH12



標準皮帶滑台

ETB

皮帶驅動

ETB5 ETB14M
ETB6 ETB17M
ETB10 ETB22M



歐規皮帶滑台

M

皮帶驅動

MH65 MK65
MH80 MK85
MK110



無塵螺桿滑台

ECH

螺桿驅動

ECH14 ECH17M
ECH17 ECH22M
ECH22



Class 10

無塵皮帶滑台

ECB

皮帶驅動

ECB5 ECB14
ECB6 ECB17
ECB10 ECB22



Class 10

滑台模組-滑台無塵式

GCH

螺桿驅動

GCH4 GCH12
GCH5 GCH5S
GCH8 GCH8S



Class 10

滑台模組-推桿無塵式

GCY

螺桿驅動

GCY4
GCY5
GCY8
GCY12



Class 10

多軸模組系列 (不附馬達)

2軸/3軸組合 · 大幅縮短設計組裝工時

螺桿型直交模組

XYTH

螺桿驅動

XYTH650-A
XYTH760-A
XYTH870-A
XYTH876-A



懸臂型 A-Type

XYTH760-G
XYTH870-G
XYTH876-G



龍門型 G-Type

XYTH650-P
XYTH760-P
XYTH880-P
XYTH886-P



極座標型 P-Type

XYTH760-F



十字型 F-Type

皮帶型直交模組

XYTB

皮帶驅動

XYTB650-A
XYTB760-A
XYTB870-A
XYTB876-A



懸臂型 A-Type

XYTB870-G
XYTB876-G



龍門型 G-Type

軌道內嵌螺桿式
直交機械手

XYGT

螺桿驅動

XYGT210-A
XYGT320-A
XYGT430-A
XYGT440-A
XYGT321-A
XYGT432-A



2軸



3軸

懸臂型 A-Type

小型電動缸系列 Servo Cylinder

替代氣壓缸最好的選擇

閉迴路步進馬達

小型電動缸-滑台式

CGTH

CGTH4
CGTH5
CGTH8



台灣精品

小型電動缸-推桿式

CGTY

CGTY4
CGTY5
CGTY8



台灣精品

小型電動缸-無塵式

CGCH

CGCH4
CGCH5



Class 10



中空伺服馬達

小型電動缸-滑台式

DGTH

DGTH4
DGTH5



小型電動缸-推桿式

DGTY

DGTY4
DGTY5



微型電動缸

CS

CSH20
CSF20
CSS20



高剛性微型電動缸

CSG

CSG25



新發售

電動夾爪

CH

CHS2-S12 CHZ20
CHS2-S20 CHZ25
CHS2-S40 CHG2
CHS2-S68 CHY2B-S80
CHS2C(無塵) CHY2B-S150
CHB6-S11
CHB6-S14
CHB6T-S14(三爪)



台灣精品



中空馬達微型電動缸

DM

DMG25
DMG40
DMH25
DMH40



TOYO 全系列產品一覽

東佑達 搜尋
www.toyorobot.com

會員資料
免費登錄

2D/3D
圖檔下載

即時
選型軟體

Taiwan: 0800-800-893
China: 400-875-0009

線性馬達機械手系列 Linear Motor Robot

高速、高加減速、雙載台

軌道內嵌型線馬

LGW

無塵型式

LGW17



新發售

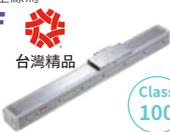
Class 100

軌道內嵌型線馬

LGF

無塵型式

LGF5
LGF15



台灣精品

Class 100



有鐵芯平板型線馬

LTF2

平板 一般型式

LTF2-15
LTF2-20
LTF2-30
LTF2-45
LTF2-75



第二代

有鐵芯平板型線馬

LNF2

平板 密閉型式

LNF2-15
LNF2-20
LNF2-30
LNF2-45
LNF2-75



第二代

無塵有鐵芯平板型線馬

LCF2

平板 無塵型式

LCF2-15
LCF2-20
LCF2-30
LCF2-45
LCF2-75



Class 1

第二代

有鐵芯平板型線馬

LAF/LSF

鋁底座 鋁 鋁底座 鐵

LAF7/LSF7
LAF15/LSF15
LAF20/LSF20
LAF30/LSF30



無鐵芯U型線馬

LAU

U型

LAU3
LAU5



軸棒型線馬

LMR

輪棒

LMR20
LMR25
LMR32



單軸機械手系列 Single Robot

三種規格 · 高可靠性、高信賴度

單軸機械手-推桿式

SGTY

螺桿驅動

SGTY5
SGTY8
SGTY12



第二代

單軸機械手-滑台式

SGTH

螺桿驅動

SGTH5
SGTH8
SGTH12



第二代

中空旋轉平台

SNT

SNT85
SNT130
SNT200



直角座標系機械手系列

龍門、懸臂、極座標、十字型等多種組合

螺桿型
桌上型機械手

JTHX

JTHX-200
JTHX-300
JTHX-400
JTHX-500
JTHX-500D



螺桿型
桌上型機械手

JTHS

JTHS-300
JTHS-400
JTHS-500
JTHS-500D



螺桿型
桌上型機械手

JTHC

JTHC-200
JTHC-300
JTHC-400
JTHC-500
JTHC-500D



螺桿型
桌上型機械手

JTHD

JTHD-200
JTHD-300
JTHD-400
JTHD-500
JTHD-500D



螺桿型
高剛性機械手

XYCGT

步進馬達

XYCGT320
XYCGT321



螺桿型
高剛性機械手

XYSGT

伺服馬達

XYSGT430
XYSGT432



控制器系列 (1~4軸)

高性能 · 支援單/多軸機械手

單軸控制器

TC/XC/LC

TC100
XC100
SC100



台灣精品

TC100

XC100

LC100

多軸控制器

TSC

TSC400



TSC400

無人搬運車系列 AGVS

可結合MES · 發揮工業4.0能效

基本型

UWR20B



標準型

UWR30B



基本型

SWR



標準型

AWRII



伺服驅控器

ABH3



基本型搬運車

Pickup-85D



標準型搬運車

Pickup-E64



舉升型搬運車

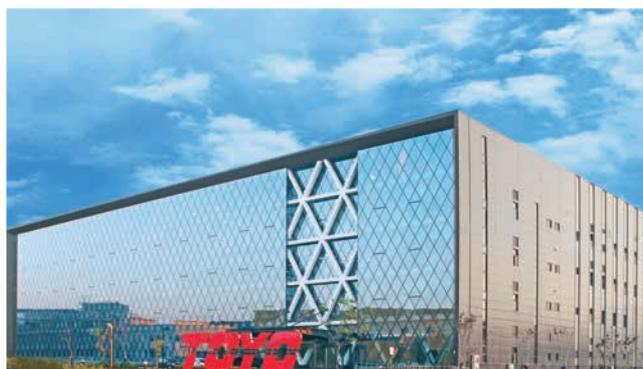
Carry-K65



驅動套件

成車

公司簡介



以 <誠信 技術 服務> 為根基
創造社會與產業的最大價值
並以超越客戶的需求為目標來努力

Based on the foundation of (Integrity, Technology and Service), TOYO create the maximum value for the society and industry and strive for the goal of exceeding the need of the customer.

自西元2000年東佑達成立以來，一直在各產業支持下，成為台灣及中國兩岸工業機械手閃耀第一品牌。東佑達公司累積了數十年在機械手製造的經驗，近期結合控制器與傳動模組發展出高性價比的工業用單軸/直交機械手及水平多關節機械手，讓產品更達到一個新的水平。無論您在哪個產業面臨哪種生產製造難題，東佑達高性價比的工業化機械手隨時滿足您的需求。

Since TOYO group has been set up at 2000 in Taiwan, with the support by partners in different business fields, TOYO has become the premium and preferred shining brand in industrial robot market of Taiwan and China. Recently, TOYO create a innovative situation by the combination of controller and transmission module to develop high CP value industrial single/multi axis and SCARA robot. No matter which industry you are in or what kind of difficulty you are facing, TOYO's high CP value industrial robot will fulfill your demand.

直線傳動的六大產品

6 Major Products of Linear Drive

滑台模組

Electric Actuator



電動缸

Servo Cylinder



電動夾爪

Electric Gripper



線性馬達機械手

Linear Motor Robots



桌上型機械手

Desktop Robots



無人搬運車

Automated Guided Vehicle



- ⊕ 高性價比
High price-performance ratio
- ⊕ 彈性的客製化
Flexible customization
- ⊕ 短交期
Short delivery time
- ⊕ 穩定的品質
Stable quality
- ⊕ 豐富的产品線
Versatile product line

服務系統

樣品機免費借出

Free demo machine



備有標準品的樣品測試機，可免費借出給客戶使用，請洽各地區業務及代理店。

TOYO prepare standard unit for customer's demonstration and test. They are free rental for our customers. (15 days advanced notice / The longest rental period 30 days.) Please contact our sales and local agents.

24小時線上服務

24 hours online service



全年無休的 24 小時的 On Call Service, 有任何產品問題請隨時來電。

☎ 臺灣 0800-800-893

☎ 中國 400-875-0009

0800-800893 (Taiwan , toll-free)400-875-0009 (China , toll-free)24hr on call service, please contact us for any questions or enquiries.

技術分享

Technical conference



我們定期舉辦產品說明會 / 技術研討會，將我們擁有的先端技術與客戶做交流與分享。

New product seminars and technical conferences are hold regularly to share our latest technology with free demo machine customers.

展示會

Exhibitions



為了讓客戶更了解產品，舉辦相關展示會，相關日程請洽本公司。

We participate in exhibitions frequently. Please contact us for more information.

巡迴展示車

Puncar Action

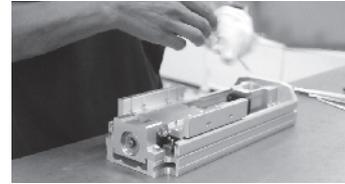


為了讓全台灣各地的客戶都可以親身體驗及了解的展示真品樣貌，成立了全台巡迴胖卡展示車，相關辦法請洽本公司。

For the purpose of letting the clients all over the island to have a chance to experience and be more familiar with the demonstrated product personally, we therefore build a mobile puncar cruising around the Taiwan island enable the clients to test it. For more details, please do not hesitate to contact us.

檢查、維修

Inspection and Maintenance



若您購買的產品發生故障或異常，本公司可為您檢查、修理。即使過了保固期，若產品經由修理仍維持、回復使用功能時，可以依客戶需求進行有償修理。

If the product has problem or out of order, you can send it back for inspection and maintenance. If the product is out of warranty, we still can repair it for certain charge.

品質保證 Quality Assurance Certification



9001 14001 18001

通過ISO9001、ISO14001、OHSAS18001國際認證
Passed ISO9001, ISO14001 and OHSAS18001 international certification.

專利技術 Patented Technologies



M398055 # M429543 # M440838 # M523013 # M523014 # M523015



M523016 # M523017 # M534739 # M523019 # M523018 # I530627



多項經濟部智慧財產局專利認證申請通過
Patent applications certified by the Intellectual Property Office of Ministry of Economic Affairs.

得獎肯定 Awards



榮獲第9屆新創事業獎
Got 9th Taiwan Business Startup Award

榮獲第19屆小巨人獎
Got 19th Taiwan Business Rising Star Award



台灣精品 2018
CGTH/CGTY系列產品
榮獲 2018 台灣精品獎
CGTH/CGTY Series Got 2018 Taiwan Excellence Awards



台灣精品 2021
LGF系列產品
榮獲 2021 台灣精品獎
LGF Series Got 2021 Taiwan Excellence Awards



台灣精品 2021
CHY系列產品
榮獲 2021 台灣精品獎
CHY Series Got 2021 Taiwan Excellence Awards

JTHX/JTHS 結構圖

履帶內置

履帶安裝於內部，更簡潔美觀。



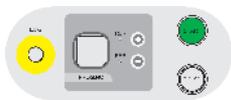
履帶內置



履帶外掛

簡易操作面板

簡易操作面板，按鈕可直接對機台做急停、啟動、強制出膠動作。LED顯示，可直接確認程式選擇。



XYZ軸皆為螺桿驅動

有別於他牌使用皮帶驅動，東佑達XYZ軸皆採用螺桿驅動來提高整體精度。

| 項目 | 螺桿 | 皮帶 |
|------|----|----|
| 重複精度 | ○ | × |
| 使用壽命 | ○ | △ |
| 傳動效率 | ○ | × |



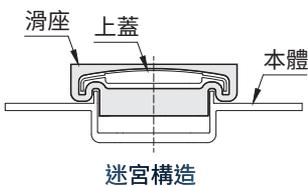
Z軸：螺桿驅動

Y軸：螺桿驅動

X軸：螺桿驅動

高剛性本體與滑座設計

採用一體成型鋁擠型結構並經元素分析，得到最好的剛性與重量比之結構設計。
X軸特殊迷宮式機構設計，有效防止異物掉入。



迷宮構造

全系列採用高性能伺服馬達

不失步，高精度，高速度。

- JTHX屬輕荷重經濟型。
- JTHS屬高荷重高速型。

彈性化選擇

使用鋁擠型設計，所需工作範圍可依需求彈性調整行程長度不受限。

模組化設計

可短時間應用上手，減少設備導入時間，交期短，降低成本。

JTL 結構圖

履帶內置

履帶安裝於內部，更簡潔美觀。



履帶內置



履帶外掛

簡易操作面板

簡易操作面板，按鈕可直接對機台做急停、啟動、強制出膠動作。LED顯示，可直接確認程式選擇。



Z軸螺桿驅動

Z軸皆採用螺桿驅動來提高整體精度。減少步進馬達失步風險。

| 項目 | 螺桿 | 皮帶 |
|------|----|----|
| 重複精度 | ○ | × |
| 使用壽命 | ○ | △ |
| 傳動效率 | ○ | × |

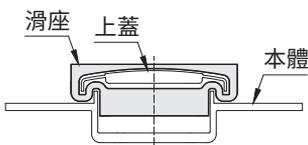
Z軸：螺桿驅動

Y軸：線馬驅動

X軸：線馬驅動

高剛性本體與滑座設計

採用一體成型鋁擠型結構並經元素分析，得到最好的剛性與重量比之結構設計。
X軸特殊迷宮式機構設計，有效防止異物掉入。



迷宮構造

↑
直線度
±0.05mm

速度穩定性佳

以500mm/s的速度移行時，速度波動搭載線馬LMF15可以控制在1%以下，適合在檢測設備上的視覺系統取像移動裝置。

採用自製線性馬達

XY軸皆採用東佑達自製之線性馬達，高速度、高加減速、重複定位精度可達±0.002mm。

↑
重複精度
±0.002mm

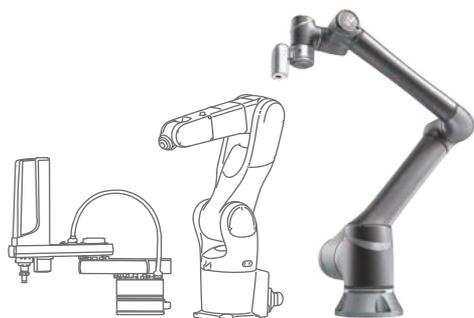
彈性化選擇

使用鋁擠型設計，所需工作範圍可依需求彈性調整行程長度不受限。

模組化設計

可短時間應用上手，減少設備導入時間，交期短，降低成本。

控制系統圖



工業用多軸機器人
人機協作機器人

可與周邊機器彈性搭配



點膠機



焊錫機



鎖螺絲機



工業相機



光源



鏡頭



雷射測高儀

I/O
RJ45通訊線

I/O
RJ45通訊線
RS485(COM2)

透過IO連結控制

透過USB編程及設定

RS232(COM1)
RJ45(網路埠)



PC Software



移載平台

JTH/XYGT系列等



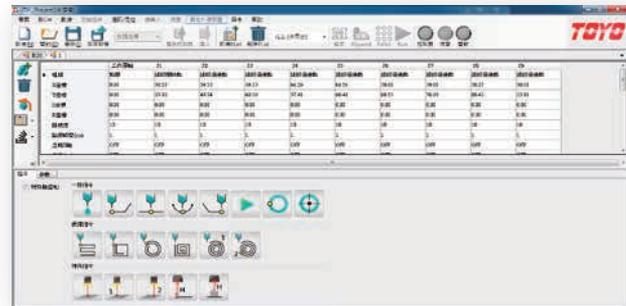
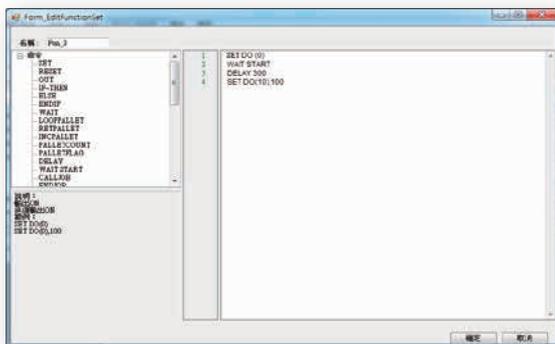
教導器

附點膠軟體

CAD轉路徑，教導快！

簡單易學，多元操作介面，可將2D DXF轉換成點座標及點型式。並針對點膠功能設計了相關控制方式，以利操作人員操作。

簡易步序控制程式，可與外部週邊進行交換，以達到簡易控制功能。

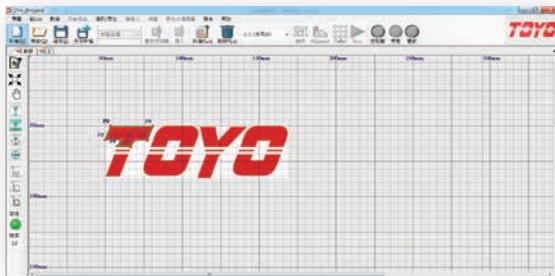


在作業點號碼欄位中可加入設定好的作業點號碼，即可執行其他工作。

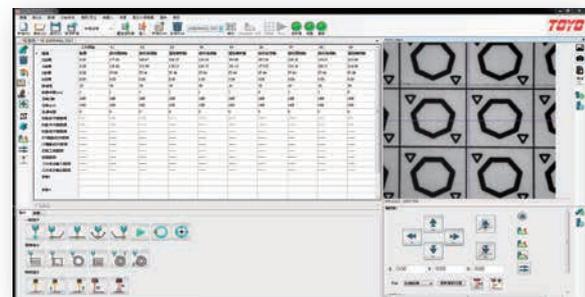
| 作業點號碼 | 作業點名稱 | X座標 | Y座標 | Z座標 | 作業點型式 | 作業點速度 | 作業點延遲 | 作業點動作 | 作業點狀態 |
|-------|-------|------|------|-----|-------|-------|-------|-------|-------|
| 1 | 起點 | 0 | 0 | 0 | 起點 | 100 | 0 | 起點 | 起點 |
| 2 | 第一點 | 100 | 100 | 0 | 第一點 | 100 | 0 | 第一點 | 第一點 |
| 3 | 第二點 | 200 | 200 | 0 | 第二點 | 100 | 0 | 第二點 | 第二點 |
| 4 | 第三點 | 300 | 300 | 0 | 第三點 | 100 | 0 | 第三點 | 第三點 |
| 5 | 第四點 | 400 | 400 | 0 | 第四點 | 100 | 0 | 第四點 | 第四點 |
| 6 | 第五點 | 500 | 500 | 0 | 第五點 | 100 | 0 | 第五點 | 第五點 |
| 7 | 第六點 | 600 | 600 | 0 | 第六點 | 100 | 0 | 第六點 | 第六點 |
| 8 | 第七點 | 700 | 700 | 0 | 第七點 | 100 | 0 | 第七點 | 第七點 |
| 9 | 第八點 | 800 | 800 | 0 | 第八點 | 100 | 0 | 第八點 | 第八點 |
| 10 | 第九點 | 900 | 900 | 0 | 第九點 | 100 | 0 | 第九點 | 第九點 |
| 11 | 第十點 | 1000 | 1000 | 0 | 第十點 | 100 | 0 | 第十點 | 第十點 |
| 12 | 終點 | 0 | 0 | 0 | 終點 | 100 | 0 | 終點 | 終點 |

CCD& Laser輔助功能(選配)

匯圖描點功能，也可以在離線狀態中把點路徑設定完成，再連線上傳。



配合CCD和Laser可以進行X、Y、Z座標的補正，並可做到路徑的連續補償。



塗佈功能豐富！

透由便捷指令，可輕鬆設定全面塗佈功能。



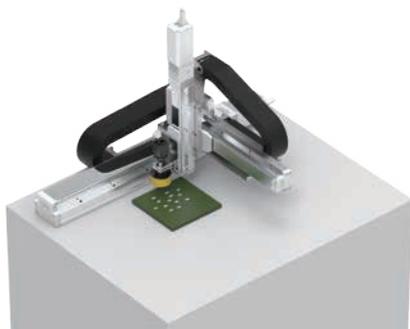
僅需較少的矩形2點，圓形3點，可像畫圖一樣進行全面點膠的便利性功能。



直交型應用例

CCD影像視覺檢查

- 將視覺系固定在X-Y-Z3軸上,作PCB板的外觀AOI檢查。

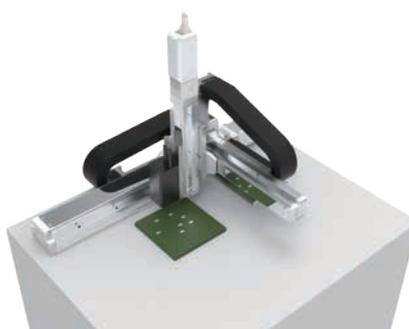


- 使用規格
XYCGT321-A

→ P033

PCB基板噴字作業

- 高速雙驅動液晶面板等大工件之噴字作業。

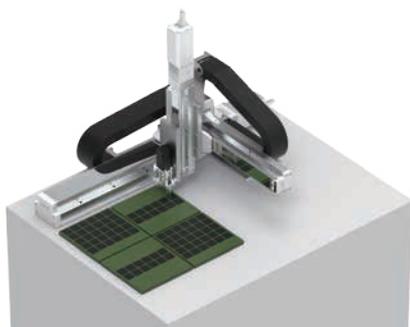


- 使用規格
XYCGT321-A

→ P033

小型部品取放裝置

- 使用單軸電動滑台組合成X-Y-Z3軸,可用於小型零部件的取放裝置。

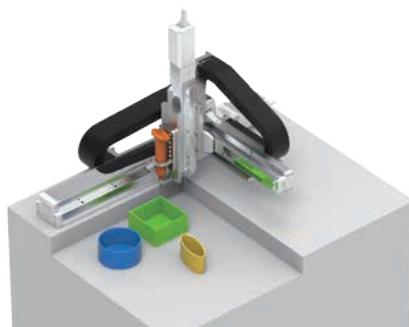


- 使用規格
XYCGT321-A

→ P033

各種小零件塗佈裝置

- 將3支單軸電動滑台組合成X-Y機構,可執行點塗膠,作業成本比一台塗膠機械便宜很多,也可以運用在生產線上的塗膠作業。

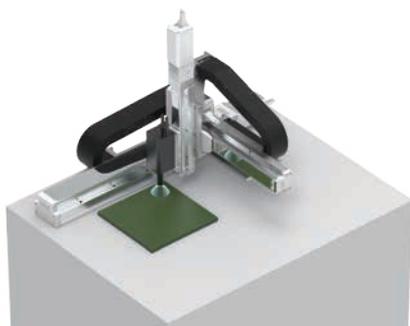


- 使用規格
XYSGT432-A

→ P037

噴塗移動裝置

- 利用X-Y-Z3軸做清潔或噴塗的作業。

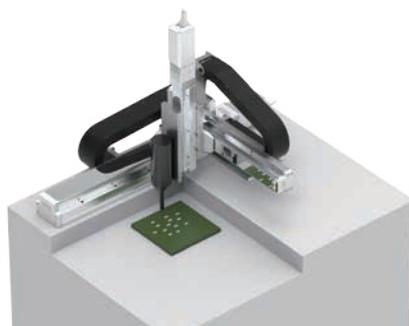


- 使用規格
XYSGT432-A

→ P037

鎖螺絲裝置

- 利用X-Y軸機構,可做為取放螺絲運用。



- 使用規格
XYSGT432-A

→ P037

桌上型應用例

基板切割

- 將PCB電路板放置桌上型機械手臂X軸，搭配Z軸之切割刀，進行基板切割作業。



- 使用規格
JTHC/JTHD

→ P013

焊錫

- 搭配組裝自動鉚錫機，放置PCB板於X軸Tray盤上，進行自動鉚錫作業。



- 使用規格
JTHC/JTHD

→ P013

壓力檢知

- 搭配Z軸壓力檢知器，可對按鍵或者面板等小型零件進行壓力測試。



- 使用規格
JTHS/JTHX

→ P021

點塗膠

- 搭配自動膠閥設備，可進行灌注封裝、接著密封、點膠塗布、微量發泡、灌注等製程應用需求。



- 使用規格
JTHX/JTHC/JTHD

→ P021

鎖螺絲

- 搭配Z軸之自動鎖螺絲機，即可進行螺絲的自動送料、鎖緊及檢測等工序，也可反向卸除螺絲。



- 使用規格
JTL/JTHS

→ P029

視覺檢測

- 搭配Z軸之視覺系統及光源，即可做各種小型零件之瑕疵及NG檢測，解決人工肉眼檢查問題。



- 使用規格
JTHS/JTHX

→ P021

規格索引

桌上型系列

| 使用環境 | 傳動方式 | 馬達 | 外觀 | 仕樣 | 連結型式 | 各軸導程 (mm) | | | 各軸最高速度 (mm/s) | | |
|------|------|---------------|---|----------|------|-----------|-----|-----|---------------|------|-----|
| | | | | | | X 軸 | Y 軸 | Z 軸 | X 軸 | Y 軸 | Z 軸 |
| 一般環境 | 滾珠螺桿 | 閉迴路 伺服步進馬達 |  | JTHC200 | 桌上型 | L10 | L10 | L5 | 500 | 500 | 200 |
| | | | | JTHC300 | | L10 | L10 | L5 | 500 | 500 | 250 |
| | | | | JTHC400 | | L10 | L10 | L5 | 500 | 500 | 250 |
| | | | | JTHC500 | | L10 | L10 | L5 | 500 | 500 | 250 |
| | | | | JTHC500D | | L10 | L10 | L5 | 500 | 500 | 250 |
| | | 伺服馬達 |  | JTHD200 | | L20 | L20 | L5 | 500 | 500 | 200 |
| | | | | JTHD300 | | L20 | L20 | L5 | 600 | 600 | 250 |
| | | | | JTHD400 | | L20 | L20 | L5 | 600 | 600 | 250 |
| | | | | JTHD500 | | L20 | L20 | L5 | 600 | 600 | 250 |
| | | | | JTHD500D | | L20 | L20 | L5 | 600 | 600 | 250 |
| | | 伺服馬達 |  | JTHX200 | | L10 | L10 | L5 | 500 | 500 | 200 |
| | | | | JTHX300 | | L10 | L10 | L5 | 500 | 500 | 250 |
| | | | | JTHX400 | | L10 | L10 | L5 | 500 | 500 | 250 |
| | | | | JTHX500 | | L10 | L10 | L5 | 500 | 500 | 250 |
| | | | | JTX500D | | L10 | L10 | L5 | 500 | 500 | 250 |
| | | 伺服馬達 |  | JTHS300 | | L20 | L20 | L10 | 1000 | 1000 | 500 |
| | | | | JTHS400 | | L20 | L20 | L10 | 1000 | 1000 | 500 |
| | | | | JTHS500 | | L20 | L20 | L10 | 1000 | 1000 | 500 |
| | | | | JTHS500D | | L20 | L20 | L10 | 1000 | 1000 | 500 |
| | | | | JTHS500D | | L20 | L20 | L10 | 1000 | 1000 | 500 |

線馬桌上型系列

| 使用環境 | 傳動方式 | 馬達 | 外觀 | 仕樣 | 連結型式 | 動子規格 (mm) | | 導程 | 各軸最高速度 (mm/s) | | |
|------|------|------|---|--------|------|-----------|-----|-----|---------------|------|-----|
| | | | | | | X 軸 | Y 軸 | Z 軸 | X 軸 | Y 軸 | Z 軸 |
| 一般環境 | 線性馬達 | 線性馬達 |  | JTL500 | 桌上型 | LMF15 | | L10 | 1200 | 1200 | 500 |

直角坐標系列

| 使用環境 | 傳動方式 | 馬達 | 外觀 | 仕樣 | 連結型式 | 各軸導程 (mm) | | | 各軸最高速度 (mm/s) | | | 各軸行程範圍 (mm) | | |
|------|------|---------------|---|------------|----------------|-----------|-----|-----|---------------|------|-----|-------------|--------|--------|
| | | | | | | X 軸 | Y 軸 | Z 軸 | X 軸 | Y 軸 | Z 軸 | X 軸 | Y 軸 | Z 軸 |
| 一般環境 | 滾珠螺桿 | 閉迴路 伺服步進馬達 |  | XYCGT320-A | 直交型 懸臂型 (A) | L10 | L10 | - | 350 | 538 | - | 50~1100 | 50~400 | - |
| | | | | XYCGT321-A | | L10 | L10 | L6 | 350 | 538 | 314 | 50~1100 | 50~300 | 50~100 |
| | | 伺服馬達 | | XYSGT430-A | | L20 | L20 | - | 1000 | 1000 | - | 50~1250 | 50~500 | - |
| | | | | XYSGT432-A | | L20 | L20 | L5 | 1000 | 1000 | 250 | 50~1250 | 50~450 | 50~100 |

| X*Y*Z 合成速度 (mm/s) | 各軸工作範圍 (mm) | | | 各軸可搬運最大荷重 (kg) | | 重點 |
|-------------------------|-------------|-----|-----|----------------|-----|--|
| | X 軸 | Y 軸 | Z 軸 | X 軸 | Z 軸 | |
| 400 | 200 | 200 | 100 | 8 | 5 | <ul style="list-style-type: none"> ▪ 經濟型，入門款 ▪ 尺寸齊全 ▪ 輕荷重 ~ 中荷重 |
| 400 | 300 | 300 | 100 | 12 | 6 | |
| 400 | 400 | 400 | 100 | 12 | 6 | |
| 400 | 500 | 500 | 100 | 12 | 6 | |
| 400 | 500 | 500 | 100 | 7(單軸) | 6 | |
| 400 | 150 | 150 | 100 | 8 | 4 | <ul style="list-style-type: none"> ▪ 經濟型 ▪ 尺寸齊全 ▪ 輕荷重 ~ 中荷重 |
| 500 | 250 | 250 | 100 | 10 | 5 | |
| 500 | 350 | 350 | 100 | 10 | 5 | |
| 500 | 450 | 450 | 100 | 10 | 5 | |
| 500 | 450 | 450 | 100 | 6(單軸) | 5 | |
| 400 | 150 | 150 | 100 | 8 | 4 | <ul style="list-style-type: none"> ▪ 尺寸齊全 ▪ 輕荷重 ~ 中荷重 ▪ 外觀優美 |
| 500 | 250 | 250 | 100 | 10 | 5 | |
| 500 | 350 | 350 | 100 | 10 | 5 | |
| 500 | 450 | 450 | 100 | 10 | 5 | |
| 500 | 450 | 450 | 100 | 6(單軸) | 5 | |
| 400 | 300 | 300 | 100 | 15 | 8 | <ul style="list-style-type: none"> ▪ 尺寸齊全 ▪ 中荷重 ~ 重荷重 ▪ 外觀優美 |
| 500 | 400 | 400 | 100 | 15 | 8 | |
| 500 | 500 | 500 | 100 | 15 | 8 | |
| 500 | 500 | 500 | 100 | 15 | 8 | |
| 500 | 500 | 500 | 100 | 10(單軸) | 8 | |

| X*Y*Z 合成速度 (mm/s) | 各軸工作範圍 (mm) | | | 各軸可搬運最大荷重 (kg) | | 重點 |
|-------------------------|-------------|-----|-----|----------------|-----|--|
| | X 軸 | Y 軸 | Z 軸 | X 軸 | Z 軸 | |
| 1100 | 470 | 470 | 100 | 15 | 8 | <ul style="list-style-type: none"> ▪ 高精度、高速度 ▪ 中荷重 ~ 重荷重 |

| 最大可搬運重量 (kg) | | | | | | | | | | | 重點 | |
|--------------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|----|---|
| 行程 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | | 600 |
| | | | | 5 | | | | | | | | <ul style="list-style-type: none"> ▪ 輕荷重 |
| | | 5.5 | | | | | | | | | | |
| | | | 10 | | | | | | | | | <ul style="list-style-type: none"> ▪ 中荷重 |
| | | | 12 | | | | | | | | | |

JTHC

經濟型

螺桿驅動



此圖僅供參考，出貨規格詳見尺寸圖面

基本仕様

| 項目 | | JTHC200 | JTHC300 | JTHC400 | JTHC500 |
|---------|------------|------------|---------|---------|---------|
| 工作範圍 | X*Y 軸 | mm 200*200 | 300*300 | 400*400 | 500*500 |
| | Z 軸 | mm 100 | 100 | 100 | 100 |
| 可搬運最大荷重 | X 軸 | kg 8 | 12 | 12 | 12 |
| | Z 軸 | kg 5 | 6 | 6 | 6 |
| 點對點驅動 | X*Y 軸 | mm/s 500 | 500 | 500 | 500 |
| | Z 軸 | mm/s 200 | 250 | 250 | 250 |
| 連續路徑驅動 | X*Y*Z 合成速度 | mm/s 400 | 400 | 400 | 400 |
| 位置重複精度 | X*Y 軸 | mm ±0.01 | ±0.01 | ±0.01 | ±0.01 |
| | Z 軸 | mm ±0.01 | ±0.01 | ±0.01 | ±0.01 |

通用規格

| 項目 | | TSC400 控制器規格 |
|--------|-----|---|
| 驅動方式 | | 步進馬達閉迴路式 |
| 控制方式 | | 點對點控制、連結路徑控制 |
| 補償功能 | | 3D 直線補償、3D 圓弧補償 |
| 位置輸入方式 | | 移動教點、座標輸入教點 |
| 教導操作方式 | | 專用 UI(PC)：使用專用 UI 可進行 2D CAD 路徑轉檔可匯入圖片檔進行描點 |
| | | 專用 APP(PAD)：可進行教點工作及簡易程式編輯 |
| 顯示畫面 | 語系 | 中文、英文、日文 |
| | 單位 | mm |
| 程式數量 | | 100 組 (1~100) |
| 點記憶容量 | | 10 萬點 |
| 簡易步序控制 | | 100 組, 1000(步 / 組) |
| 外部連接埠 | IO | 16 IN / 16 OUT (NPN/PNP 共用) |
| | LAN | Ethernet 供 UI 使用 (透過 HUB, 可對外連接其他週邊) |
| | COM | RS-232C(可供週邊系統連結) |
| | USB | 韌體更新 / 程式備份 |
| 電源 | | AC 100~240, 5A |

型號表示方式

JTHC 300 - 3 - H1 - CCDA - A001

本體型號

特注式樣

工作範圍(X*Y)

| 單X軸 | 工作範圍 |
|-----|-------------|
| | 200:200*200 |
| | 300:300*300 |
| | 400:400*400 |
| | 500:500*500 |

軸數

| | |
|----|----------|
| 2 | X/Y軸 |
| 3 | X/Y/Z軸 |
| 3R | X/Y/Z/R軸 |

指定立柱高度

| | |
|----|----------|
| H1 | 立柱高度+50 |
| H2 | 立柱高度+100 |
| H3 | 立柱高度+200 |
| H4 | 立柱高度+300 |

※標準高度則為空白

搭配CCD

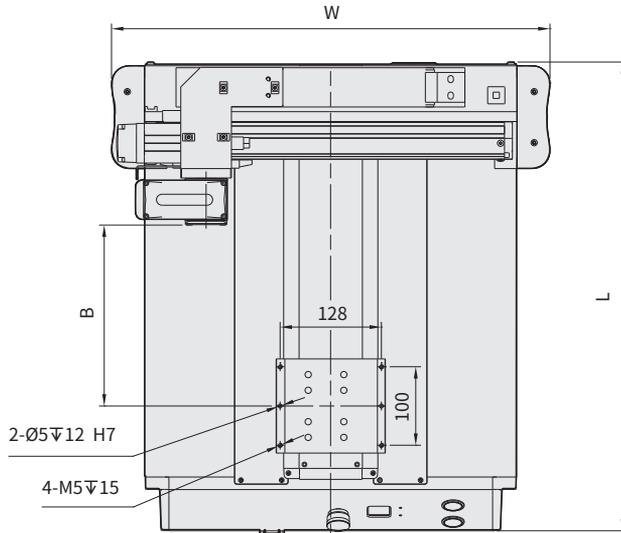
CCDA
※若無搭配為空白

JTHC200/300/400/500 尺寸圖

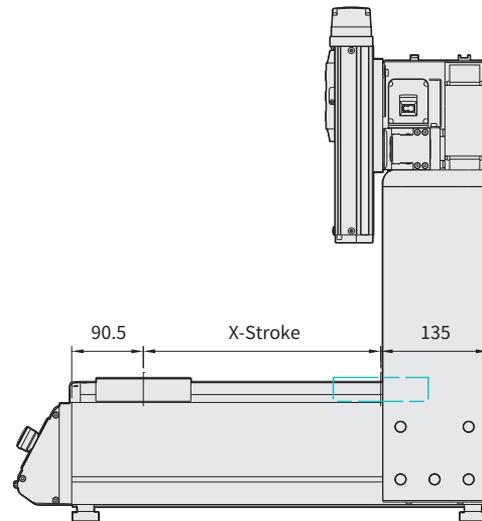
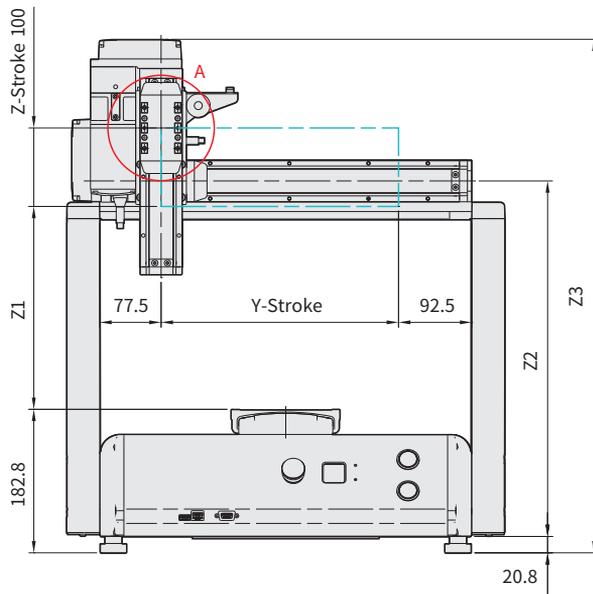
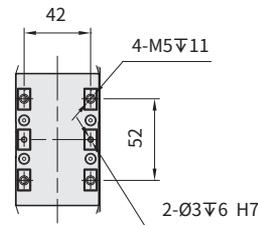
單位 Unit : mm



• CAD圖面可至www.toyorobot.com下載 •



A View



| 尺寸 | 型號 | JTHC200 | JTHC300 | JTHC400 | JTHC500 |
|----------|----|---------|---------|---------|---------|
| X*Y 工作範圍 | | 200*200 | 300*300 | 400*400 | 500*500 |
| L | | 497.3 | 597.3 | 697.3 | 797.3 |
| W | | 454 | 554 | 654 | 754 |
| B | | 130.5 | 230.5 | 330.5 | 430.5 |

| 尺寸 | 型號 | 立柱高度變化相關尺寸 | | | | |
|----|----|------------|-----------|------------|------------|------------|
| | | 標準 | H1(加高 50) | H2(加高 100) | H3(加高 200) | H4(加高 300) |
| Z1 | | 258.5 | 308.5 | 358.5 | 458.5 | 558.5 |
| Z2 | | 453 | 503 | 553 | 653 | 753 |
| Z3 | | 654.3 | 704.3 | 754.3 | 854.3 | 954.3 |

JTHC

經濟型

雙 X 軸

螺桿驅動



此圖僅供參考，出貨規格詳見尺寸圖面

基本仕様

| 項目 | | | JTHC500D |
|---------|------------|------|-----------------|
| 工作範圍 | X*Y 軸 | mm | 500*500 (雙 X 軸) |
| | Z 軸 | mm | 100 |
| 可搬運最大荷重 | X 軸 | kg | 7 (單軸) |
| | Z 軸 | kg | 6 |
| 點對點驅動 | X*Y 軸 | mm/s | 500 |
| | Z 軸 | mm/s | 250 |
| 連續路徑驅動 | X*Y*Z 合成速度 | mm/s | 400 |
| 位置重複精度 | X*Y 軸 | mm | ±0.01 |
| | Z 軸 | mm | ±0.01 |

通用規格

| 項目 | | TSC400 控制器規格 |
|--------|-----|---|
| 驅動方式 | | 步進馬達閉迴路式 |
| 控制方式 | | 點對點控制、連結路徑控制 |
| 補償功能 | | 3D 直線補償、3D 圓弧補償 |
| 位置輸入方式 | | 移動教點、座標輸入教點 |
| 教導操作方式 | | 專用 UI(PC)：使用專用 UI 可進行 2D CAD 路徑轉檔可匯入圖片檔進行描點 |
| | | 專用 APP(PAD)：可進行教點工作及簡易程式編輯 |
| 顯示畫面 | 語系 | 中文、英文、日文 |
| | 單位 | mm |
| 程式數量 | | 100 組 (1~100) |
| 點記憶容量 | | 10 萬點 |
| 簡易步序控制 | | 100 組, 1000(步 / 組) |
| 外部連接埠 | IO | 16 IN / 16 OUT (NPN/PNP 共用) |
| | LAN | Ethernet 供 UI 使用 (透過 HUB, 可對外連接其他週邊) |
| | COM | RS-232C (可供週邊系統連結) |
| | USB | 韌體更新 / 程式備份 |
| 電源 | | AC 100~240, 5A |

型號表示方式

JTHC 500D - 4 - H1 - CCDA - A001

本體型號

特注式樣

■ 工作範圍(X*Y)
雙X軸 500D:500*500

■ 軸數
4 X1/X2/Y/Z軸

■ 指定立柱高度
H1 立柱高度+50
H2 立柱高度+100
H3 立柱高度+200
H4 立柱高度+300
※標準高度則為空白

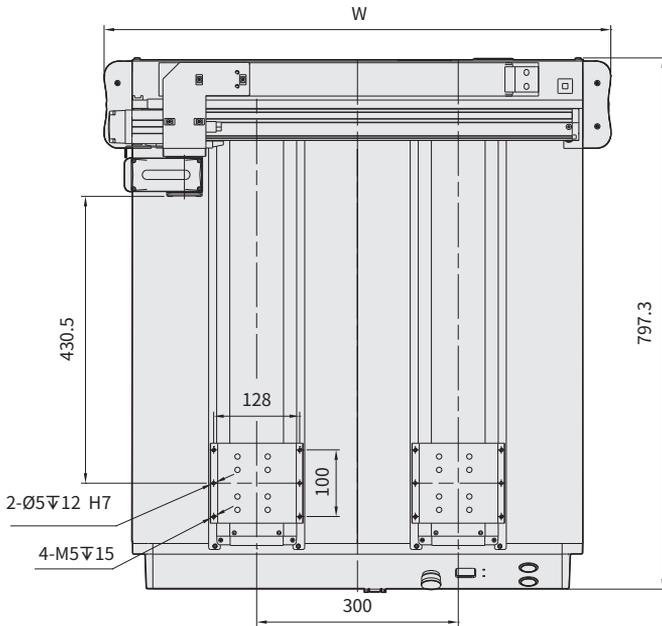
■ 搭配CCD
CCDA
※若無搭配為空白

JTHC500D 尺寸圖

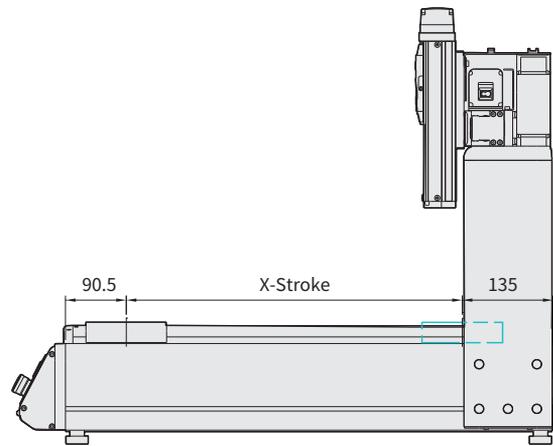
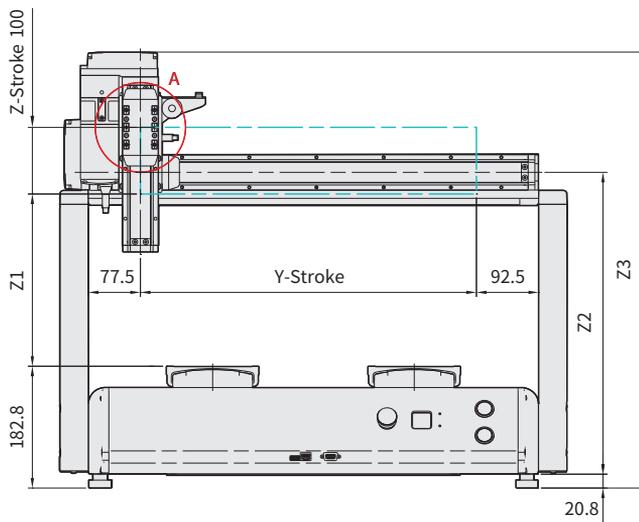
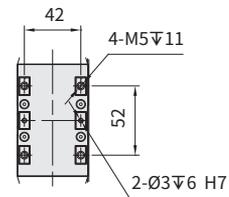
單位 Unit : mm



• CAD圖面可至www.toyorobot.com下載 •



A View



| 尺寸 | 型號 | JTHC500D |
|----------|----|----------|
| X*Y 工作範圍 | | 500*500 |

| 尺寸 | 型號 | 立柱高度變化相關尺寸 | | | | |
|----|-------|------------|------------|------------|------------|--|
| | 標準 | H1(加高 50) | H2(加高 100) | H3(加高 200) | H4(加高 300) | |
| Z1 | 258.5 | 308.5 | 358.5 | 458.5 | 558.5 | |
| Z2 | 453 | 503 | 553 | 653 | 753 | |
| Z3 | 654.3 | 704.3 | 754.3 | 854.3 | 954.3 | |

JTHD

經濟型

螺桿驅動



此圖僅供參考，出貨規格詳見尺寸圖面

基本仕様

| 項目 | | JTHD200 | JTHD300 | JTHD400 | JTHD500 |
|---------|------------|------------|---------|---------|---------|
| 工作範圍 | X*Y 軸 | mm 150*150 | 250*250 | 350*350 | 450*450 |
| | Z 軸 | mm 100 | 100 | 100 | 100 |
| 可搬運最大荷重 | X 軸 | kg 8 | 10 | 10 | 10 |
| | Z 軸 | kg 4 | 5 | 5 | 5 |
| 點對點驅動 | X*Y 軸 | mm/s 500 | 600 | 600 | 600 |
| | Z 軸 | mm/s 200 | 250 | 250 | 250 |
| 連續路徑驅動 | X*Y*Z 合成速度 | mm/s 400 | 500 | 500 | 500 |
| 位置重複精度 | X*Y 軸 | mm ±0.01 | ±0.01 | ±0.01 | ±0.01 |
| | Z 軸 | mm ±0.01 | ±0.01 | ±0.01 | ±0.01 |

通用規格

| 項目 | | TSC400 控制器規格 |
|--------|---|--------------------------------------|
| 驅動方式 | DC 伺服馬達驅動 | |
| 控制方式 | 點對點控制、連結路徑控制 | |
| 補償功能 | 3D 直線補償、3D 圓弧補償 | |
| 位置輸入方式 | 移動教點、座標輸入教點 | |
| 教導操作方式 | 專用 UI(PC)：使用專用 UI 可進行 2D CAD 路徑轉檔可匯入圖片檔進行描點 | |
| | 專用 APP(PAD)：可進行教點工作及簡易程式編輯 | |
| 顯示畫面 | 語系 | 中文、英文、日文 |
| | 單位 | mm |
| 程式數量 | 100 組 (1~100) | |
| 點記憶容量 | 10 萬點 | |
| 簡易步序控制 | 100 組, 1000 (步 / 組) | |
| 外部連接埠 | IO | 16 IN / 16 OUT (NPN/PNP 共用) |
| | LAN | Ethernet 供 UI 使用 (透過 HUB, 可對外連接其他週邊) |
| | COM | RS-232C (可供週邊系統連結) |
| | USB | 韌體更新 / 程式備份 |
| 電源 | AC 100~240, 5A | |

型號表示方式

JTHD 300 - 3 - H1 - CCDA - A001

本體型號

特注式樣

工作範圍(X*Y)

| 單X軸 | 工作範圍 |
|-----|-------------|
| | 200:150*150 |
| | 300:250*250 |
| | 400:350*350 |
| | 500:450*450 |

軸數

| | |
|----|----------|
| 2 | X/Y軸 |
| 3 | X/Y/Z軸 |
| 3R | X/Y/Z/R軸 |

指定立柱高度

| | |
|----|----------|
| H1 | 立柱高度+50 |
| H2 | 立柱高度+100 |
| H3 | 立柱高度+200 |
| H4 | 立柱高度+300 |

※標準高度則為空白

搭配CCD

CCDA

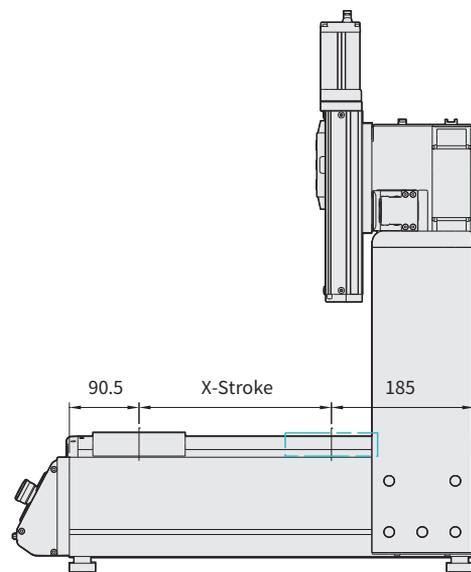
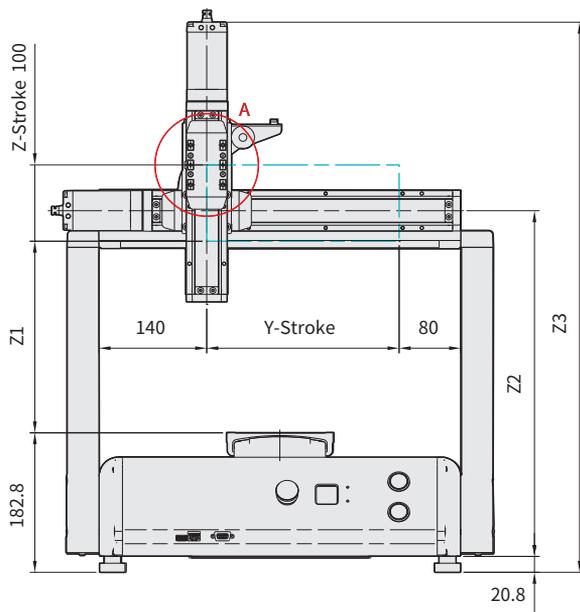
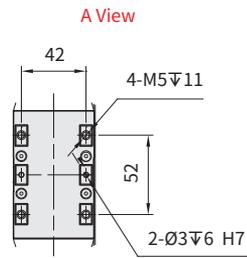
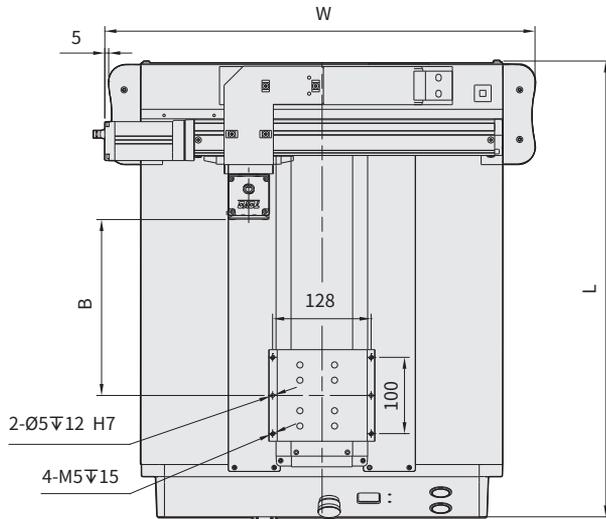
※若無搭配為空白

JTHD200/300/400/500 尺寸圖

單位 Unit : mm



• CAD圖面可至www.toyorobot.com下載 •



| 尺寸 | 型號 | JTHD200 | JTHD300 | JTHD400 | JTHD500 |
|----------|----|---------|---------|---------|---------|
| X*Y 工作範圍 | | 150*150 | 250*250 | 350*350 | 450*450 |
| L | | 497.3 | 597.3 | 697.3 | 797.3 |
| W | | 459 | 559 | 659 | 759 |
| B | | 130.5 | 230.5 | 330.5 | 430.5 |

| 尺寸 | 型號 | 立柱高度變化相關尺寸 | | | | |
|----|----|------------|-----------|------------|------------|------------|
| | | 標準 | H1(加高 50) | H2(加高 100) | H3(加高 200) | H4(加高 300) |
| Z1 | | 251 | 301 | 351 | 451 | 551 |
| Z2 | | 453 | 503 | 553 | 653 | 753 |
| Z3 | | 720.8 | 770.8 | 820.8 | 920.8 | 1020.8 |

JTHD

經濟型

雙 X 軸

螺桿驅動



此圖僅供參考，出貨規格詳見尺寸圖面

基本仕様

| 項目 | | JTHD500D | |
|---------|------------|----------|-----------------|
| 工作範圍 | X*Y 軸 | mm | 450*450 (雙 X 軸) |
| | Z 軸 | mm | 100 |
| 可搬運最大荷重 | X 軸 | kg | 6 (單軸) |
| | Z 軸 | kg | 5 |
| 點對點驅動 | X*Y 軸 | mm/s | 600 |
| | Z 軸 | mm/s | 250 |
| 連續路徑驅動 | X*Y*Z 合成速度 | mm/s | 500 |
| 位置重複精度 | X*Y 軸 | mm | ±0.01 |
| | Z 軸 | mm | ±0.01 |

通用規格

| 項目 | | TSC400 控制器規格 |
|--------|---|--------------------------------------|
| 驅動方式 | DC 伺服馬達驅動 | |
| 控制方式 | 點對點控制、連結路徑控制 | |
| 補償功能 | 3D 直線補償、3D 圓弧補償 | |
| 位置輸入方式 | 移動教點、座標輸入教點 | |
| 教導操作方式 | 專用 UI(PC)：使用專用 UI 可進行 2D CAD 路徑轉檔可匯入圖片檔進行描點 | |
| | 專用 APP(PAD)：可進行教點工作及簡易程式編輯 | |
| 顯示畫面 | 語系 | 中文、英文、日文 |
| | 單位 | mm |
| 程式數量 | 100 組 (1~100) | |
| 點記憶容量 | 10 萬點 | |
| 簡易步序控制 | 100 組, 1000(步 / 組) | |
| 外部連接埠 | IO | 16 IN / 16 OUT (NPN/PNP 共用) |
| | LAN | Ethernet 供 UI 使用 (透過 HUB, 可對外連接其他週邊) |
| | COM | RS-232C (可供週邊系統連結) |
| | USB | 韌體更新 / 程式備份 |
| 電源 | AC 100~240, 5A | |

型號表示方式

JTHD 500D - 4 - H1 - CCDA - A001

本體型號

特注式樣

■ 工作範圍(X*Y)

雙X軸 500D:450*450

■ 軸數

4 X1/X2/Y/Z軸

■ 指定立柱高度

- H1 立柱高度+50
- H2 立柱高度+100
- H3 立柱高度+200
- H4 立柱高度+300

※標準高度則為空白

■ 搭配CCD

CCDA

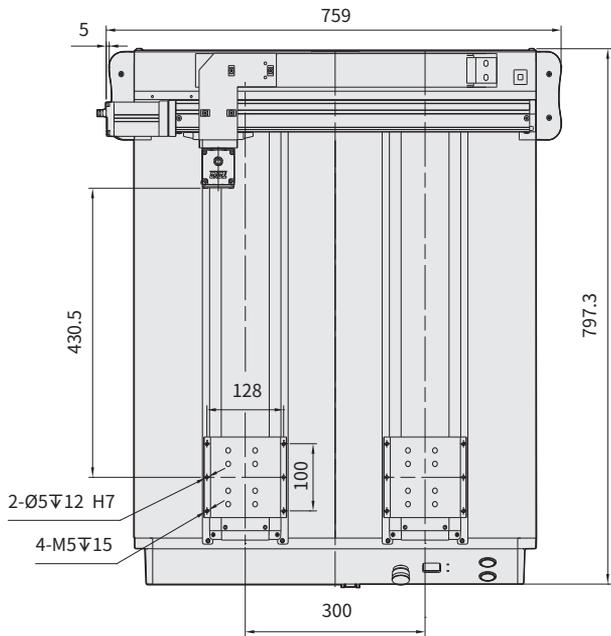
※若無搭配為空白

JTHD500D 尺寸圖

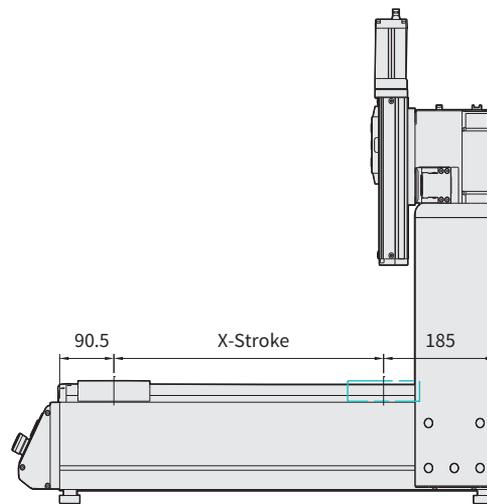
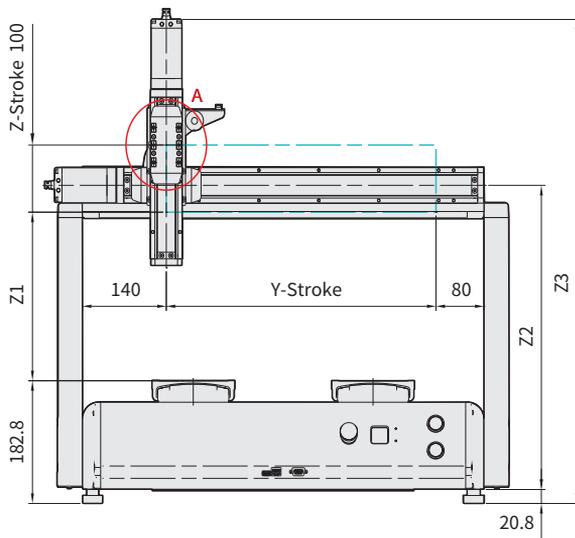
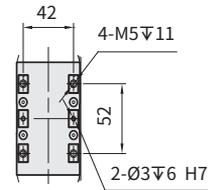
單位 Unit : mm



• CAD圖面可至www.toyorobot.com下載 •



A View



| | | |
|----------|----|---------|
| 尺寸 | 型號 | JTHD500 |
| X*Y 工作範圍 | | 450*450 |

| 尺寸 | 型號 立柱高度變化相關尺寸 | | | | |
|----|---------------|-----------|------------|------------|------------|
| | 標準 | H1(加高 50) | H2(加高 100) | H3(加高 200) | H4(加高 300) |
| Z1 | 251 | 301 | 351 | 451 | 551 |
| Z2 | 453 | 503 | 553 | 653 | 753 |
| Z3 | 720.8 | 770.8 | 820.8 | 920.8 | 1020.8 |

JTHX

標準型

螺桿驅動



此圖僅供參考，出貨規格詳見尺寸圖面

基本仕様

| 項目 | | JTHX200 | JTHX300 | JTHX400 | JTHX500 |
|---------|------------|------------|---------|---------|---------|
| 工作範圍 | X*Y 軸 | mm 150*150 | 250*250 | 350*350 | 450*450 |
| | Z 軸 | mm 100 | 100 | 100 | 100 |
| 可搬運最大荷重 | X 軸 | kg 8 | 10 | 10 | 10 |
| | Z 軸 | kg 4 | 5 | 5 | 5 |
| 點對點驅動 | X*Y 軸 | mm/s 500 | 500 | 500 | 500 |
| | Z 軸 | mm/s 200 | 250 | 250 | 250 |
| 連續路徑驅動 | X*Y*Z 合成速度 | mm/s 400 | 500 | 500 | 500 |
| 位置重複精度 | X*Y 軸 | mm ±0.01 | ±0.01 | ±0.01 | ±0.01 |
| | Z 軸 | mm ±0.01 | ±0.01 | ±0.01 | ±0.01 |

通用規格

| 項目 | | TSC400 控制器規格 |
|--------|-----|---|
| 驅動方式 | | DC 伺服馬達驅動 |
| 控制方式 | | 點對點控制、連結路徑控制 |
| 補償功能 | | 3D 直線補償、3D 圓弧補償 |
| 位置輸入方式 | | 移動教點、座標輸入教點 |
| 教導操作方式 | | 專用 UI(PC)：使用專用 UI 可進行 2D CAD 路徑轉檔可匯入圖片檔進行描點 |
| | | 專用 APP(PAD)：可進行教點工作及簡易程式編輯 |
| 顯示畫面 | 語系 | 中文、英文、日文 |
| | 單位 | mm |
| 程式數量 | | 100 組 (1~100) |
| 點記憶容量 | | 10 萬點 |
| 簡易步序控制 | | 100 組, 1000 (步 / 組) |
| 外部連接埠 | IO | 16 IN / 16 OUT (NPN/PNP 共用) |
| | LAN | Ethernet 供 UI 使用 (透過 HUB, 可對外連接其他週邊) |
| | COM | RS-232C (可供週邊系統連結) |
| | USB | 韌體更新 / 程式備份 |
| 電源 | | AC 100~240, 5A |

型號表示方式

JTHX 300 - 3 - H1 - CCDA - A001

本體型號

特注式樣

工作範圍(X*Y)

| 單X軸 | 工作範圍 |
|-----|-------------|
| | 200:150*150 |
| | 300:250*250 |
| | 400:350*350 |
| | 500:450*450 |

軸數

| | |
|----|----------|
| 2 | X/Y軸 |
| 3 | X/Y/Z軸 |
| 3R | X/Y/Z/R軸 |

指定立柱高度

| | |
|----|----------|
| H1 | 立柱高度+50 |
| H2 | 立柱高度+100 |
| H3 | 立柱高度+200 |
| H4 | 立柱高度+300 |

※標準高度則為空白

搭配CCD

| |
|------|
| CCDA |
|------|

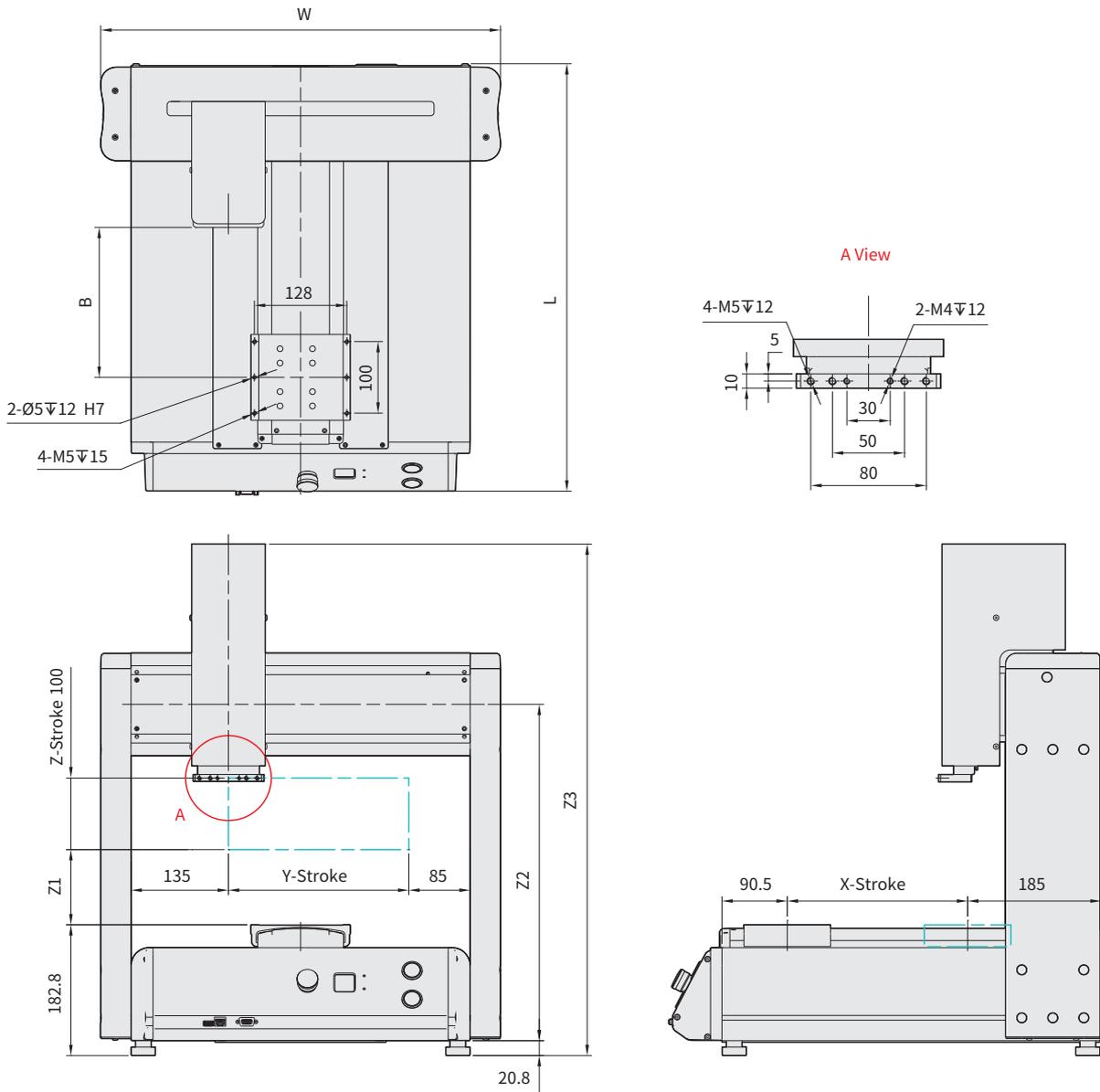
※若無搭配為空白

JTHX200/300/400/500 尺寸圖

單位 Unit : mm



• CAD圖面可至www.toyorobot.com下載 •



| 尺寸 | 型號 | JTHX200 | JTHX300 | JTHX400 | JTHX500 |
|----------|----|---------|---------|---------|---------|
| X*Y 工作範圍 | | 150*150 | 250*250 | 350*350 | 450*450 |
| L | | 497.3 | 597.3 | 697.3 | 797.3 |
| W | | 454 | 554 | 654 | 754 |
| B | | 109.5 | 209.5 | 309.5 | 409.5 |

| 尺寸 | 型號 | 立柱高度變化相關尺寸 | | | | |
|----|-------|------------|------------|------------|------------|--|
| | 標準 | H1(加高 50) | H2(加高 100) | H3(加高 200) | H4(加高 300) | |
| Z1 | 105 | 155 | 205 | 305 | 405 | |
| Z2 | 470 | 520 | 570 | 670 | 770 | |
| Z3 | 714.8 | 764.8 | 814.8 | 914.8 | 1014.8 | |

JTHX

標準型

雙 X 軸

螺桿驅動



此圖僅供參考，出貨規格詳見尺寸圖面

基本仕様

| 項目 | | JTHX500D | |
|---------|------------|----------|------------------|
| 工作範圍 | X*Y 軸 | mm | 450*450(雙 X 軸) |
| | Z 軸 | mm | 100 |
| 可搬運最大荷重 | X 軸 | kg | 6(單軸) |
| | Z 軸 | kg | 5 |
| 點對點驅動 | X*Y 軸 | mm/s | 500 |
| | Z 軸 | mm/s | 250 |
| 連續路徑驅動 | X*Y*Z 合成速度 | mm/s | 500 |
| 位置重複精度 | X*Y 軸 | mm | ±0.01 |
| | Z 軸 | mm | ±0.01 |

通用規格

| 項目 | | TSC400 控制器規格 |
|--------|-----|---|
| 驅動方式 | | DC 伺服馬達驅動 |
| 控制方式 | | 點對點控制、連結路徑控制 |
| 補償功能 | | 3D 直線補償、3D 圓弧補償 |
| 位置輸入方式 | | 移動教點、座標輸入教點 |
| 教導操作方式 | | 專用 UI(PC)：使用專用 UI 可進行 2D CAD 路徑轉檔可匯入圖片檔進行描點 |
| | | 專用 APP(PAD)：可進行教點工作及簡易程式編輯 |
| 顯示畫面 | 語系 | 中文、英文、日文 |
| | 單位 | mm |
| 程式數量 | | 100 組 (1~100) |
| 點記憶容量 | | 10 萬點 |
| 簡易步序控制 | | 100 組, 1000(步 / 組) |
| 外部連接埠 | IO | 16 IN / 16 OUT (NPN/PNP 共用) |
| | LAN | Ethernet 供 UI 使用 (透過 HUB, 可對外連接其他週邊) |
| | COM | RS-232C(可供週邊系統連結) |
| | USB | 韌體更新 / 程式備份 |
| 電源 | | AC 100~240, 5A |

型號表示方式

JTHX 500D - 4 - H1 - CCDA - A001

本體型號

特注式樣

■ 工作範圍(X*Y)
雙X軸 500D:450*450

■ 軸數
4 X1/X2/Y/Z軸

■ 指定立柱高度
H1 立柱高度+50
H2 立柱高度+100
H3 立柱高度+200
H4 立柱高度+300
※標準高度則為空白

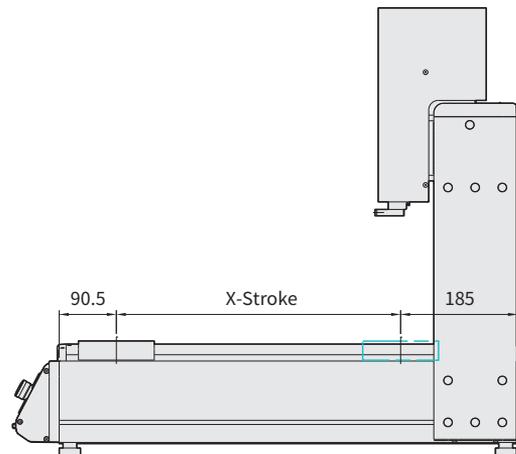
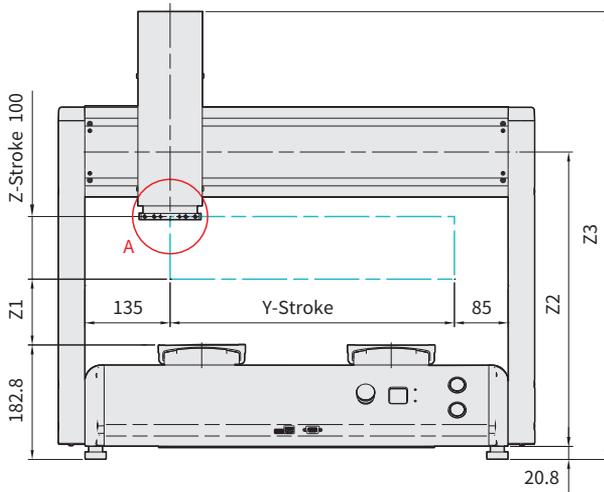
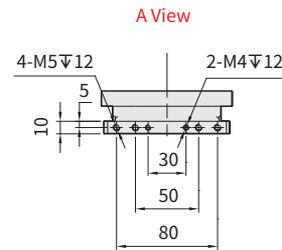
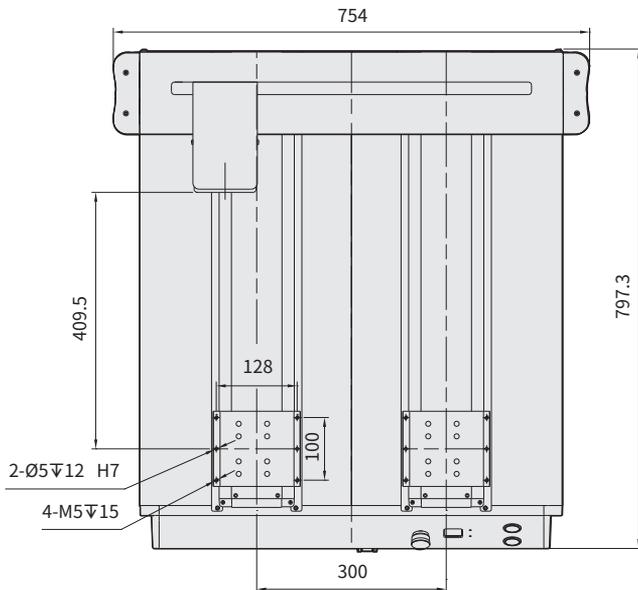
■ 搭配CCD
CCDA
※若無搭配為空白

JTHX500D 尺寸圖

單位 Unit : mm



• CAD圖面可至www.toyorobot.com下載 •



| | |
|----------|----------|
| 型號 | JTHX500D |
| 尺寸 | |
| X*Y 工作範圍 | 450*450 |

| | | | | | |
|----|------------|-----------|------------|------------|------------|
| 型號 | 立柱高度變化相關尺寸 | | | | |
| 尺寸 | 標準 | H1(加高 50) | H2(加高 100) | H3(加高 200) | H4(加高 300) |
| Z1 | 105 | 155 | 205 | 305 | 405 |
| Z2 | 470 | 520 | 570 | 670 | 770 |
| Z3 | 714.8 | 764.8 | 814.8 | 914.8 | 1014.8 |

JTHS

標準型

螺桿驅動



此圖僅供參考，出貨規格詳見尺寸圖面

基本仕様

| 項目 | | JTHS300 | JTHS400 | JTHS500 |
|---------|------------|------------|---------|---------|
| 工作範圍 | X*Y 軸 | mm 300*300 | 400*400 | 500*500 |
| | Z 軸 | mm 100 | 100 | 100 |
| 可搬運最大荷重 | X 軸 | kg 15 | 15 | 15 |
| | Z 軸 | kg 8 | 8 | 8 |
| 點對點驅動 | X*Y 軸 | mm/s 1000 | 1000 | 1000 |
| | Z 軸 | mm/s 500 | 500 | 500 |
| 連續路徑驅動 | X*Y*Z 合成速度 | mm/s 900 | 900 | 900 |
| 位置重複精度 | X*Y 軸 | mm ±0.005 | ±0.005 | ±0.005 |
| | Z 軸 | mm ±0.005 | ±0.005 | ±0.005 |

通用規格

| 項目 | | TSC400 控制器規格 |
|--------|-----|---|
| 驅動方式 | | AC 伺服馬達驅動 |
| 控制方式 | | 點對點控制、連結路徑控制 |
| 補償功能 | | 3D 直線補償、3D 圓弧補償 |
| 位置輸入方式 | | 移動教點、座標輸入教點 |
| 教導操作方式 | | 專用 UI(PC)：使用專用 UI 可進行 2D CAD 路徑轉檔可匯入圖片檔進行描點 |
| | | 專用 APP(PAD)：可進行教點工作及簡易程式編輯 |
| 顯示畫面 | 語系 | 中文、英文、日文 |
| | 單位 | mm |
| 程式數量 | | 100 組 (1~100) |
| 點記憶容量 | | 10 萬點 |
| 簡易步序控制 | | 100 組, 1000(步 / 組) |
| 外部連接埠 | IO | 16 IN / 16 OUT (NPN/PNP 共用) |
| | LAN | Ethernet 供 UI 使用 (透過 HUB, 可對外連接其他週邊) |
| | COM | RS-232C(可供週邊系統連結) |
| | USB | 韌體更新 / 程式備份 |
| 電源 | | AC 220~240, 15A |

型號表示方式

JTHS 300 - 3 - H1 - CCDA - A001

本體型號

特注式樣

■ 工作範圍(X*Y)

| | |
|-----|-------------|
| 單X軸 | 300:300*300 |
| | 400:400*400 |
| | 500:500*500 |

■ 軸數

| | |
|----|----------|
| 2 | X/Y軸 |
| 3 | X/Y/Z軸 |
| 3R | X/Y/Z/R軸 |

■ 指定立柱高度

| | |
|----|----------|
| H1 | 立柱高度+50 |
| H2 | 立柱高度+100 |
| H3 | 立柱高度+200 |
| H4 | 立柱高度+300 |

※標準高度則為空白

■ 搭配CCD

CCDA

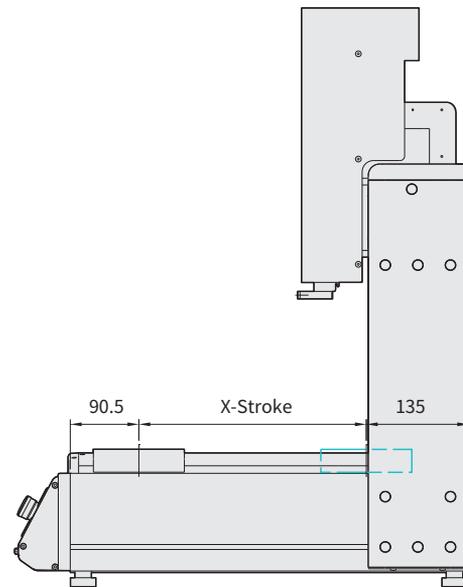
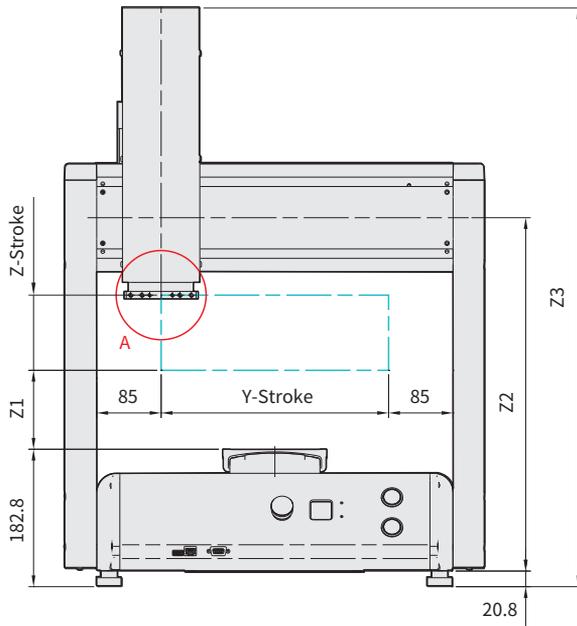
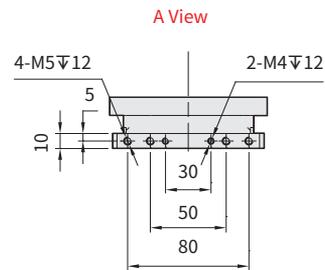
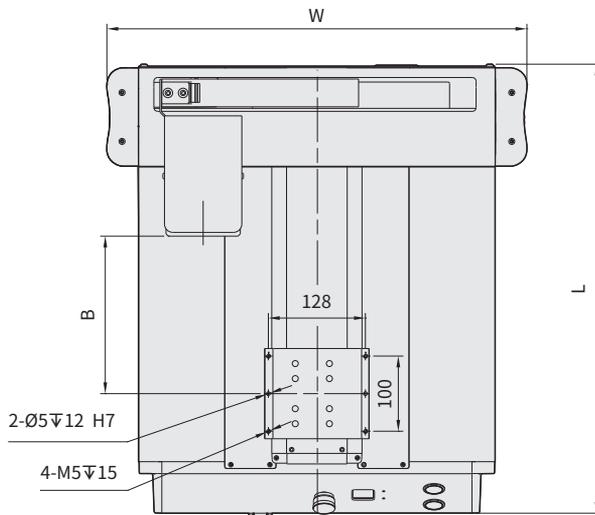
※若無搭配為空白

JTHS300/400/500 尺寸圖

單位 Unit : mm



• CAD圖面可至www.toyorobot.com下載 •



| 尺寸 | 型號 | JTHS300 | JTHS400 | JTHS500 |
|----------|----|---------|---------|---------|
| X*Y 工作範圍 | | 300*300 | 400*400 | 500*500 |
| L | | 597.3 | 697.3 | 797.3 |
| W | | 554 | 654 | 754 |
| B | | 209.5 | 309.5 | 409.5 |

| 尺寸 | 型號 | 立柱高度變化相關尺寸 | | | | |
|----|----|------------|-----------|------------|------------|------------|
| | | 標準 | H1(加高 50) | H2(加高 100) | H3(加高 200) | H4(加高 300) |
| Z1 | | 105 | 155 | 205 | 305 | 405 |
| Z2 | | 470 | 520 | 570 | 670 | 770 |
| Z3 | | 769.8 | 819.8 | 869.8 | 969.8 | 1069.8 |

JTHS

標準型

雙 X 軸

螺桿驅動



此圖僅供參考，出貨規格詳見尺寸圖面

基本仕様

| 項目 | | | JTHS500D |
|---------|------------|------|------------------|
| 工作範圍 | X*Y 軸 | mm | 500*500(雙 X 軸) |
| | Z 軸 | mm | 100 |
| 可搬運最大荷重 | X 軸 | kg | 10 (單軸) |
| | Z 軸 | kg | 8 |
| 點對點驅動 | X*Y 軸 | mm/s | 1000 |
| | Z 軸 | mm/s | 500 |
| 連續路徑驅動 | X*Y*Z 合成速度 | mm/s | 900 |
| 位置重複精度 | X*Y 軸 | mm | ±0.005 |
| | Z 軸 | mm | ±0.005 |

通用規格

| 項目 | | TSC400 控制器規格 |
|--------|-----|---|
| 驅動方式 | | AC 伺服馬達驅動 |
| 控制方式 | | 點對點控制、連結路徑控制 |
| 補償功能 | | 3D 直線補償、3D 圓弧補償 |
| 位置輸入方式 | | 移動教點、座標輸入教點 |
| 教導操作方式 | | 專用 UI(PC)：使用專用 UI 可進行 2D CAD 路徑轉檔可匯入圖片檔進行描點 |
| | | 專用 APP(PAD)：可進行教點工作及簡易程式編輯 |
| 顯示畫面 | 語系 | 中文、英文、日文 |
| | 單位 | mm |
| 程式數量 | | 100 組 (1~100) |
| 點記憶容量 | | 10 萬點 |
| 簡易步序控制 | | 100 組, 1000(步 / 組) |
| 外部連接埠 | IO | 16 IN / 16 OUT (NPN/PNP 共用) |
| | LAN | Ethernet 供 UI 使用 (透過 HUB, 可對外連接其他週邊) |
| | COM | RS-232C(可供週邊系統連結) |
| | USB | 韌體更新 / 程式備份 |
| 電源 | | AC 220~240, 20A |

型號表示方式

JTHS 500D - 4 - H1 - CCDA - A001

本體型號

特注式樣

■ 工作範圍(X*Y)
雙X軸 500D:500*500

■ 軸數
4 X1/X2/Y/Z軸

■ 指定立柱高度
H1 立柱高度+50
H2 立柱高度+100
H3 立柱高度+200
H4 立柱高度+300
※標準高度則為空白

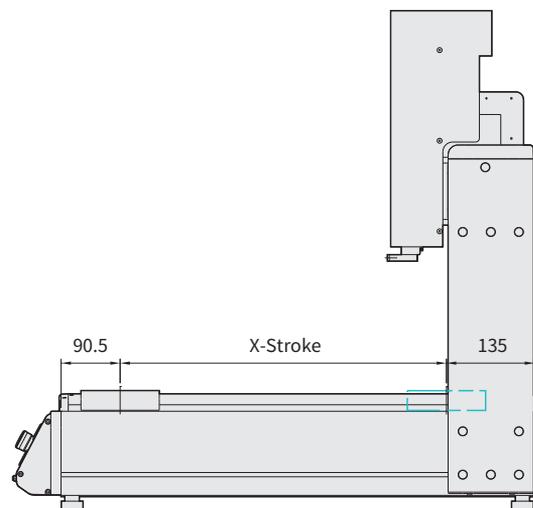
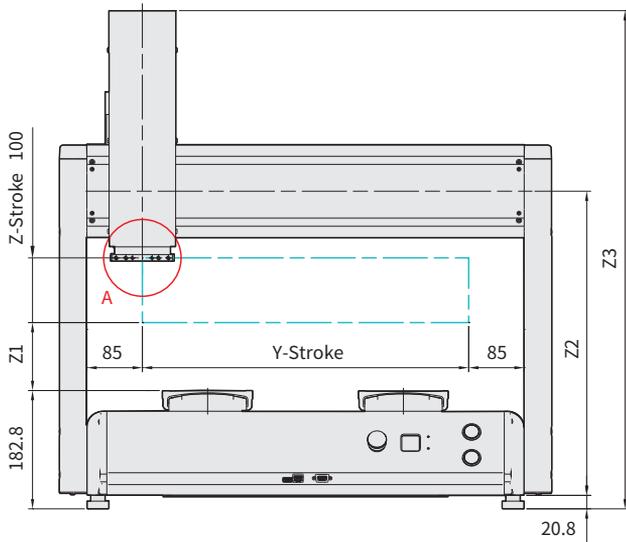
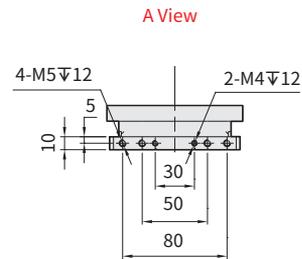
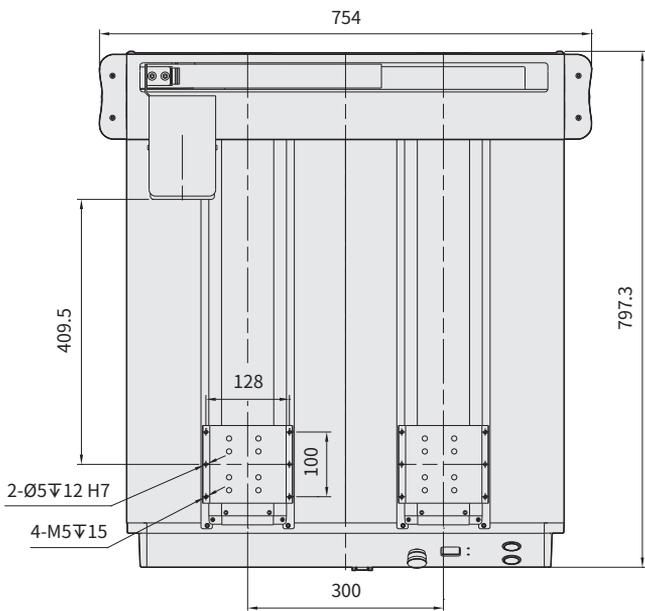
■ 搭配CCD
CCDA
※若無搭配為空白

JTHS500D 尺寸圖

單位 Unit : mm



• CAD圖面可至www.toyorobot.com下載 •



| | |
|----------|----------|
| 型號 | JTHS500D |
| 尺寸 | |
| X*Y 工作範圍 | 500*500 |

| | | | | | |
|----|------------|-----------|------------|------------|------------|
| 型號 | 立柱高度變化相關尺寸 | | | | |
| 尺寸 | 標準 | H1(加高 50) | H2(加高 100) | H3(加高 200) | H4(加高 300) |
| Z1 | 105 | 155 | 205 | 305 | 405 |
| Z2 | 470 | 520 | 570 | 670 | 770 |
| Z3 | 769.8 | 819.8 | 869.8 | 969.8 | 1069.8 |

JTL

高速型

XY 軸線馬驅動
Z 軸螺桿驅動



此圖僅供參考，出貨規格詳見尺寸圖面

基本仕様

| 項目 | | | JTL500 |
|---------|------------|------|---------|
| 工作範圍 | X*Y 軸 | mm | 470*470 |
| | Z 軸 | mm | 100 |
| 可搬運最大荷重 | X 軸 | kg | 15 |
| | Z 軸 | kg | 8 |
| 點對點驅動 | X*Y 軸 | mm/s | 1200 |
| | Z 軸 | mm/s | 500 |
| 連續路徑驅動 | X*Y*Z 合成速度 | mm/s | 1100 |
| 位置重複精度 | X*Y 軸 | mm | ±0.002 |
| | Z 軸 | mm | ±0.005 |

通用規格

| 項目 | | TSC400 控制器規格 |
|--------|-----|---|
| 驅動方式 | | XY 軸：線性馬達、Z 軸：AC 伺服馬達 |
| 控制方式 | | 點對點控制、連結路徑控制 |
| 補償功能 | | 3D 直線補償、3D 圓弧補償 |
| 位置輸入方式 | | 移動教點、座標輸入教點 |
| 教導操作方式 | | 專用 UI(PC)：使用專用 UI 可進行 2D CAD 路徑轉檔可匯入圖片檔進行描點 |
| | | 專用 APP(PAD)：可進行教點工作及簡易程式編輯 |
| 顯示畫面 | 語系 | 中文、英文、日文 |
| | 單位 | mm |
| 程式數量 | | 100 組 (1~100) |
| 點記憶容量 | | 10 萬點 |
| 簡易步序控制 | | 100 組, 1000(步 / 組) |
| 外部連接埠 | IO | 16 IN / 16 OUT (NPN/PNP 共用) |
| | LAN | Ethernet 供 UI 使用 (透過 HUB, 可對外連接其他週邊) |
| | COM | RS-232C (可供週邊系統連結) |
| | USB | 韌體更新 / 程式備份 |
| 電源 | | AC 220~240, 15A |

型號表示方式

JTL 500 - 3 - H1 - CCDA - A001

本體型號

特注式樣

■ 工作範圍(X*Y)

單X軸 | 500:470*470

■ 軸數

- 2 X/Y軸
- 3 X/Y/Z軸
- 3R X/Y/Z/R軸

■ 指定立柱高度

- H1 立柱高度+50
- H2 立柱高度+100
- H3 立柱高度+200
- H4 立柱高度+300

※標準高度則為空白

■ 搭配CCD

CCDA

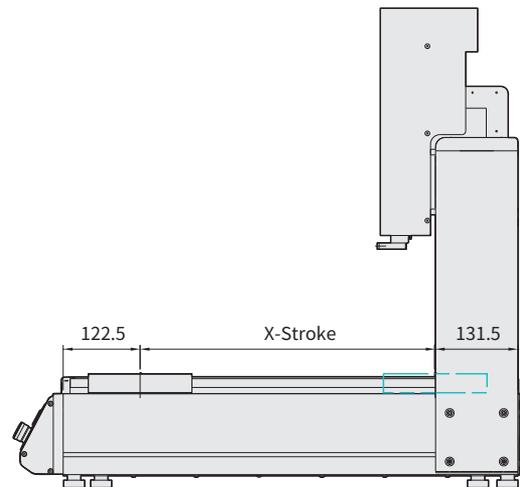
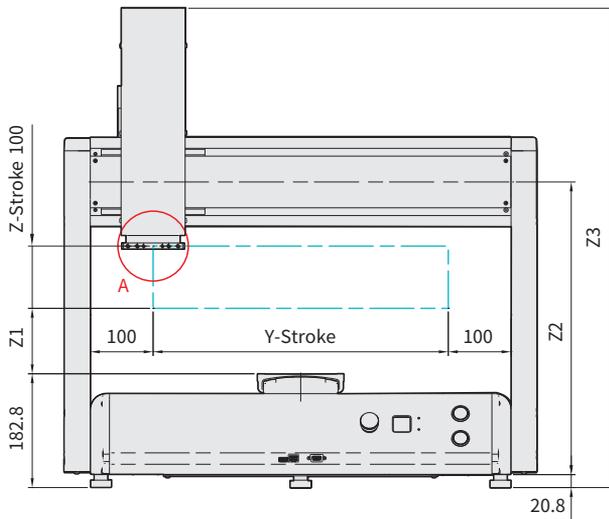
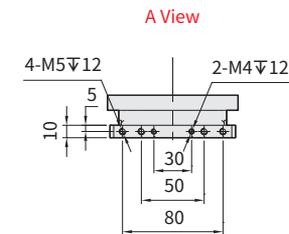
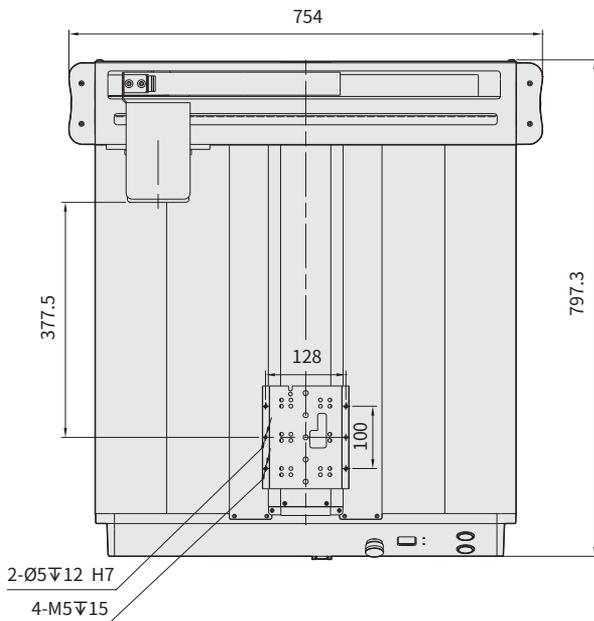
※若無搭配為空白

JTL500 尺寸圖

單位 Unit : mm



• CAD圖面可至www.toyorobot.com下載 •



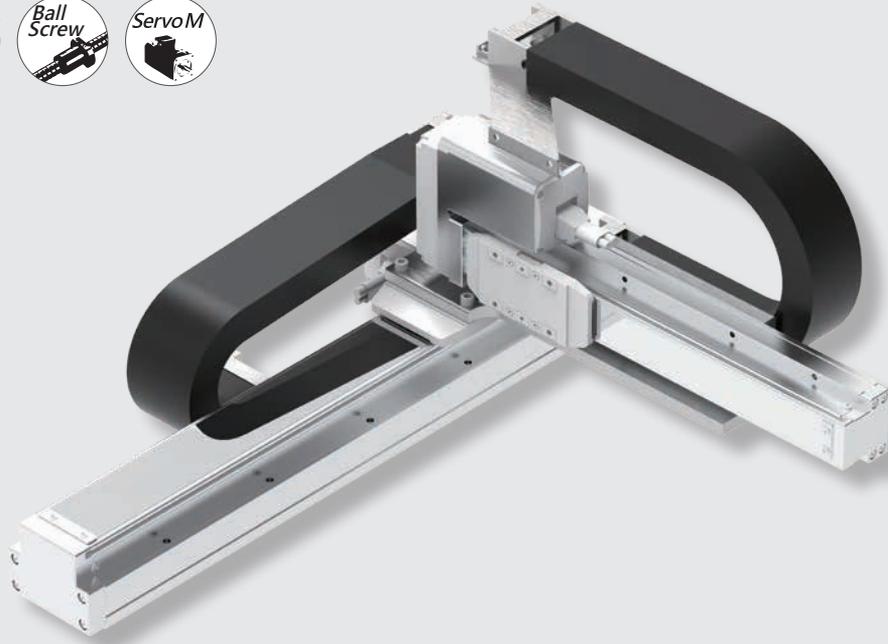
| | | |
|----------|----|---------|
| 尺寸 | 型號 | JTL500 |
| X*Y 工作範圍 | | 470*470 |

| | | | | | | |
|----|----|------------|-----------|------------|------------|------------|
| 尺寸 | 型號 | 立柱高度變化相關尺寸 | | | | |
| | | 標準 | H1(加高 50) | H2(加高 100) | H3(加高 200) | H4(加高 300) |
| Z1 | | 105 | 155 | 205 | 305 | 405 |
| Z2 | | 470 | 520 | 570 | 670 | 770 |
| Z3 | | 769.8 | 819.8 | 869.8 | 969.8 | 1069.8 |

XYCGT320-A

2 軸

螺桿驅動



此圖僅供參考，出貨規格詳見尺寸圖面

*標準連結滑台不提供同動精度

基本仕様

| 項目 | X 軸 | Y 軸 |
|--------------|--------------------|------------|
| 軸型式 | CGTH8 | CGTH5 |
| 位置重複精度 | ±0.01 | ±0.01 |
| 螺桿導程 | 10 | 10 |
| 最高速度 ※1 | 350 | 538 |
| 標準行程 (50 間隔) | 50~1100 | 50~400 |
| AC 伺服馬達容量 | 42 □ (48V) | 42 □ (48V) |
| 使用環境 | 0~40° C, 85% RH 以下 | mm/s |

※1：最高速度 (mm/s) 是以伺服馬達最高轉速 3000rpm/min 為基準。

最大可搬重量

| Y 軸行程 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 |
|-------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| Y 軸荷重 | 5.5 | | | | | | | |

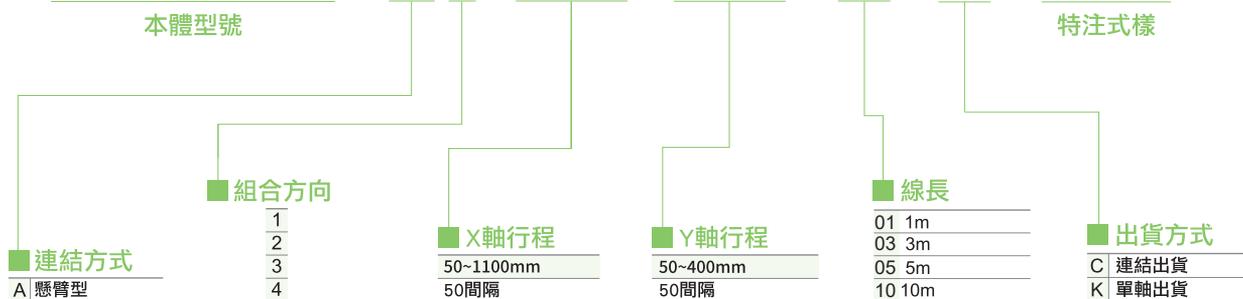
* 限定水平安裝。

通用規格

| 項目 | TSC400 控制器規格 |
|--------|---|
| 驅動方式 | 步進馬達閉迴路式 |
| 控制方式 | 點對點控制、連結路徑控制 |
| 補償功能 | 3D 直線補償、3D 圓弧補償 |
| 位置輸入方式 | 移動教點、座標輸入教點 |
| 教導操作方式 | 專用 UI(PC)：使用專用 UI 可進行 2D CAD 路徑轉檔可匯入圖片檔進行描點 |
| | 專用 APP(PAD)：可進行教點工作及簡易程式編輯 |
| 顯示畫面 | 語系 中文、英文、日文 |
| | 單位 mm |
| 程式數量 | 100 組 (1~100) |
| 點記憶容量 | 10 萬點 |
| 簡易步序控制 | 100 組, 1000(步 / 組) |
| 外部連接埠 | IO 16 IN / 16 OUT (NPN/PNP 共用) |
| | LAN Ethernet 供 UI 使用 (透過 HUB, 可對外連接其他週邊) |
| | COM RS-232C (可供週邊系統連結) |
| | USB 韌體更新 / 程式備份 |
| 電源 | AC 100~240, 5A |

型號表示方式

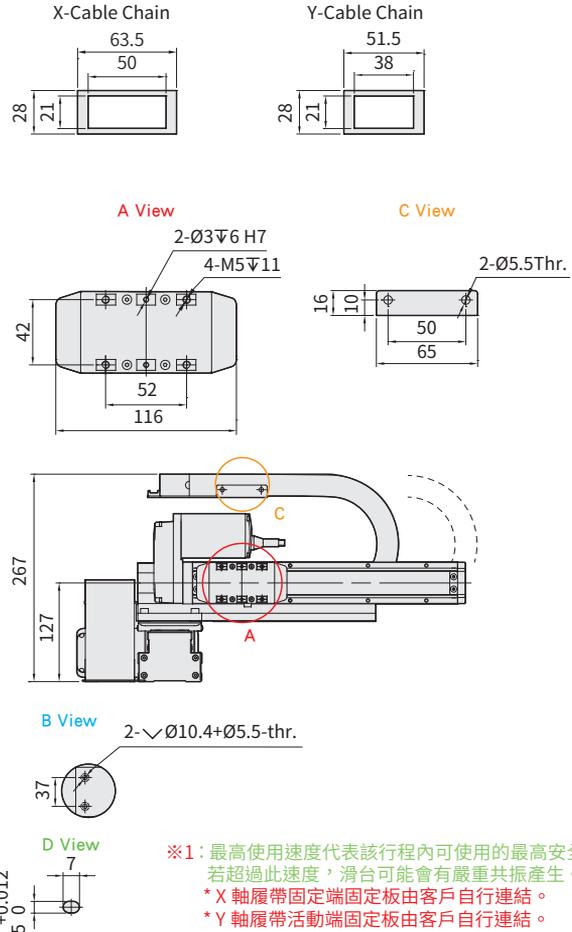
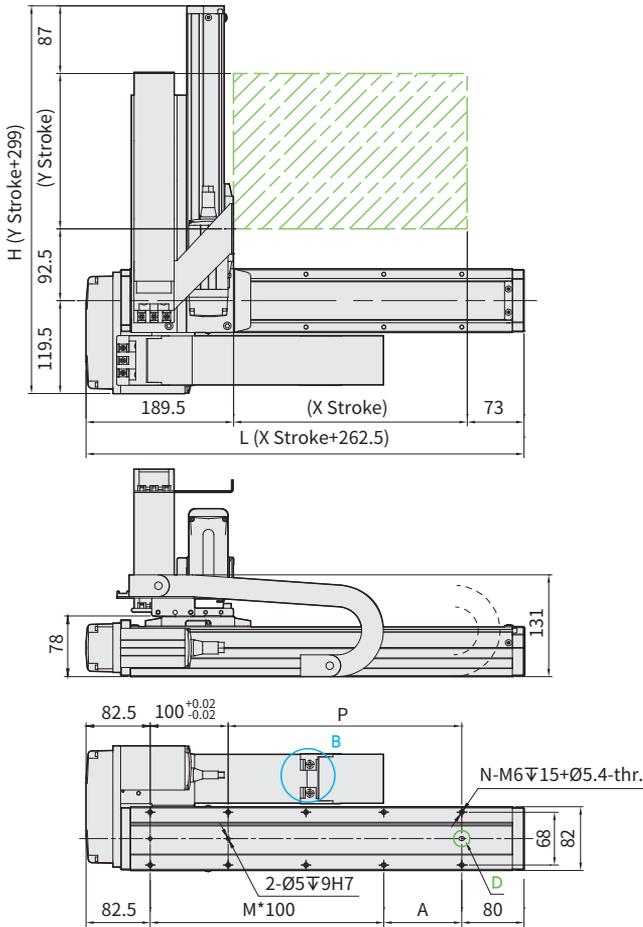
XYCGT320 - A 1 - 300 - 300 - 03 - C - 0001



XYCGT320-A1 尺寸圖

單位 Unit : mm

A1 2D CAD 3D CAD ● CAD圖面可至www.toyorobot.com下載●

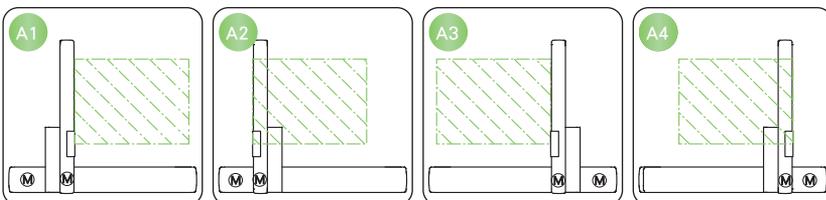


※1: 最高使用速度代表該行程內可使用的最高安全速度，若超過此速度，滑台可能有嚴重共振產生。
* X 軸履帶固定端固定板由客戶自行連結。
* Y 軸履帶活動端固定板由客戶自行連結。

| X 軸行程 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 100 | 1050 | 1100 |
|-----------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|
| L | 312.5 | 362.5 | 412.5 | 462.5 | 512.5 | 562.5 | 612.5 | 662.5 | 712.5 | 762.5 | 812.5 | 862.5 | 912.5 | 962.5 | 1012.5 | 1062.5 | 1112.5 | 1162.5 | 1212.5 | 1262.5 | 1312.5 | 1362.5 |
| A | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 |
| M | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 | 7 | 7 | 8 | 8 | 9 | 9 | 10 | 10 | 11 | 11 |
| N | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 | 18 | 18 | 20 | 20 | 22 | 22 | 24 | 24 | 26 | 26 |
| P | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 |
| 最高使用速度 ※1 | 350 | | | | | | | | | | | | | | | | | | 300 | 250 | 200 | 150 |

| Y 軸行程 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 |
|--------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| H | 349 | 399 | 449 | 499 | 549 | 599 |
| 最高使用速度 | 500 | | | | | |

連結方向



對應控制器

| 控制器外觀 | 型號 | 詳細參閱 |
|-------|--------|------|
| | TSC400 | P.39 |

XYCGT321-A

3 軸

螺桿驅動



此圖僅供參考，出貨規格詳見尺寸圖面

* 標準連結滑台不提供同動精度

| 基本仕様 | | | |
|--------------|--------------------|------------|-----------------|
| 項目 | X 軸 | Y 軸 | Z 軸 |
| 軸型式 | CGTH8 | CGTH5 | CGTH4 |
| 位置重複精度 | ±0.01 | ±0.01 | ±0.01 |
| 螺桿導程 | 10 | 10 | 6 |
| 最高速度 ※1 | 350 | 538 | 314 |
| 標準行程 (50 間隔) | 50~1100 | 50~300 | 50~100 |
| AC 伺服馬達容量 | 42 □ (48V) | 42 □ (48V) | 35 □ + 煞車 (48V) |
| 使用環境 | 0~40° C, 85% RH 以下 | | |

※1：最高速度 (mm/s) 是以伺服馬達最高轉速 3000rpm/min 為基準。

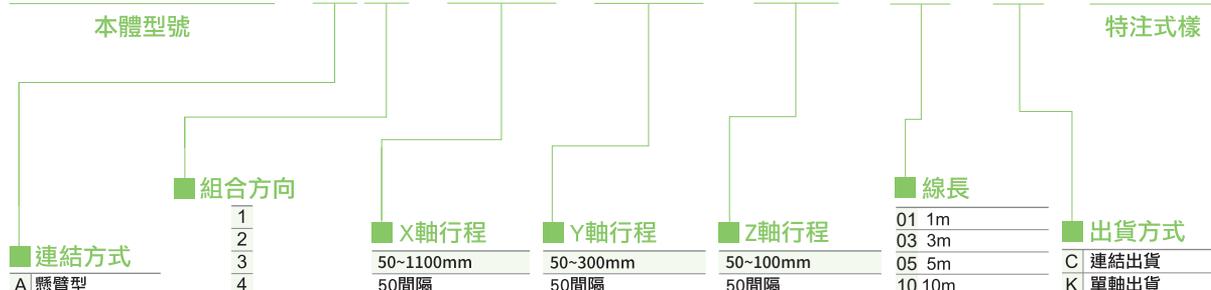
| 最大可搬重量 | | | | | | |
|-----------|----|-----|-----|-----|-----|-----|
| Z 軸 \ Y 軸 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 |
| 50 | 5 | | | | | |
| 100 | | | | | | |

* 限定水平安裝。

型號表示方式

| 通用規格 | | TSC400 控制器規格 |
|--------|---|--------------------------------------|
| 項目 | TSC400 控制器規格 | |
| 驅動方式 | 步進馬達閉迴路式 | |
| 控制方式 | 點對點控制、連結路徑控制 | |
| 補償功能 | 3D 直線補償、3D 圓弧補償 | |
| 位置輸入方式 | 移動教點、座標輸入教點 | |
| 教導操作方式 | 專用 UI(PC)：使用專用 UI 可進行 2D CAD 路徑轉檔可匯入圖片檔進行描點 | |
| | 專用 APP(PAD)：可進行教點工作及簡易程式編輯 | |
| 顯示畫面 | 語系 | 中文、英文、日文 |
| | 單位 | mm |
| 程式數量 | 100 組 (1~100) | |
| 點記憶容量 | 10 萬點 | |
| 簡易步序控制 | 100 組, 1000(步 / 組) | |
| 外部連接埠 | IO | 16 IN / 16 OUT (NPN/PNP 共用) |
| | LAN | Ethernet 供 UI 使用 (透過 HUB, 可對外連接其他週邊) |
| | COM | RS-232C (可供週邊系統連結) |
| | USB | 韌體更新 / 程式備份 |
| 電源 | AC 100~240, 5A | |

XYCGT321-A 1 - 300 - 300 - 100 - 03 - C - 0001



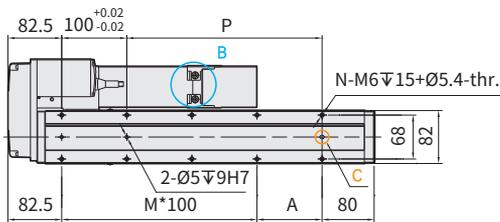
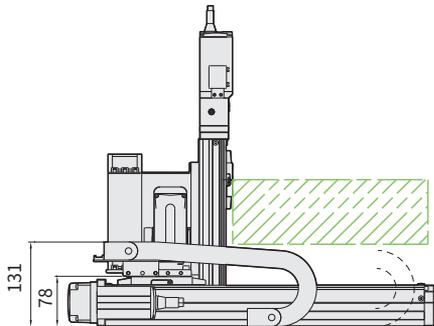
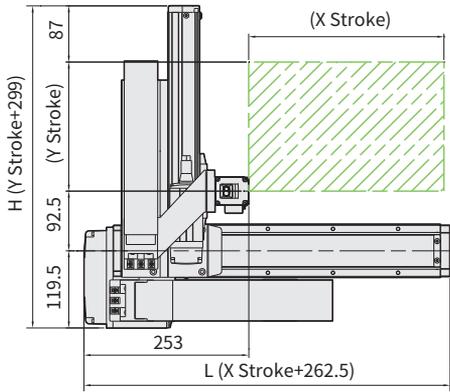
XYCGT321-A1 尺寸圖

單位 Unit : mm

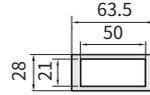
A1



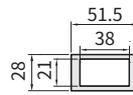
● CAD圖面可至www.toyorobot.com下載 ●



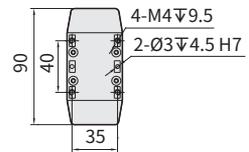
X-Cable Chain



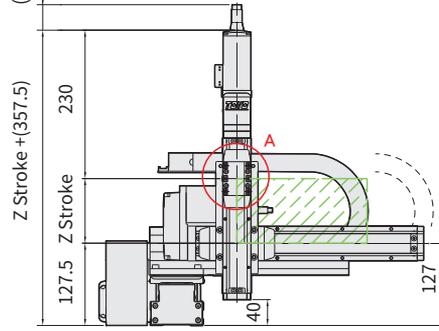
Y-Cable Chain



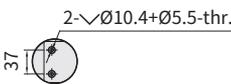
A View



(空間保持至少100以上)



B View



C View

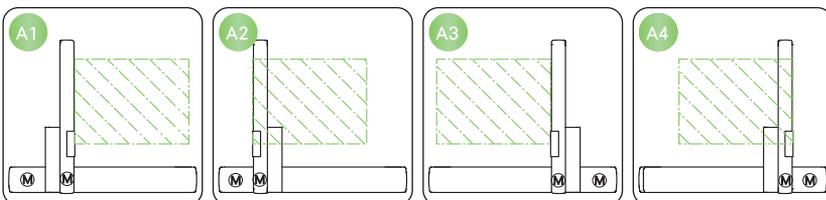


※1：最高使用速度代表該行程內可使用的最高安全速度，若超過此速度，滑台可能有嚴重共振產生。
* X 軸履帶固定端固定板由客戶自行連結。

| X 軸行程 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 100 | 1050 | 1100 |
|-----------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|
| L | 312.5 | 362.5 | 412.5 | 462.5 | 512.5 | 562.5 | 612.5 | 662.5 | 712.5 | 762.5 | 812.5 | 862.5 | 912.5 | 962.5 | 1012.5 | 1062.5 | 1112.5 | 1162.5 | 1212.5 | 1262.5 | 1312.5 | 1362.5 |
| A | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 |
| M | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 | 7 | 7 | 8 | 8 | 9 | 9 | 10 | 10 | 11 | 11 |
| N | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 | 18 | 18 | 20 | 20 | 22 | 22 | 24 | 24 | 26 | 26 |
| P | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 |
| 最高使用速度 ※1 | 1000 | | | | | | | | | | | | | | | | | | 300 | 250 | 200 | 150 |

| Y 軸行程 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 |
|--------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| H | 349 | 399 | 449 | 499 | 549 | 599 |
| 最高使用速度 | 500 | | | | | |

連結方向



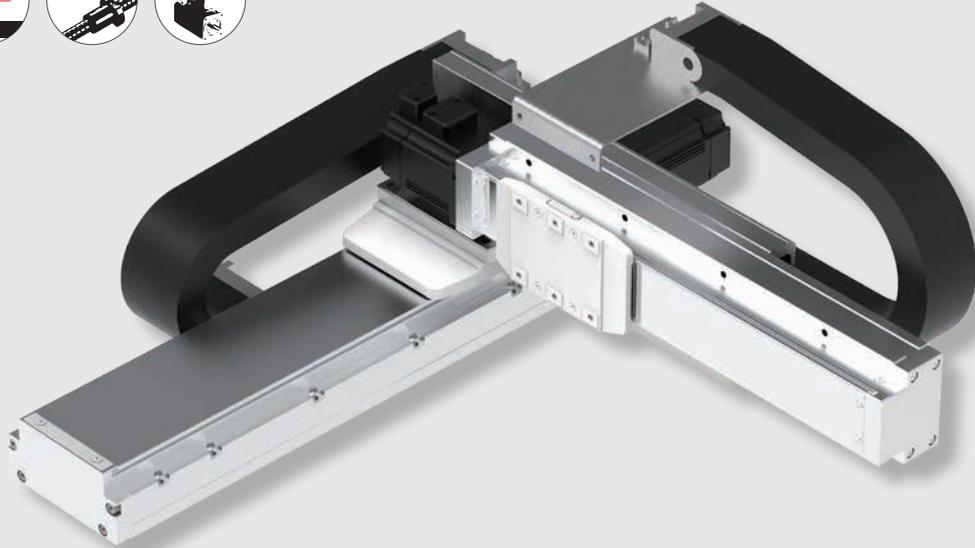
對應控制器

| 控制器外觀 | 型號 | 詳細參閱 |
|-------|--------|------|
| | TSC400 | P.39 |

XYSGT430-A

2 軸

螺桿驅動



此圖僅供參考，出貨規格詳見尺寸圖面

*標準連結滑台不提供同動精度

| 基本仕様 | | |
|--------------|--------------------|--------|
| 項目 | X 軸 | Y 軸 |
| 軸型式 | SGTH12 | SGTH8 |
| 位置重複精度 | ±0.005 | ±0.005 |
| 螺桿導程 | 20 | 20 |
| 最高速度 ※1 | 1000 | 1000 |
| 標準行程 (50 間隔) | 50~1250 | 50~500 |
| AC 伺服馬達容量 | 400W | 200W |
| 使用環境 | 0~40° C, 85% RH 以下 | |

※1：最高速度 (mm/s) 是以伺服馬達最高轉速 3000rpm/min 為基準。

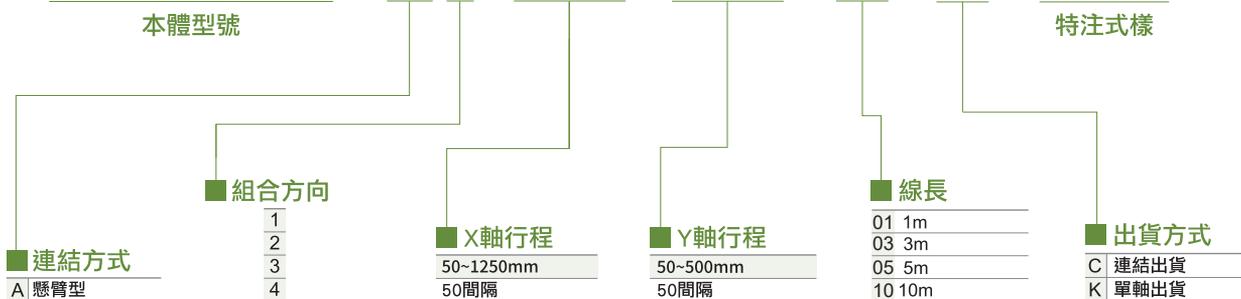
| 最大可搬重量 | | | | | | | | | | |
|--------|----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| Y 軸行程 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 |
| Y 軸荷重 | 12 | | | | | | | | | |

* 限定水平安裝。

| 通用規格 | | TSC400 控制器規格 |
|--------|---|--------------------------------------|
| 驅動方式 | 伺服馬達 | |
| 控制方式 | 點對點控制、連結路徑控制 | |
| 補償功能 | 3D 直線補償、3D 圓弧補償 | |
| 位置輸入方式 | 移動教點、座標輸入教點 | |
| 教導操作方式 | 專用 UI(PC)：使用專用 UI 可進行 2D CAD 路徑轉檔可匯入圖片檔進行描點 | |
| | 專用 APP(PAD)：可進行教點工作及簡易程式編輯 | |
| 顯示畫面 | 語系 | 中文、英文、日文 |
| | 單位 | mm |
| 程式數量 | 100 組 (1~100) | |
| 點記憶容量 | 10 萬點 | |
| 簡易步序控制 | 100 組, 1000(步 / 組) | |
| 外部連接埠 | IO | 16 IN / 16 OUT (NPN/PNP 共用) |
| | LAN | Ethernet 供 UI 使用 (透過 HUB, 可對外連接其他週邊) |
| | COM | RS-232C (可供週邊系統連結) |
| | USB | 韌體更新 / 程式備份 |
| 電源 | AC220-240V, 15A | |

型號表示方式

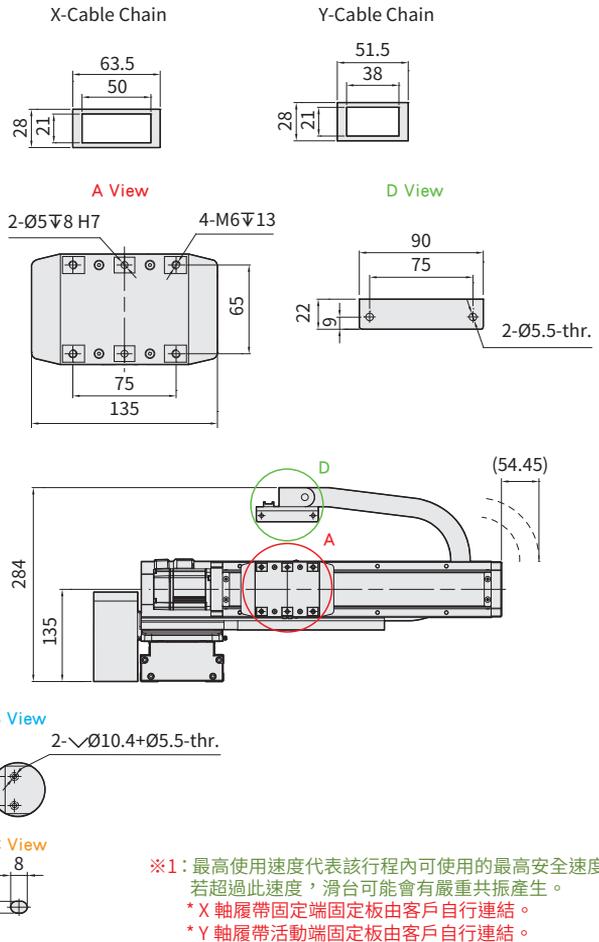
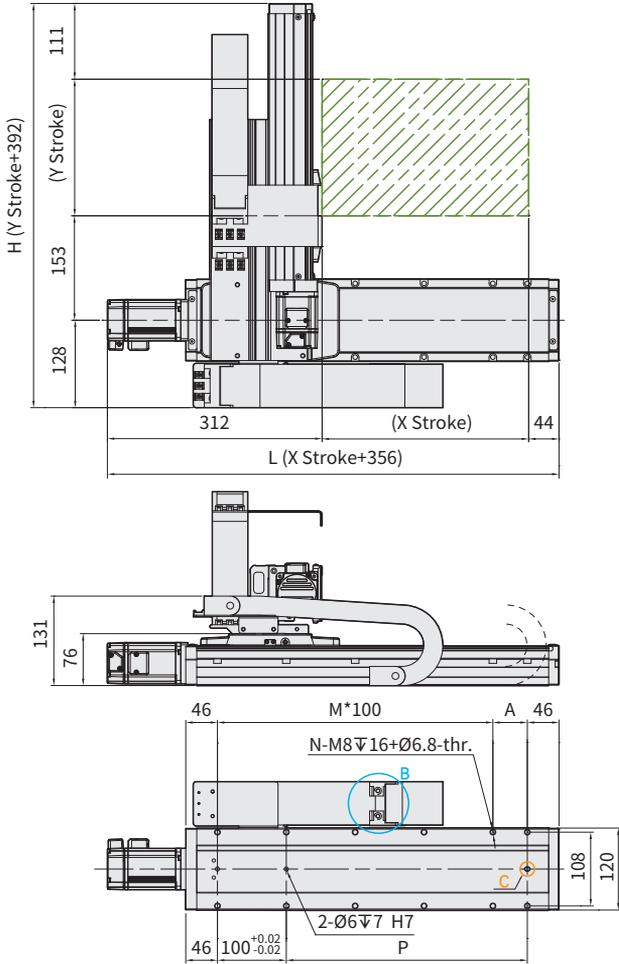
XYSGT430 - A 1 - 300 - 300 - 03 - C - 0001



XYSGT430-A1 尺寸圖

單位 Unit : mm

A1 2D CAD 3D CAD ● CAD圖面可至www.toyorobot.com下載●

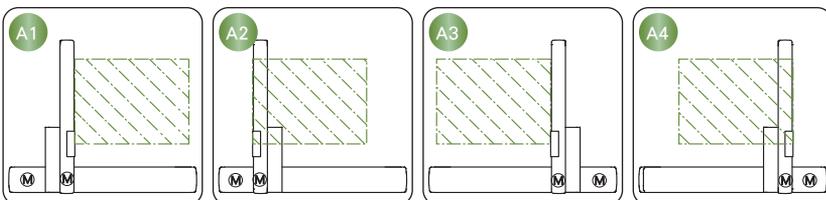


※1：最高使用速度代表該行程內可使用的最高安全速度，若超過此速度，滑台可能有嚴重共振產生。
* X 軸履帶固定端固定板由客戶自行連結。
* Y 軸履帶活動端固定板由客戶自行連結。

| X 軸行程 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | |
|--------------|------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|-----|
| L | 406 | 456 | 506 | 556 | 606 | 656 | 706 | 756 | 806 | 856 | 906 | 956 | 1006 | 1056 | 1106 | 1156 | 1206 | 1256 | 1306 | 1356 | 1406 | 1456 | 1506 | 1556 | 1606 | |
| A | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | |
| M | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 | 7 | 7 | 8 | 8 | 9 | 9 | 10 | 10 | 11 | 11 | 12 | 12 | 13 | 13 | |
| N | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 | 18 | 18 | 20 | 20 | 22 | 22 | 24 | 24 | 26 | 26 | 28 | 28 | 30 | 30 | |
| P | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | 1300 | |
| 最高使用速度 ※1 | 1000 | | | | | | | | | | | | | | | | | 900 | 800 | 700 | 667 | 663 | 600 | 533 | 500 | 467 |

| Y 軸行程 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 |
|--------|------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| H | 442 | 492 | 542 | 592 | 642 | 692 | 742 | 792 | 842 |
| 最高使用速度 | 1000 | | | | | | | | |

連結方向



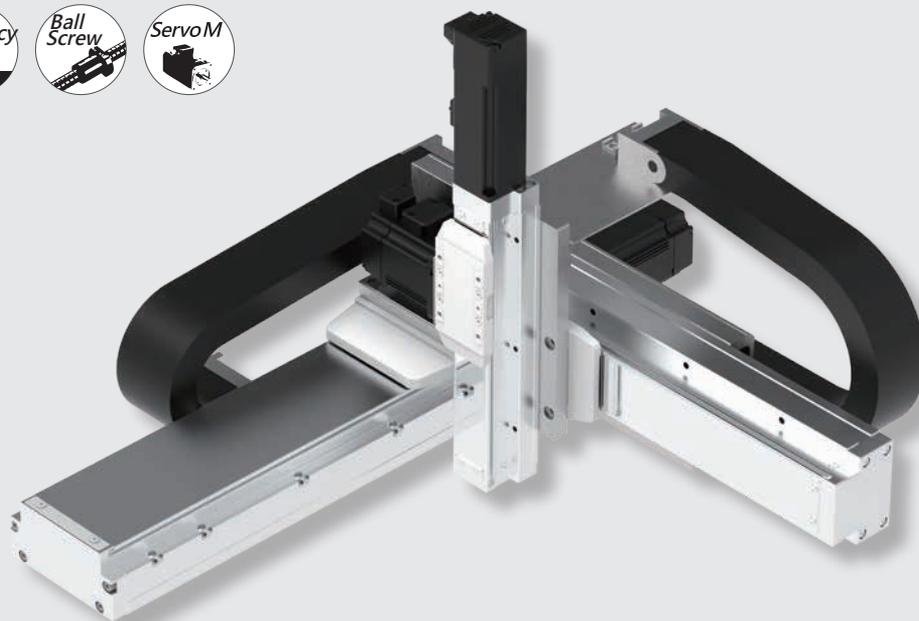
對應控制器

| 控制器外觀 | 型號 | 詳細參閱 |
|-------|--------|------|
| | TSC400 | P.39 |

XYSGT432-A

3 軸

螺桿驅動



此圖僅供參考，出貨規格詳見尺寸圖面

* 標準連結滑台不提供同動精度

| 基本仕様 | | | |
|--------------|--------------------|--------|----------|
| 項目 | X 軸 | Y 軸 | Z 軸 |
| 軸型式 | SGTH12 | SGTH8 | SGTH5 |
| 位置重複精度 | ±0.005 | ±0.005 | ±0.005 |
| 螺桿導程 | 20 | 20 | 5 |
| 最高速度 ※1 | 1000 | 1000 | 250 |
| 標準行程 (50 間隔) | 50~1250 | 50~450 | 50~100 |
| AC 伺服馬達容量 | 400W | 200W | 100W+ 煞車 |
| 使用環境 | 0~40° C, 85% RH 以下 | | |

※1：最高速度 (mm/s) 是以伺服馬達最高轉速 3000rpm/min 為基準。

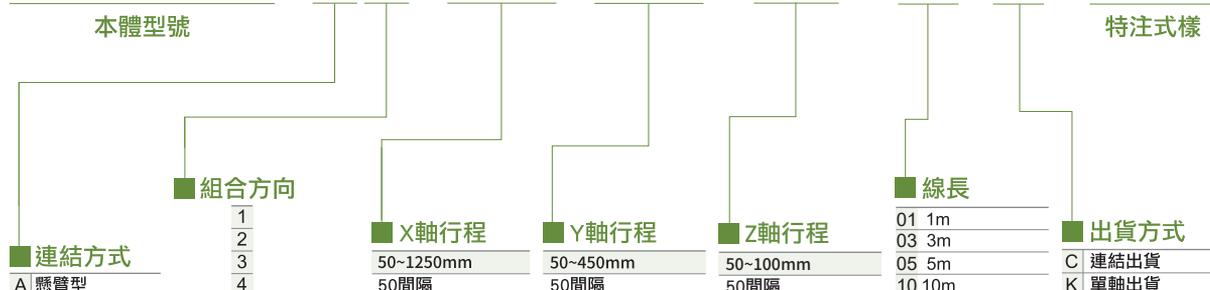
| 最大可搬重量 | | | | | | | | | |
|-----------|----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| Z 軸 \ Y 軸 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 |
| 50 | 10 | | | | | | | | |
| 100 | 10 | | | | | | | | |

* 限定水平安裝。

| 通用規格 | | TSC400 控制器規格 | |
|--------|---|--------------------------------------|--|
| 驅動方式 | 伺服馬達 | | |
| 控制方式 | 點對點控制、連結路徑控制 | | |
| 補償功能 | 3D 直線補償、3D 圓弧補償 | | |
| 位置輸入方式 | 移動教點、座標輸入教點 | | |
| 教導操作方式 | 專用 UI(PC)：使用專用 UI 可進行 2D CAD 路徑轉檔可匯入圖片檔進行描點 | | |
| | 專用 APP(PAD)：可進行教點工作及簡易程式編輯 | | |
| 顯示畫面 | 語系 | 中文、英文、日文 | |
| | 單位 | mm | |
| 程式數量 | 100 組 (1~100) | | |
| 點記憶容量 | 10 萬點 | | |
| 簡易步序控制 | 100 組, 1000(步 / 組) | | |
| 外部連接埠 | IO | 16 IN / 16 OUT (NPN/PNP 共用) | |
| | LAN | Ethernet 供 UI 使用 (透過 HUB, 可對外連接其他週邊) | |
| | COM | RS-232C (可供週邊系統連結) | |
| | USB | 韌體更新 / 程式備份 | |
| 電源 | AC220-240V, 15A | | |

型號表示方式

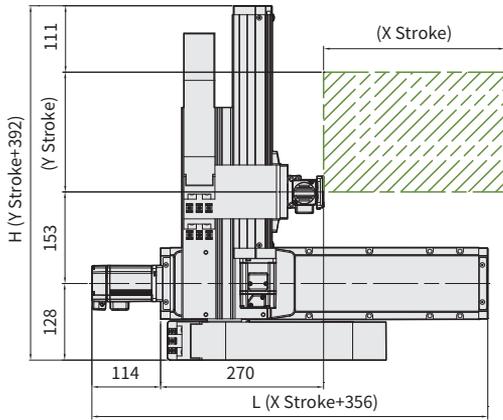
XYSGT432-A 1 - 500 - 300 - 100 - 03 - C - 0001



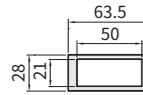
XYSGT432-A1 尺寸圖

單位 Unit : mm

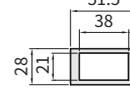
A1 2D CAD 3D CAD CAD圖面可至www.toyorobot.com下載



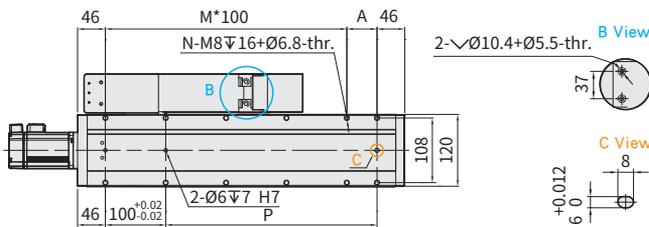
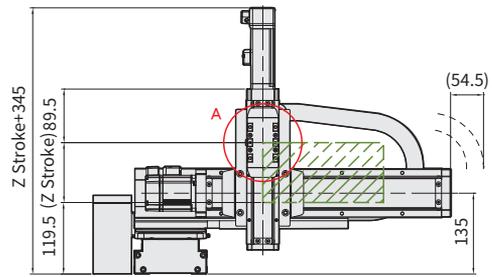
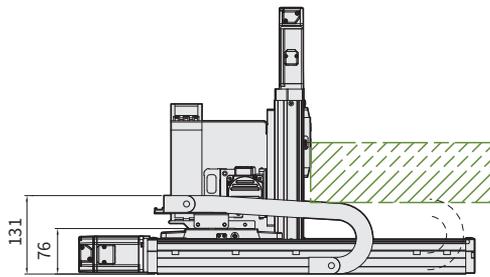
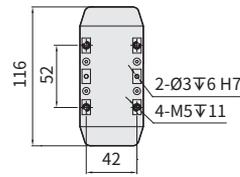
X-Cable Chain



Y-Cable Chain



A View

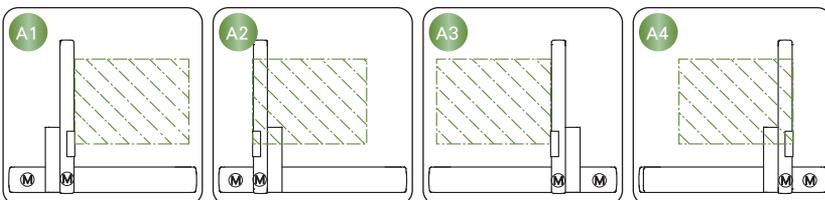


※1：最高使用速度代表該行程內可使用的最高安全速度，若超過此速度，滑台可能有嚴重共振產生。
 * X 軸履帶固定端固定板由客戶自行連結。

| X 軸行程 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | |
|--------------|------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|-----|
| L | 406 | 456 | 506 | 556 | 606 | 656 | 706 | 756 | 806 | 856 | 906 | 956 | 1006 | 1056 | 1106 | 1156 | 1206 | 1256 | 1306 | 1356 | 1406 | 1456 | 1506 | 1556 | 1606 | |
| A | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | |
| M | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 | 7 | 7 | 8 | 8 | 9 | 9 | 10 | 10 | 11 | 11 | 12 | 12 | 13 | 13 | |
| N | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 | 18 | 18 | 20 | 20 | 22 | 22 | 24 | 24 | 26 | 26 | 28 | 28 | 30 | 30 | |
| P | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | 1300 | |
| 最高使用速度 ※1 | 1000 | | | | | | | | | | | | | | | | | 900 | 800 | 700 | 667 | 663 | 600 | 533 | 500 | 467 |

| Y 軸行程 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 |
|--------|------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| H | 442 | 492 | 542 | 592 | 642 | 692 | 742 | 792 | 842 |
| 最高使用速度 | 1000 | | | | | | | | |

連結方向



對應控制器

| 控制器外觀 | 型號 | 詳細參閱 |
|-------|--------|------|
| | TSC400 | P.39 |

TSC400 控制器

JT、XYCGT、XYSGT 系列
皆可使用



■ 控制器特點

- 體積小，高性能
- 簡易設定介面
- 操作容易上手
- 多軸同動高機能控制
- 擴充功能性強

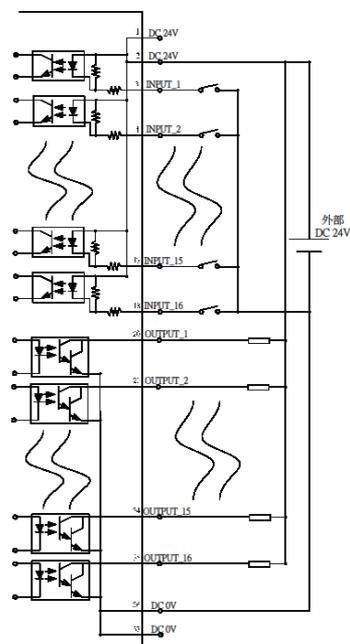
■ 控制器規格

| 項目 | | TSC400 控制器規格 |
|--------|-----|---|
| 驅動方式 | | 步進馬達閉迴路式 / 伺服馬達 |
| 控制方式 | | 點對點控制、連結路徑控制 |
| 補償功能 | | 3D 直線補償、3D 圓弧補償 |
| 位置輸入方式 | | 移動教點、座標輸入教點 |
| 教導操作方式 | | 專用 UI(PC)：使用專用 UI 可進行 2D CAD 路徑轉檔可匯入圖片檔進行描點 專用 APP(PAD)：可進行教點工作及簡易程式編輯 |
| 顯示畫面 | 語系 | 中文、英文、日文 |
| | 單位 | mm |
| 程式數量 | | 100 組 (1~100) |
| 點記憶容量 | | 10 萬點 |
| 簡易步序控制 | | 100 組, 1000(步 / 組) |
| 外部連接埠 | IO | 16 IN /16 OUT (NPN/PNP 共用) |
| | LAN | Ethernet 供 UI 使用 (透過 HUB, 可對外連接其他週邊) |
| | COM | RS-232C(可供週邊系統連結) |
| | USB | 韌體更新 / 程式備份 |
| 電源 | | AC 100~240, 5A 或 AC 220~240, 15A |

外部 IO 配置

D-SUB 37

| 腳位編號 | 說明 | 腳位編號 | 說明 |
|------|----------|------|-----------|
| 1 | DC 24V | 20 | OUTPUT_1 |
| 2 | DC 24V | 21 | OUTPUT_2 |
| 3 | INPUT_1 | 22 | OUTPUT_3 |
| 4 | INPUT_2 | 23 | OUTPUT_4 |
| 5 | INPUT_3 | 24 | OUTPUT_5 |
| 6 | INPUT_4 | 25 | OUTPUT_6 |
| 7 | INPUT_5 | 26 | OUTPUT_7 |
| 8 | INPUT_6 | 27 | OUTPUT_8 |
| 9 | INPUT_7 | 28 | OUTPUT_9 |
| 10 | INPUT_8 | 29 | OUTPUT_10 |
| 11 | INPUT_9 | 30 | OUTPUT_11 |
| 12 | INPUT_10 | 31 | OUTPUT_12 |
| 13 | INPUT_11 | 32 | OUTPUT_13 |
| 14 | INPUT_12 | 33 | OUTPUT_14 |
| 15 | INPUT_13 | 34 | OUTPUT_15 |
| 16 | INPUT_14 | 35 | OUTPUT_16 |
| 17 | INPUT_15 | 36 | DC 0V |
| 18 | INPUT_16 | 37 | DC 0V |
| 19 | — | 38 | — |



IO 回路圖

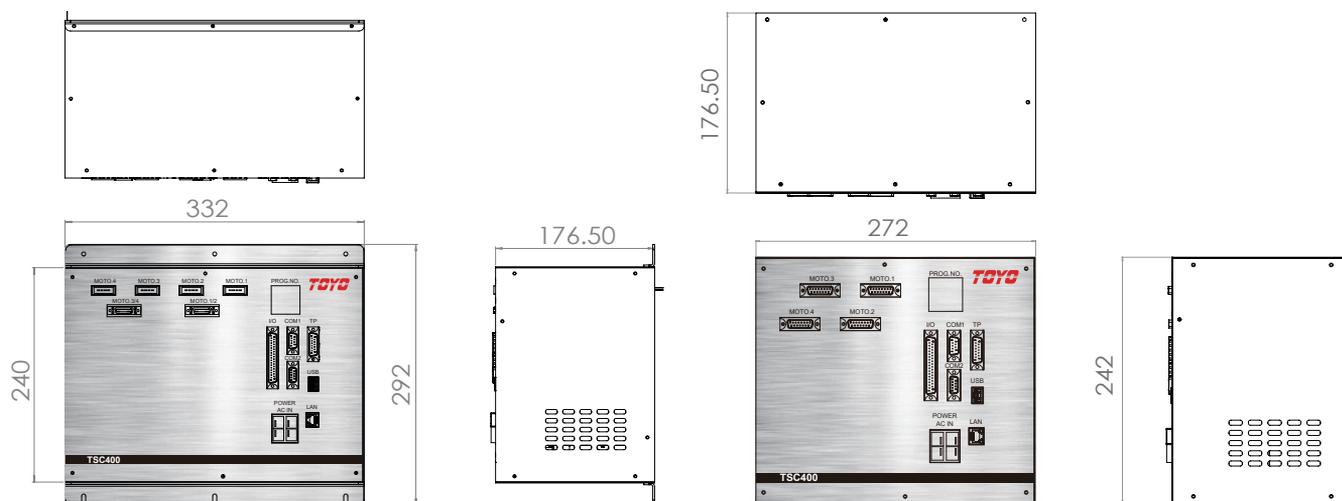
環境與外觀

■ 不可設置之環境條件

- 含有硫酸、鹽酸、高酸鹼度等腐蝕性氣體、可燃氣體或易燃液體的環境。
- 粉塵較多的地方。
- 會被其他設備的切屑、油、水等濺到的地方。
- 受到較強振動 (0.5G 以上) 影響的地方。
- 為確保控制器可以正常作動，請參考操作手冊安裝控制器。



■ 控制器外觀尺寸圖



UI 簡介

■ 多功能操作

·圖檔匯入描繪路徑
·DXF轉路徑，路徑編輯

·CCD輔助教點(選配)
·雷射測高(選配)

■ 通訊接口，對應 IoT

Input 16點 Output 16點 COM1 COM2 2個COM接口

USB程式備份接口

Start 啟動 T.DISP 強制出膠 EMG 急停

■ 點膠指令

■ 程序頁面

| 工作原點 | P1 | P2 | P3 | P4 | P5 | P6 |
|-----------|-------|--------|--------|--------|--------|--------|
| 種類 | 線段開始點 | 線段通過點 | 圓弧輔助點 | 線段通過點 | 線段通過點 | 線段結束點 |
| X座標 | 0.00 | 169.96 | 164.38 | 155.30 | 163.70 | 169.83 |
| Y座標 | 0.00 | 163.35 | 169.40 | 161.29 | 153.15 | 159.17 |
| Z座標 | 0.00 | 49.42 | 49.42 | 49.42 | 49.42 | 49.42 |
| R座標 | 0.00 | 35.15 | 35.15 | 35.15 | 35.15 | 35.15 |
| 線速度 | 0 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 |
| 點膠時間(ms) | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| 忽略Z軸 | OFF | OFF | OFF | OFF | OFF | OFF |
| 忽略高度提升值 | OFF | OFF | OFF | OFF | OFF | OFF |
| 延遲時間 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| 移動前作業號碼 | ----- | ----- | ----- | ----- | ----- | ----- |
| 移動中作業號碼 | ----- | ----- | ----- | ----- | ----- | ----- |
| 移動後作業號碼 | ----- | ----- | ----- | ----- | ----- | ----- |
| CP移動中條件號碼 | ----- | ----- | ----- | ----- | ----- | ----- |
| PTP驅動條件號碼 | ----- | ----- | ----- | ----- | ----- | ----- |
| CP驅動條件號碼 | ----- | ----- | ----- | ----- | ----- | ----- |
| 切換工具號碼 | ----- | TOOL_1 | TOOL_1 | TOOL_1 | TOOL_1 | TOOL_1 |
| 貨盤號碼 | ----- | ----- | ----- | ----- | ----- | ----- |
| 工件修正輸入號碼 | ----- | ----- | ----- | ----- | ----- | ----- |
| 工件修正輸出號碼 | ----- | ----- | ----- | ----- | ----- | ----- |
| 參數1 | | | | | | |
| 參數2 | | | | | | |

目前開啟中程序
點位置

目前開啟中

目前開啟中
程序點資料

目前開啟中
程序點編號 00

24 Taiwan: 0800-800-893

24 China: 400-875-0009



www.toyorobot.com



www.facebook.com/TOYOROBOT/



www.youtube.com/c/TOYOROBOT



www.toyorobot.cn/about.html

東佑達自動化科技股份有限公司

TOYO Automation Co., Ltd.

台南市安南區新吉三路55號

No. 55, Xinji 3rd Rd., Annan Dist., Tainan City 709, Taiwan.

Tel: +886-6-2021347 Fax: +886-6-2025974

東佑達機器人(蘇州)有限公司

TOYO Robot (Shuzhou) Co., Ltd.

江蘇省昆山市張浦鎮振新東路586號(浩盛工業園C12-2)

No. 586, Zhenxin East Road, Zhangpu Town, Kunshan City, Jiangsu Province, China.

Tel: +86-512-86890880 Fax: +86-512-86890881

東佑達自動化科技(深圳)有限公司

TOYO Automation (Shenzhen) Co., Ltd.

深圳市寶安區龍華大浪華榮路明君商務中心1208室

1208 Mingjun Business Center Huarong Road, Baoan District, Shenzhen City, China.

Tel: +86-755-81713415 Fax: +86-755-81713435

TOYO Robot (Thailand) Co., Ltd.

118/27 Moo 18 Klong Nueng Klong Luang Pathumthani 12120 THAILAND.

E-mail: stanley@toyorobot.com

TOYO Japan

1651-1 Umemitsumachi, Kurume City, Fukuoka 830-0048 Japan.

E-mail: service@toyorobot.com



※本型錄內容會有因產品改良而有變更的可能性，恕不另行通知。
※本型錄產品已投保1500萬台幣產品責任險。

Copyright © TOYO AUTOMATION CO.,LTD 版權所有 · 翻印必究！ 2021.04



TCI101-44P