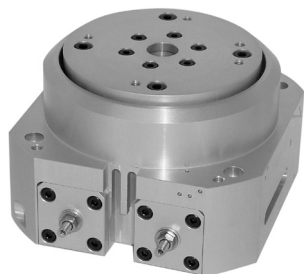


## エア駆動の多点停止インデックステーブル。

### 特長

- 左右両方向へエンドレスに回転が可能。
- 動作確認及び割り出し完了確認スイッチ搭載。
- 旋回衝撃吸収用アブソーバを標準装備。
- 中空(φ15)を装備。
- 高精度、高剛性。



TNB-25A

### 型式表示方法

標準 ----- TNB-25A

オプション ----- TNB-**25A** - **4** - **ET3LS4** - **Z**

大きさ		分割数		センサ・個数		特殊仕様	
記号	名称	記号	名称	記号	名称	記号	名称
25A		4	90°4分割	ET3L	無接点3芯		
		6	60°6分割	ER3L	無接点3芯		
		8	45°8分割	ET2L	無接点2芯		
				ER2L	無接点2芯		
				S4	センサ4個		

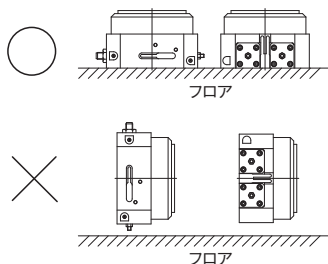
センサの仕様の詳細は [▶364P](#)

### 仕様

型式		TNB-25A
駆動源		エア0.3~0.7MPa
潤滑		無給油又はタービン油1種 (ISOVG32)
周囲温度 (°C)		5~60
旋回角度		90°(4分割)、60°(6分割)、45°(8分割) 右回転、左回転可能 360°エンドレス
旋回トルク (N·m)		4.0(0.5MPa時)
耐荷量	スラスト (N)	260
	ラジアル (N)	525
許容モーメント (N·m)		34.3
許容運動エネルギー (J)		0.07
割り出し精度 (分)		±10
繰り返し精度 (分)		±2
旋回時間 (秒/90°)		0.3~2.5 ※
本体質量 (kg)		3.4
オプション		旋回確認センサ・位置決め確認センサ (ET3L・ET2L)

### 使用上の注意事項

- テーブルが横向きでの使用はできません。



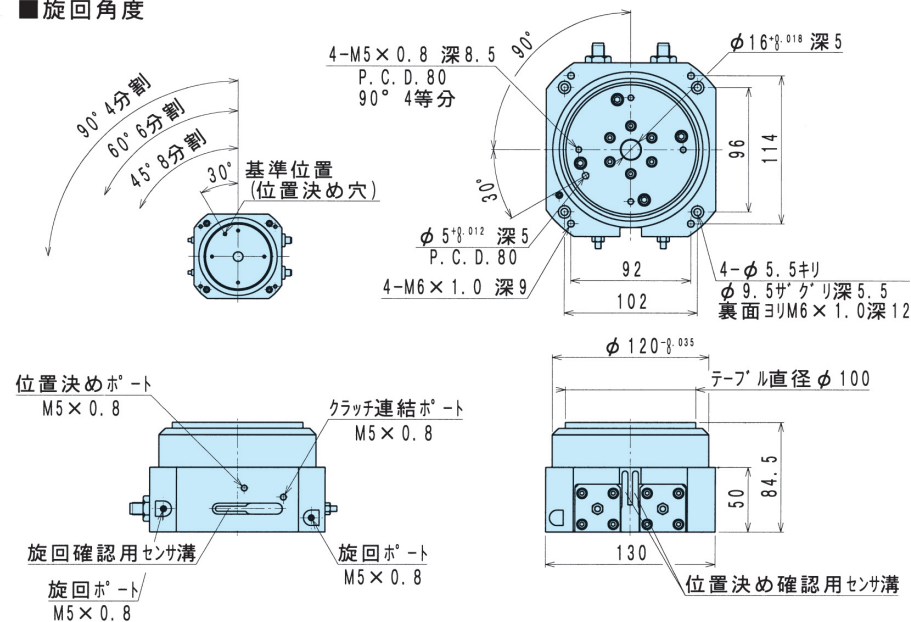
※旋回時間には内部的に約2秒程の元に戻す動作時間は含まれません。

### 外形図

#### ■TNB-25A(旋回トルク 4N・m)

#### TNB-25A 標準

#### ■旋回角度



動作制御方法 (○印はバルブの切換による各ポートの印加状態を表す)

90° 左旋回

ステップ	バルブ1	バルブ2	コメント
ステップ1	○	○	原位置
ステップ2	○	○	クラッチ連結
ステップ3	○	○	テーブル左旋回
ステップ4	○	○	位置決め完了
ステップ5	○	○	原位置

(90×n)° 左旋回の場合 (n=1, 2, 3, …, n)

90° 左旋回のステップ1~ステップ5をn回繰り返す。

90° 左旋回後、90° 右旋回の場合

90° 左旋回のステップ1~ステップ5を実行後、90° 右旋回のステップ8~ステップEを実行する。

90° 右旋回

ステップ	バルブ1	バルブ2	コメント
ステップA	○	○	原位置
ステップB	○	○	軸のみ旋回
ステップC	○	○	クラッチ連結
ステップD	○	○	テーブル右旋回
ステップE	○	○	位置決め完了 (原位置)

(90×n)° 右旋回の場合 (n=1, 2, 3, …, n)

90° 右旋回のステップ1~ステップ5をn回繰り返す。

90° 右旋回後、90° 左旋回の場合

90° 右旋回のステップA~ステップEを実行後、90° 左旋回のステップ2~ステップEを実行する。

ロボット  
周辺機器

RJA-G

RJH  
RJK

RJC  
RJCC

RJF  
RJFS

RJE  
RJX

KHC

KHA  
KHAC

KHB

KHE  
KHf

QRA-C  
QRE

QRD

QRB

TNB

ZRT

ZRA

ZRB

技術資料

ZC-ZA

ZD-ZB

EXL  
EXA

EXS  
EXM

EXJ

CKR  
CKRK

BHS

コンベア

## エアインデックス取り扱い上の注意

### 1. 構造

エアインデックスはラックピニオン型旋回部と位置決め機構及びクラッチ機構が内蔵されたエア一式インデックステーブルです。

ラックピニオン型旋回部は一定角度の旋回を行い、クラッチ機構によりテーブルを旋回させています。

旋回終了後、位置決めピンによりテーブルの位置決めを行います。

位置決め機構及びクラッチ機構はエア回路が連動しています。

詳細は別紙 [動作制御方法](#) を参照ください。

### 2. 調整方法

エアインデックスを作動する上で必要な調整方法について説明いたします。

#### 2-1. 旋回速度調整

旋回スピードはボディ両端の旋回ポートにメータアウト型スピードコントローラを取付、絞りを調節してください。

※速度が遅くなりますとセンサーが反応してからストロークエンドに達するまでに時間がかかります。

反応後、適正な時間をおくためにタイマーを回路上にいらしてください。

#### 2-2. 回転角度調整

**回転角度は調整できません。**

回転角度はボディ側面のストッパーで行っていますが、**決して動かさない**でください。

出荷時の設定を変えると動作不良の原因になります。

#### 2-3. アブソーバの調整

アブソーバの調整はアブソーバの端にあるツマミを回して調整してください。

テーブル上の重さ・形状・速度により、許容運動エネルギーを越えないように諸条件を調整してください。

アブソーバ固定ナットは動かさないでください。

動作不良の原因になります。

#### 2-4. センサーの調整

旋回確認センサ・位置決め確認センサの調整はセンサの六角穴付き止めねじをゆるめ、調整してください。

調整はストロークエンドで確実に反応する位置に調整してください。

※センサーには応差があり、反応してからストロークエンドに達するまでに時間がかかります。

反応後、適正な時間をおくためにタイマーを回路上にいらしてください。