

桌上型 / 直角坐標系列產品型錄

TOYO 2022

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天
交貨

標準品10個工作天交貨。
特注品交期詳情請洽各區域業務。

24 Taiwan : 0800-800-893
24 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

GTH3/4/5/8/12/12M
GTH5S/8S
GTH4D/5D/8D/12D
GTH3K/4K/5K/8K



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

MH65/80
MK65/85/110
MG65



無塵螺桿滑台

ECH

螺桿驅動

ECH14 ECH17M
ECH17 ECH22M
ECH22



無塵皮帶滑台

ECB

皮帶驅動

ECB5 ECB14
ECB6 ECB17
ECB10 ECB22



滑台模組-滑台無塵式

GCH

螺桿驅動

GCH4 GCH12
GCH5 GCH5S
GCH8 GCH8S



滑台模組-推桿無塵式

GCY

螺桿驅動

GCY4
GCY5
GCY8
GCY12



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

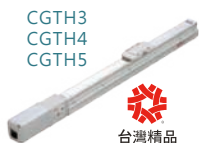
替代氣壓缸最好的選擇

閉迴路步進馬達

小型電動缸-滑台式

CGTH

CGTH3
CGTH4
CGTH5



台灣精品

小型電動缸-推桿式

CGTY

CGTY4
CGTY5



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

DGTH3
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
CHS2B-S20
CHS2B-S40
CHS2B-S68
CHS2C-S20(無塵)
CHB6-S11
CHB6-S14
CHB6T-S14(三爪)

CHZ20
CHZ25
CHG2
CHY2B-S80
CHY2B-S150



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

24 Taiwan : 0800-800-893
24 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

<p>軌道內嵌型線馬</p> <p>LGW 無塵型式 台灣精品</p> <p>LGW17 LGW22</p> <p>新發售</p> <p>Class 100</p>	<p>軌道內嵌型線馬</p> <p>LGF 無塵型式 台灣精品</p> <p>LGF5 LGF15</p> <p>Class 100</p>	
<p>有鐵芯平板型線馬</p> <p>LTF2 平板 一般型式</p> <p>LTF2-15 LTF2-20 LTF2-30 LTF2-45 LTF2-75</p> <p>第二代</p>	<p>有鐵芯平板型線馬</p> <p>LNF2 平板 密封型式</p> <p>LNF2-15 LNF2-20 LNF2-30 LNF2-45 LNF2-75</p> <p>第二代</p>	<p>無塵有鐵芯平板型線馬</p> <p>LCF2 平板 無塵型式</p> <p>Class 1</p> <p>LCF2-15 LCF2-20 LCF2-30 LCF2-45 LCF2-75</p> <p>第二代</p>
<p>有鐵芯平板型線馬</p> <p>LAF/LSF 鋁底座 鋁 鐵底座 鐵</p> <p>LAF7/LSF7 LAF15/LSF15 LAF20/LSF20 LAF30/LSF30</p>	<p>無鐵芯U型線馬</p> <p>LAU U型</p> <p>LAU3 LAU5</p>	<p>軸樑型線馬</p> <p>LMR 軸樑</p> <p>LMR20 LMR25 LMR32</p>

單軸機械手系列 Single Robot

三種規格，高可靠度、高信賴度

<p>單軸機械手-推桿式</p> <p>SGTY 螺桿驅動</p> <p>SGTY5 SGTY8 SGTY12</p> <p>第二代</p>	
<p>單軸機械手-滑台式</p> <p>SGTH/STH 螺桿驅動</p> <p>SGTH4 SGTH5 SGTH8 SGTH12 STH17</p> <p>第二代</p>	
<p>中空旋轉平台</p> <p>SNT</p> <p>SNT85 SNT130 SNT200</p>	

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

<p>螺桿型 桌上型機械手</p> <p>JTHX</p> <p>JTHX-200 JTHX-300 JTHX-400 JTHX-500 JTHX-500D</p>	<p>螺桿型 桌上型機械手</p> <p>JTHS</p> <p>JTHS-300 JTHS-400 JTHS-500 JTHS-500D</p>		<p>螺桿型 桌上型機械手</p> <p>JTHC</p> <p>JTHC-200 JTHC-300 JTHC-400 JTHC-500 JTHC-500D</p>	<p>螺桿型 桌上型機械手</p> <p>JTHD</p> <p>JTHD-200 JTHD-300 JTHD-400 JTHD-500 JTHD-500D</p>	
<p>線性馬達 桌上型機械手</p> <p>JTL</p> <p>JTL-500</p>	<p>螺桿型 高剛性機械手</p> <p>XYCGT 步進馬達</p> <p>XYCGT320 XYCGT321</p>		<p>螺桿型 高剛性機械手</p> <p>XYSGT 伺服馬達</p> <p>XYSGT430 XYSGT432</p>		

控制器系列(1~4軸)

高性能，支援單/多軸機械手

<p>單軸控制器</p> <p>TC/XC/LC</p> <p>TC100 XC100 LC100</p> <p>台灣精品</p> <p>TC100 XC100 LC100</p>	
<p>多軸控制器</p> <p>TSC</p> <p>TSC400</p>	

無人搬運車系列 AGVS

可結合MES，發揮工業4.0綜效

<p>基本型</p> <p>UWR20B</p> <p>標準型</p> <p>UWR30B</p>	<p>基本型</p> <p>SWR</p> <p>標準型</p> <p>AWRII</p>	<p>伺服驅控器</p> <p>ABH3</p>	<p>基本型搬運車</p> <p>Pickup-85D</p>	<p>標準型搬運車</p> <p>Pickup-E64</p>	<p>舉升型搬運車</p> <p>Carry-K65</p>
					
<p>驅動套件</p>			<p>成車</p>		

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 customer.

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

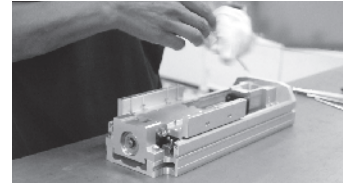


為了讓全台灣各地的客戶都可以親身體驗及了解的展示真品樣貌，成立了全台灣巡迴胖卡展示車，相關辦法請洽本公司。

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 ISO 14001 OHSAS 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



台灣精品
2021



台灣精品
2022



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

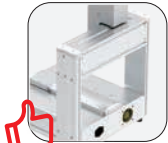
LGF/CHY系列產品
榮獲 2021 台灣精品獎
LGF/CHY Series Got 2021
Taiwan Excellence Awards

LGW系列產品
榮獲 2022 台灣精品獎
LGW Series Got 2022
Taiwan Excellence Awards

JTHX/JTHS 結構圖

履帶內置

履帶安裝於內部，更簡潔美觀。



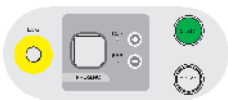
履帶內置



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	○	×



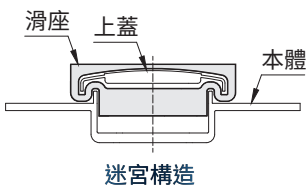
Z軸：螺桿驅動

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。



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

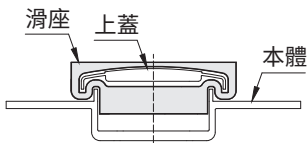
Y軸：線馬驅動

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

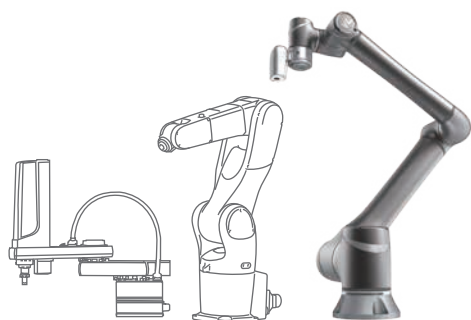
彈性化選擇

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



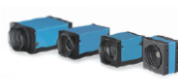
點膠機



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



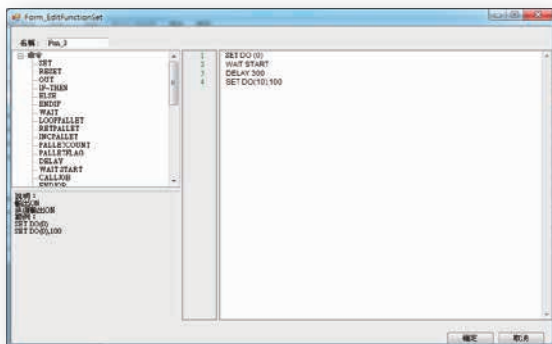
教導器

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。

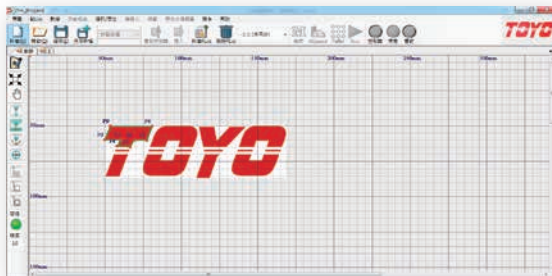


在作業點號碼欄位中可加入設定好的作業點號碼，即可執行其他工作。

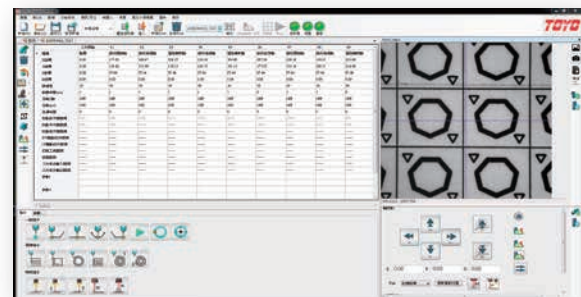
作業點號碼	作業點名稱	X座標	Y座標	Z座標	作業點型式	作業點速度	作業點延遲	作業點時間	作業點狀態
1	START	0	0	0	START	100	0	0	START
2	WAIT	0	0	0	WAIT	100	100	0	WAIT
3	MOVE	100	100	0	MOVE	100	0	0	MOVE
4	STOP	0	0	0	STOP	100	0	0	STOP
5	END	0	0	0	END	100	0	0	END

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。

便捷指令



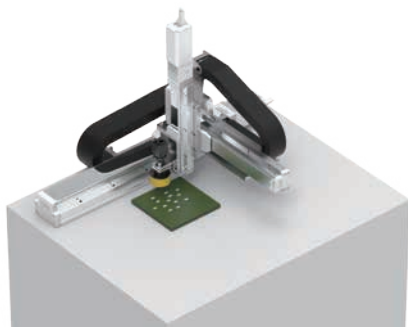
僅需較少的矩形2點，圓形3點，可像畫圖一樣進行全面點膠的便利性功能。



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。

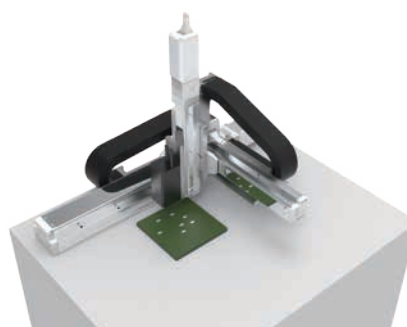


- 使用規格
XYCGT321-A

→ 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。

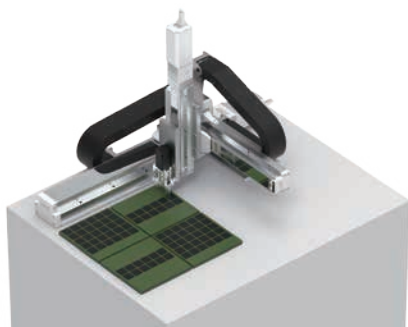


- 使用規格
XYCGT321-A

→ 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。

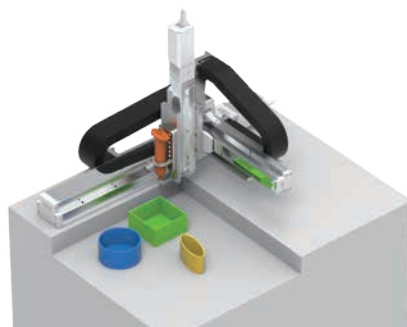


- 使用規格
XYCGT321-A

→ 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。

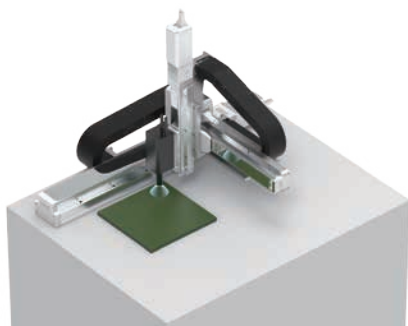


- 使用規格
XYSGT432-A

→ P037

噴塗移動裝置

- 利用X-Y-Z3軸做清潔或噴塗的作業。

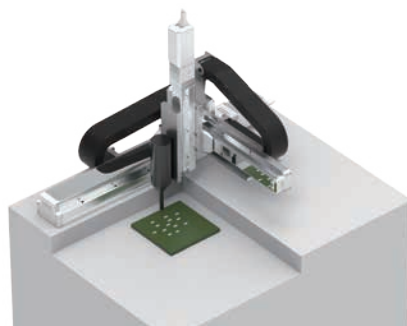


- 使用規格
XYSGT432-A

→ 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

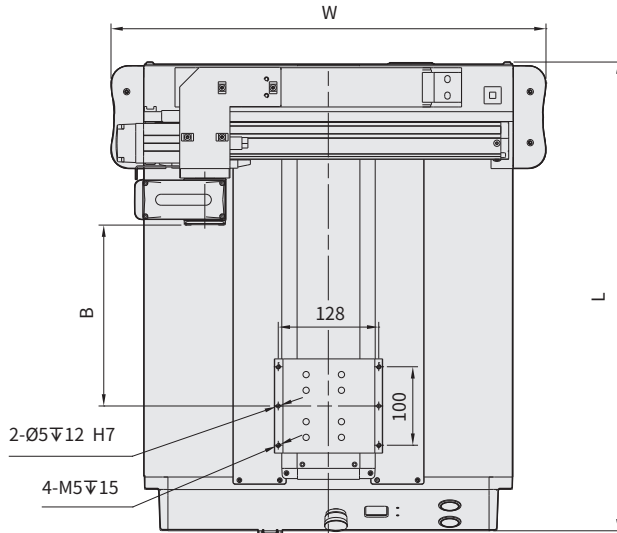
※若無搭配為空白

JTHC200/300/400/500 尺寸圖

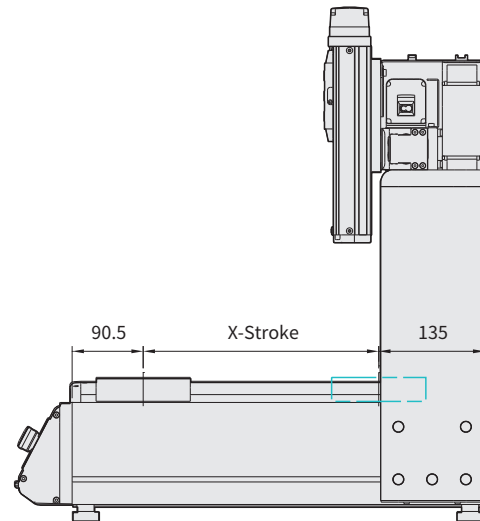
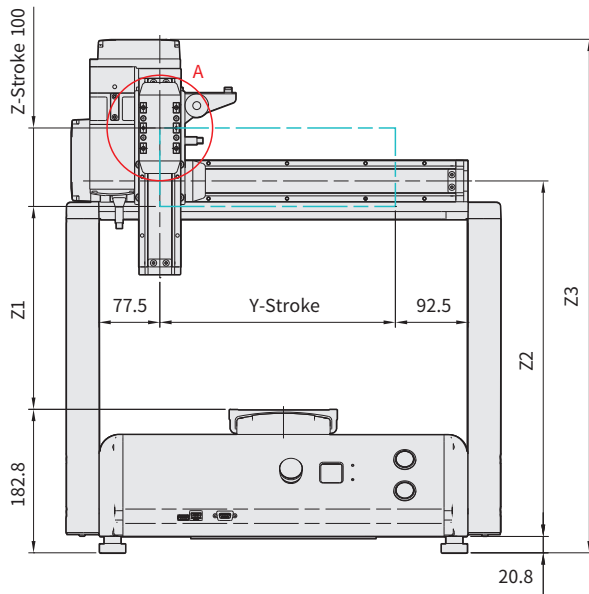
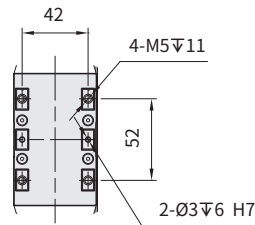
單位 Unit : mm



• 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

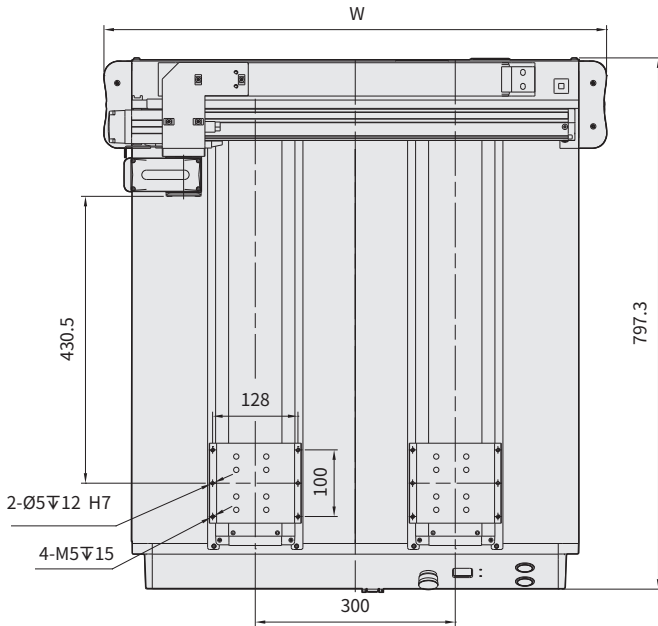
※若無搭配為空白

JTHC500D 尺寸圖

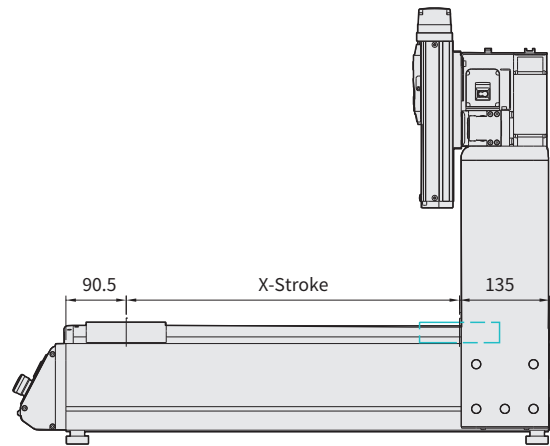
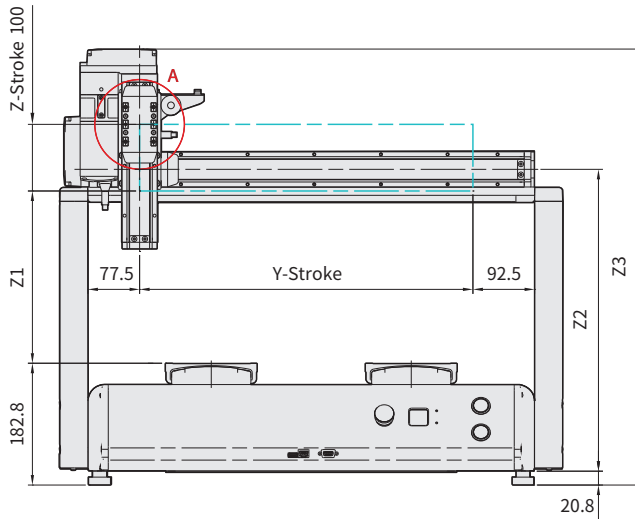
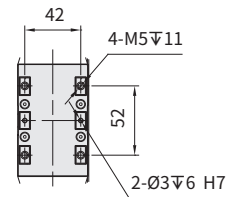
單位 Unit : mm



• 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

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

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	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

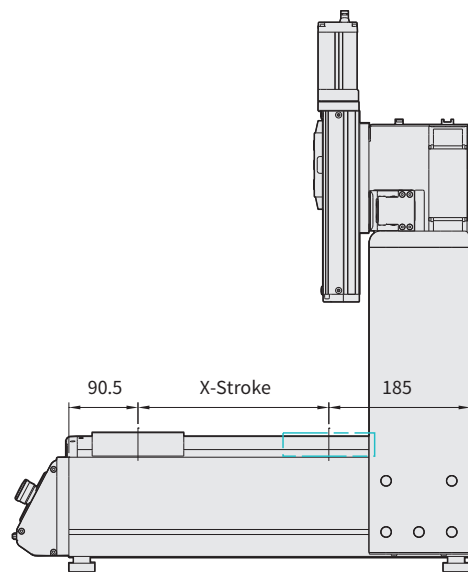
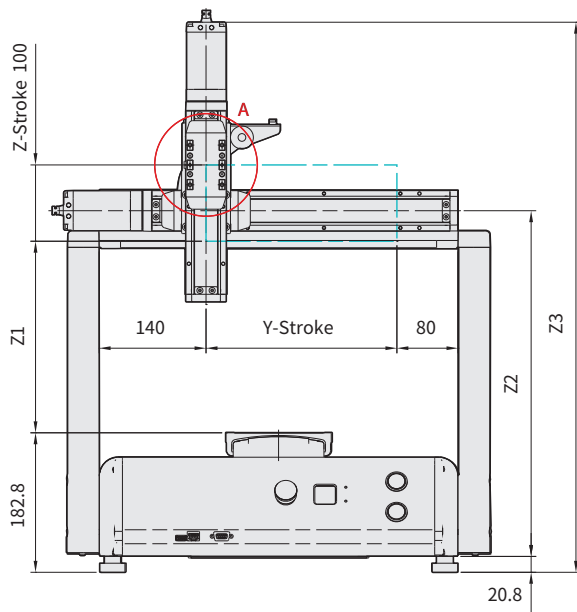
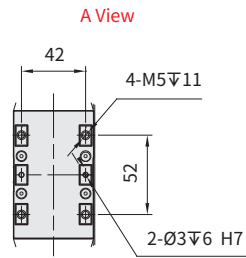
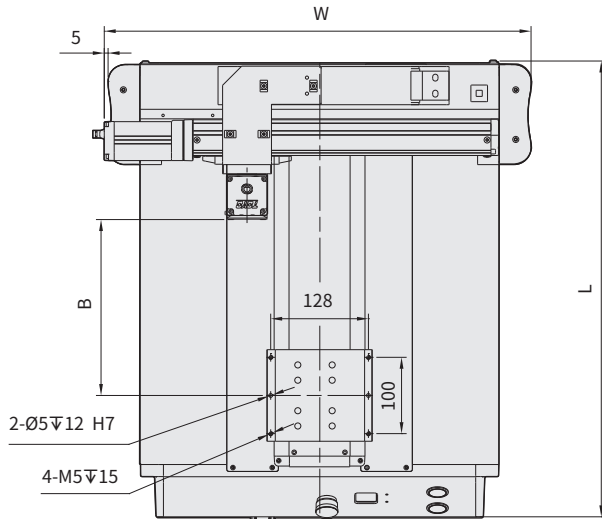
CCDA
※若無搭配為空白

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

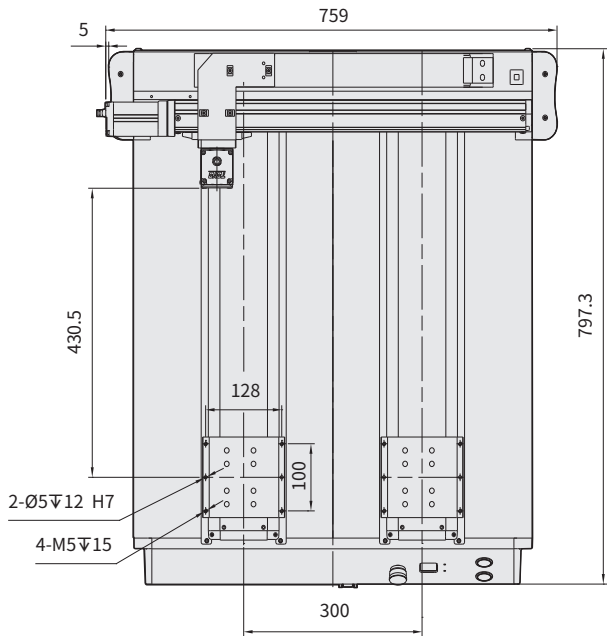
※若無搭配為空白

JTHD500D 尺寸圖

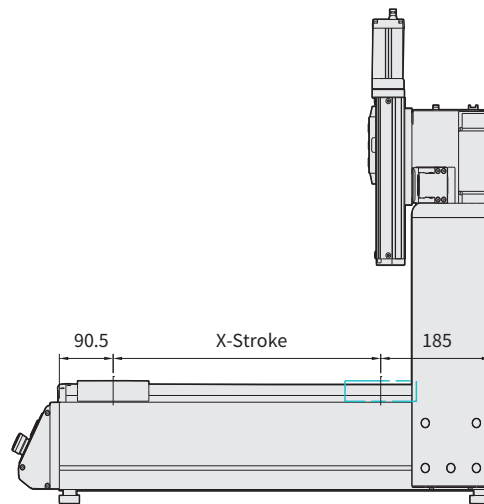
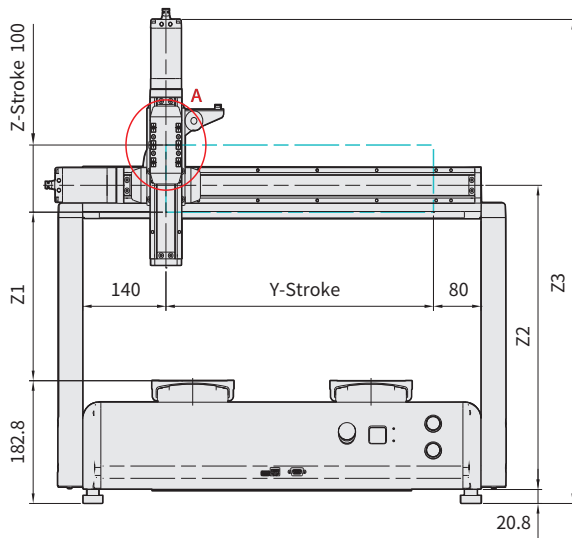
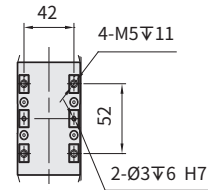
單位 Unit : mm



• CAD圖面可至www.toyorobot.com下載 •



A View



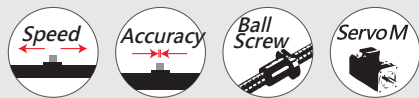
尺寸	型號	JTHD500
X*Y 工作範圍		450*450

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

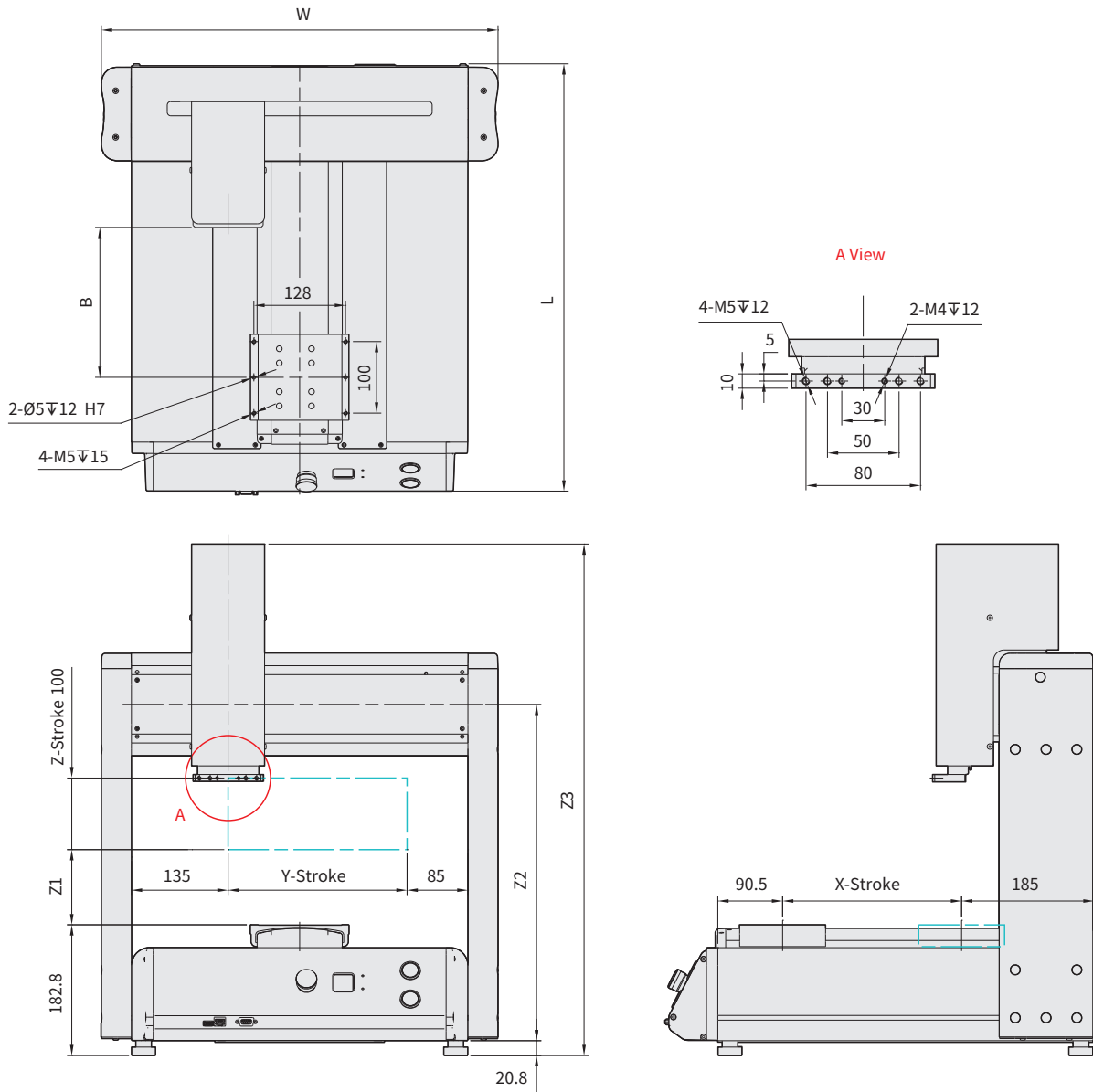
※若無搭配為空白

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

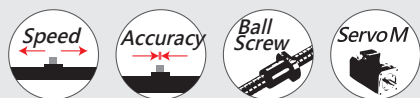
尺寸	型號	立柱高度變化相關尺寸				
		標準	H1(加高 50)	H2(加高 100)	H3(加高 200)	H4(加高 300)
Z1		105	155	205	305	405
Z2		470	520	570	670	770
Z3		714.8	764.8	814.8	914.8	1014.8

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

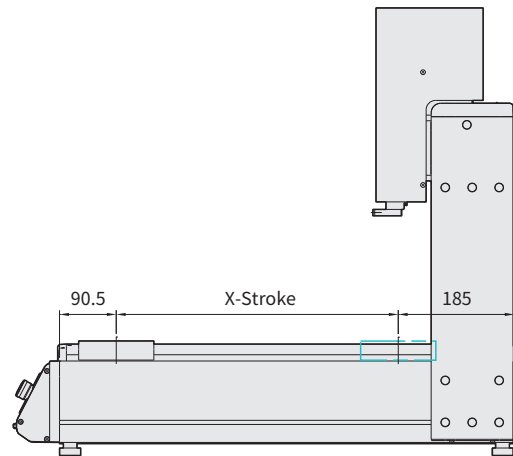
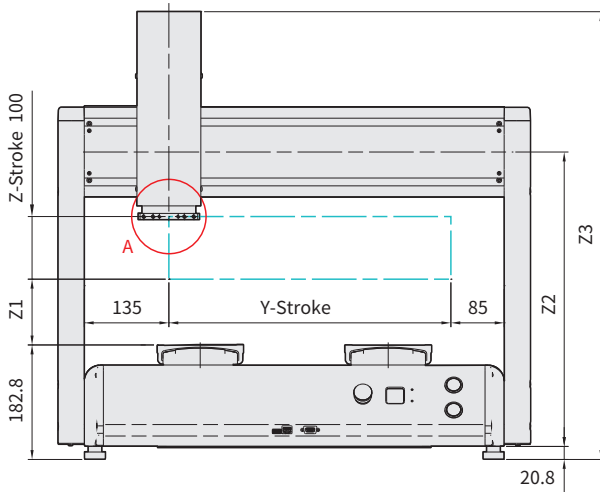
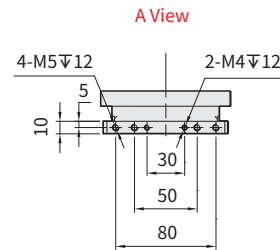
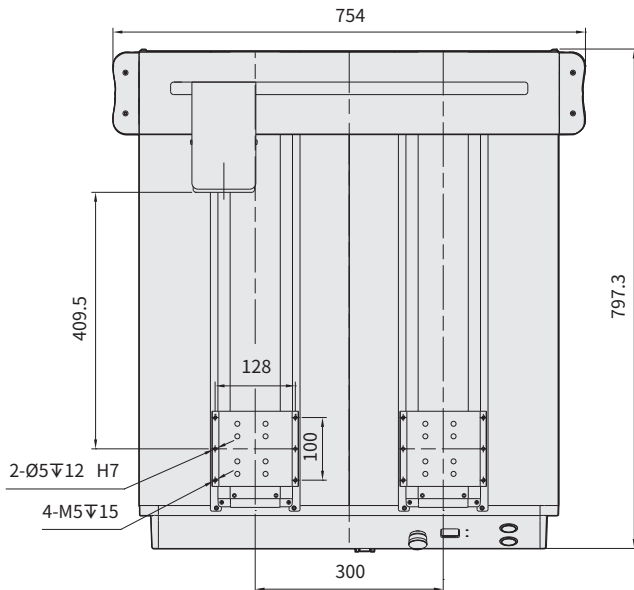
※若無搭配為空白

JTHX500D 尺寸圖

單位 Unit : mm



• CAD圖面可至www.toyorobot.com下載•



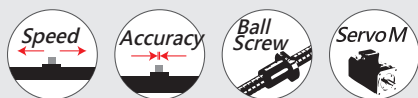
型號	JTHX500D
尺寸	
X*Y 工作範圍	450*450

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

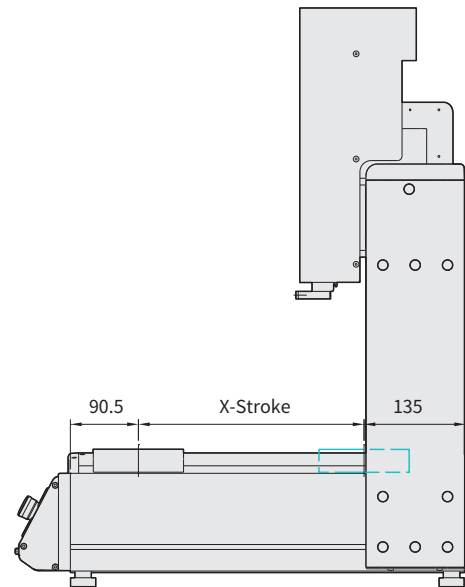
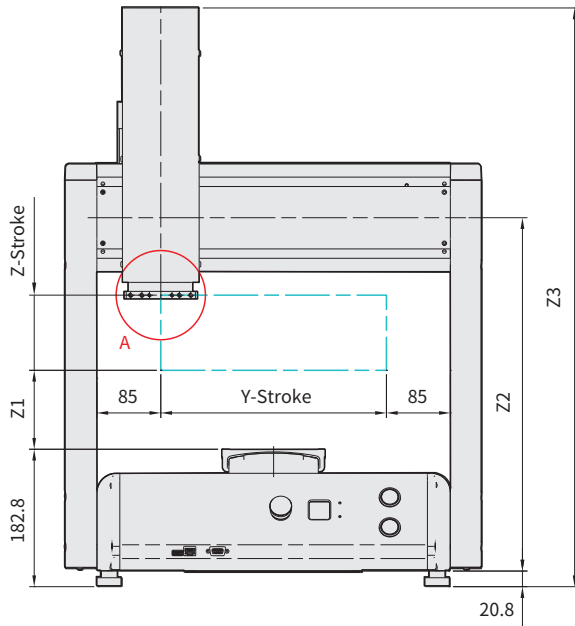
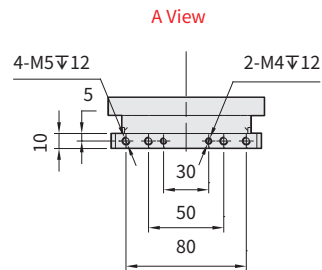
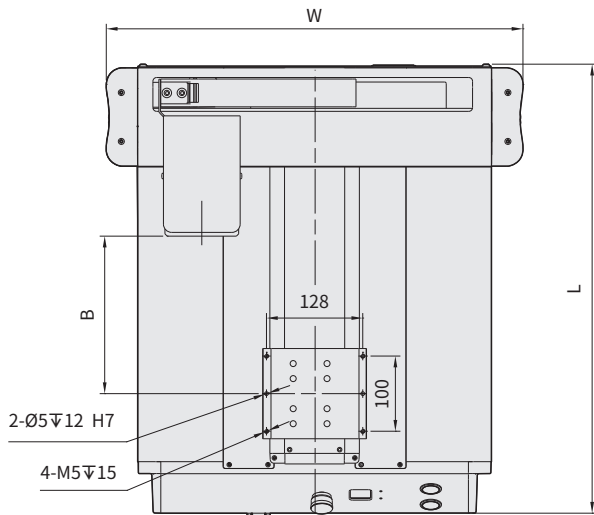
CCDA
※若無搭配為空白

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

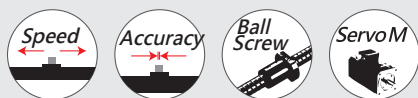
尺寸	型號	立柱高度變化相關尺寸				
		標準	H1(加高 50)	H2(加高 100)	H3(加高 200)	H4(加高 300)
Z1		105	155	205	305	405
Z2		470	520	570	670	770
Z3		769.8	819.8	869.8	969.8	1069.8

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	語系單位	中文、英文、日文 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

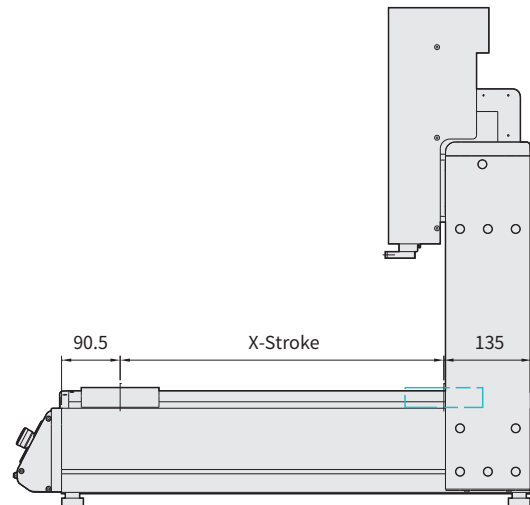
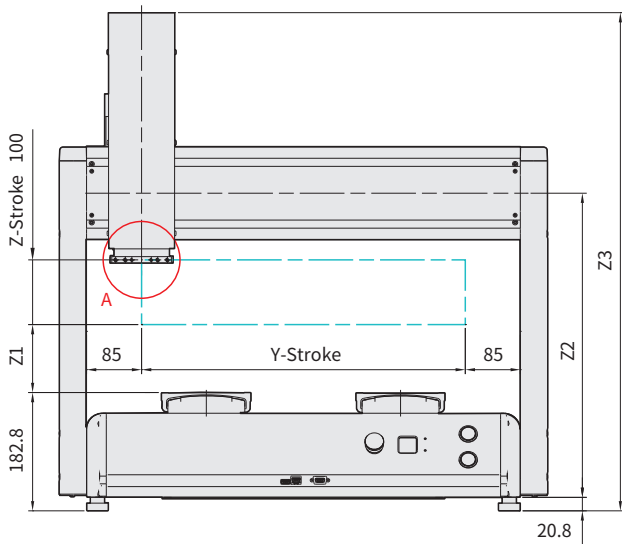
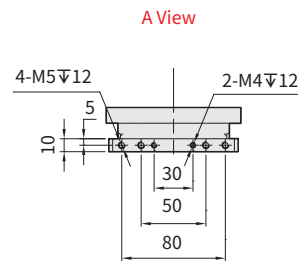
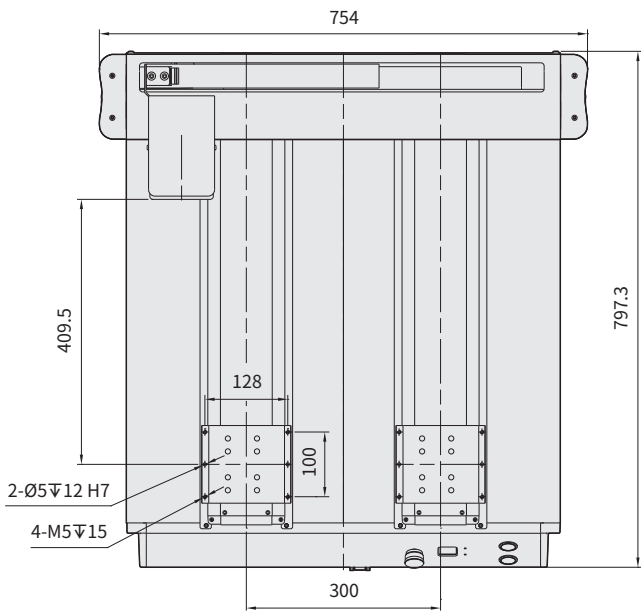
■ 搭配CCD
CCDA
※若無搭配為空白

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

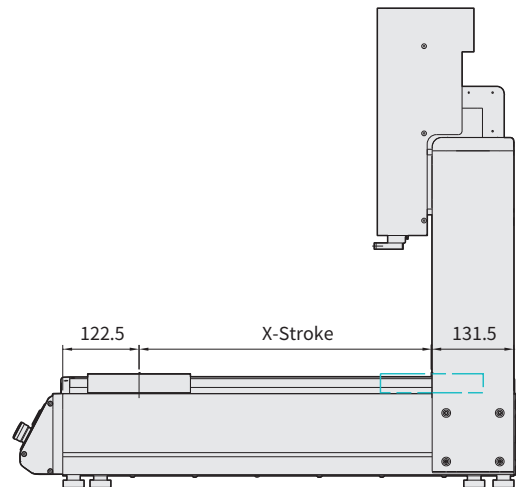
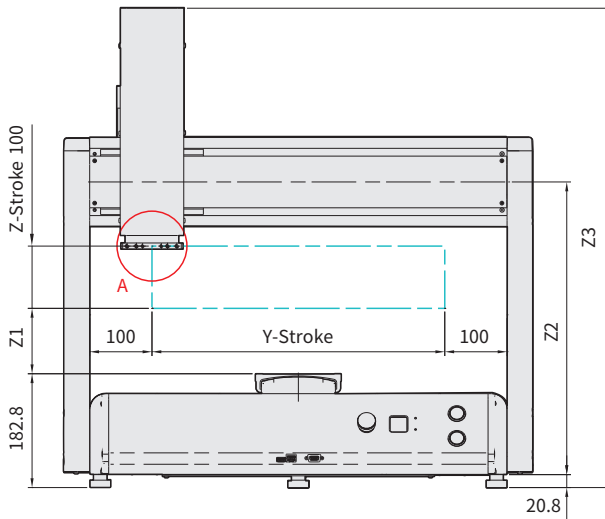
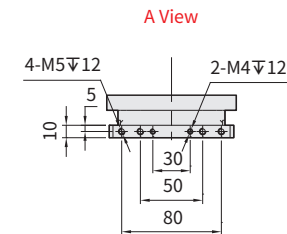
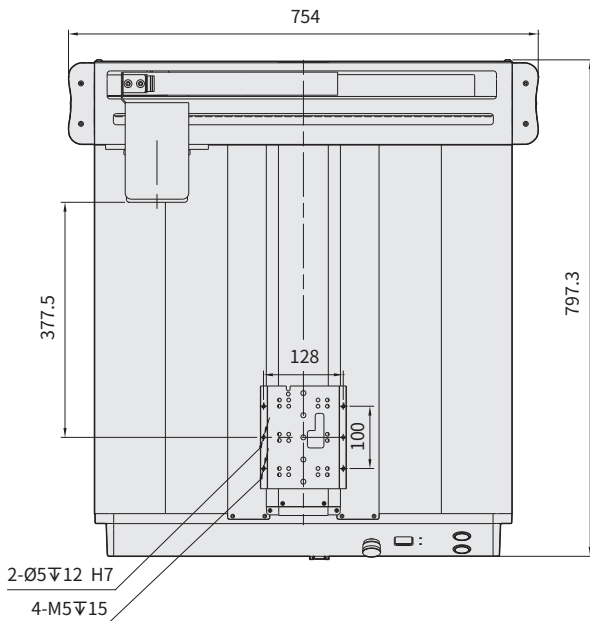
※若無搭配為空白

JTL500 尺寸圖

單位 Unit : mm



• CAD圖面可至www.toyorobot.com下載 •



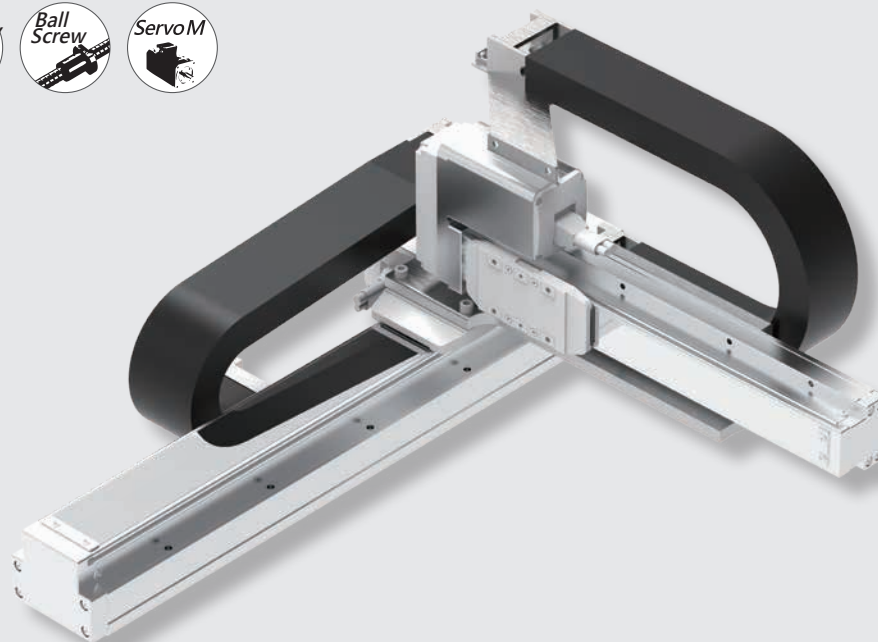
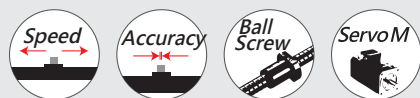
尺寸	型號	JTL500
X*Y 工作範圍		470*470

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							

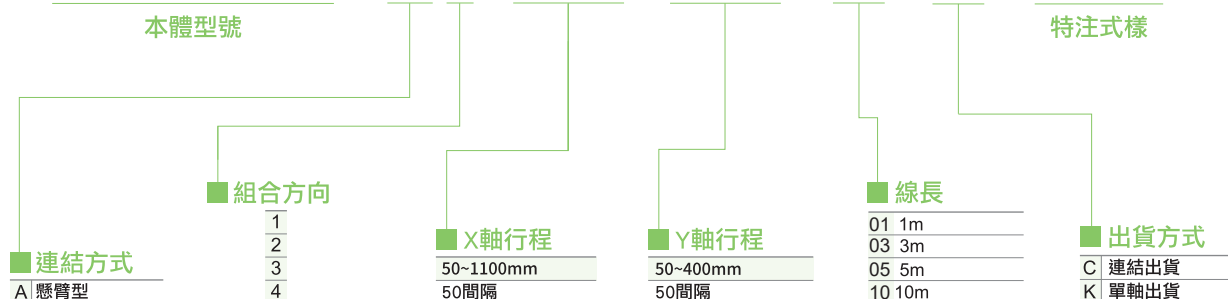
* 限定水平安裝。

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

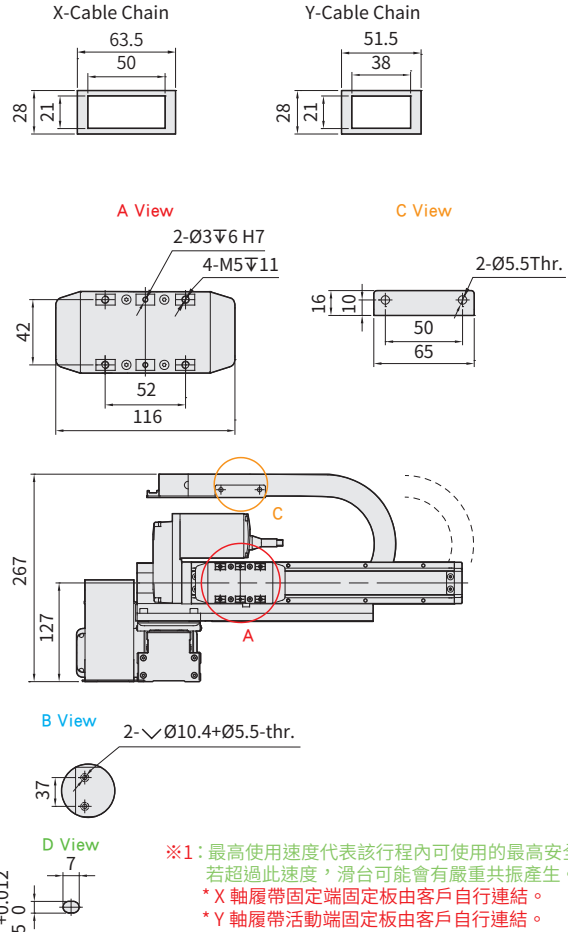
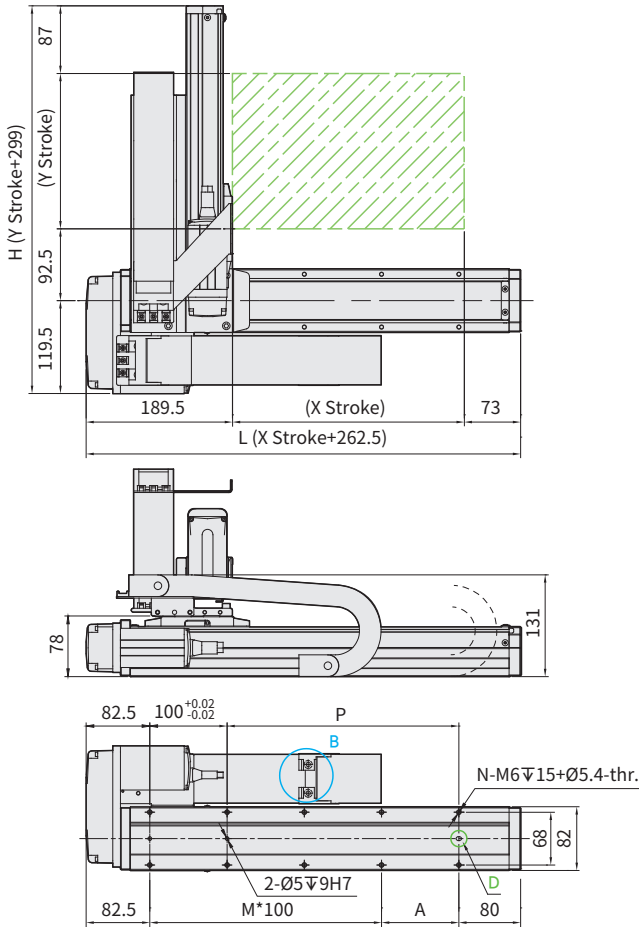
XYCGT320 - A 1 - 300 - 300 - 03 - C - 0001



XYCGT320-A1 尺寸圖

單位 Unit : mm

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

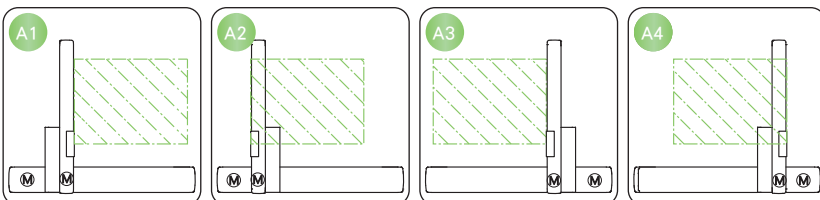


※1: 最高使用速度代表該行程內可使用的最高安全速度，若超過此速度，滑台可能有嚴重共振產生。
* X 軸履帶固定端固定板由客戶自行連結。
* Y 軸履帶活動端固定板由客戶自行連結。

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



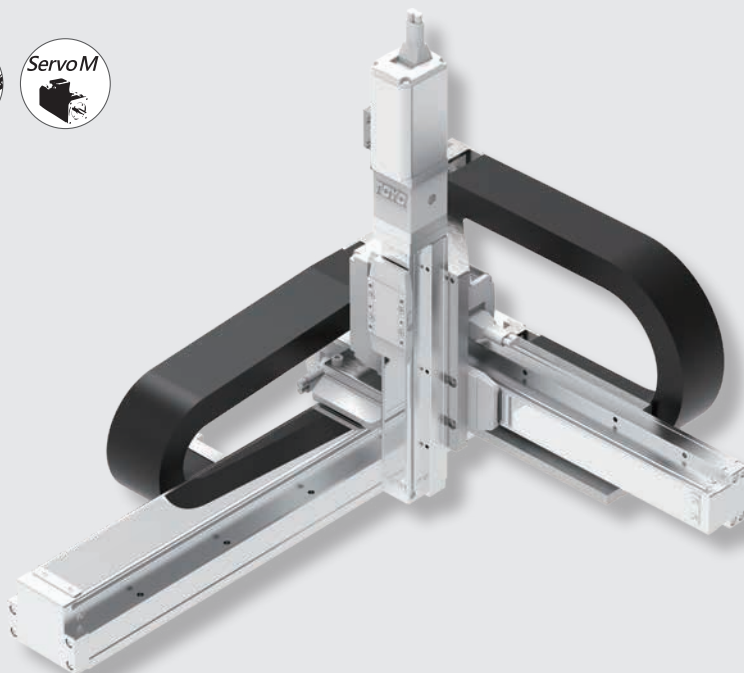
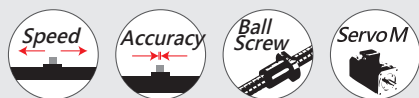
對應控制器

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。

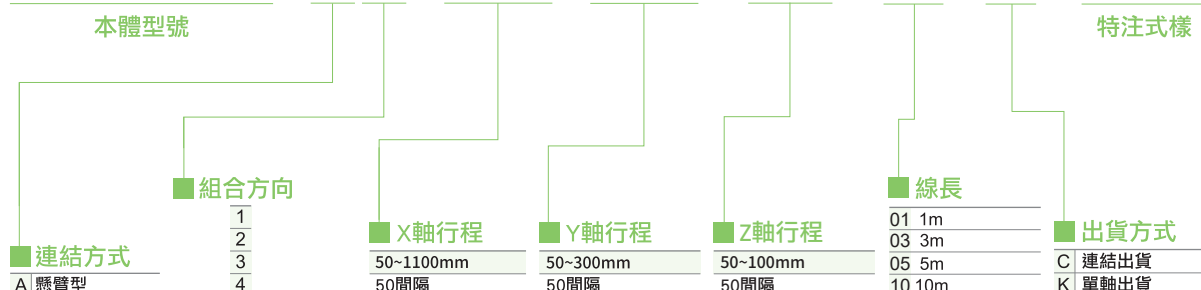
最大可搬重量						
Z 軸 \ Y 軸	50	100	150	200	250	300
50	5					
100						

* 限定水平安裝。

通用規格		TSC400 控制器規格
項目		
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

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



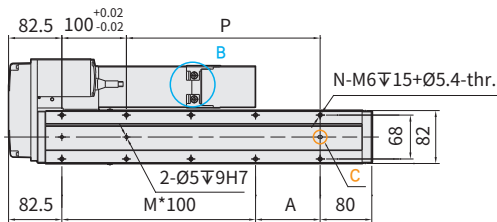
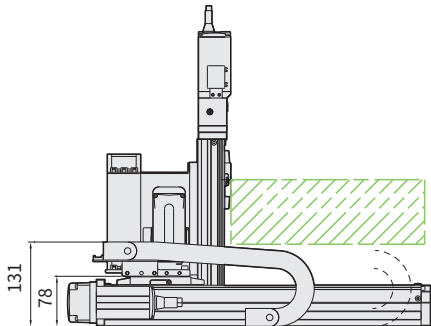
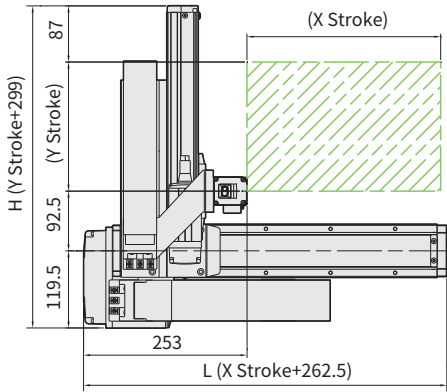
XYCGT321-A1 尺寸圖

單位 Unit : mm

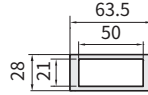
A1



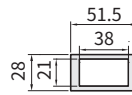
● CAD圖面可至www.toyorobot.com下載 ●



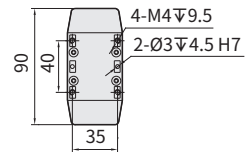
X-Cable Chain



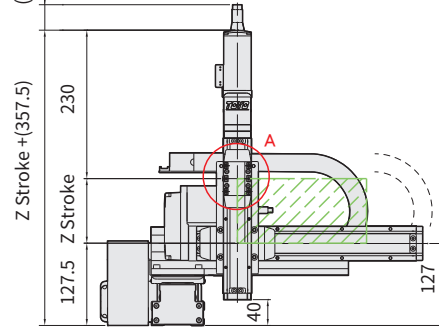
Y-Cable Chain



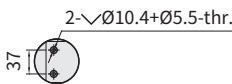
A View



(空間保持至少100以上)



B View



C View

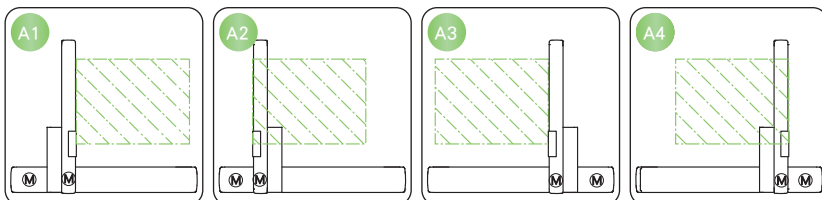


※1：最高使用速度代表該行程內可使用的最高安全速度，若超過此速度，滑台可能有嚴重共振產生。
* X 軸履帶固定端固定板由客戶自行連結。

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



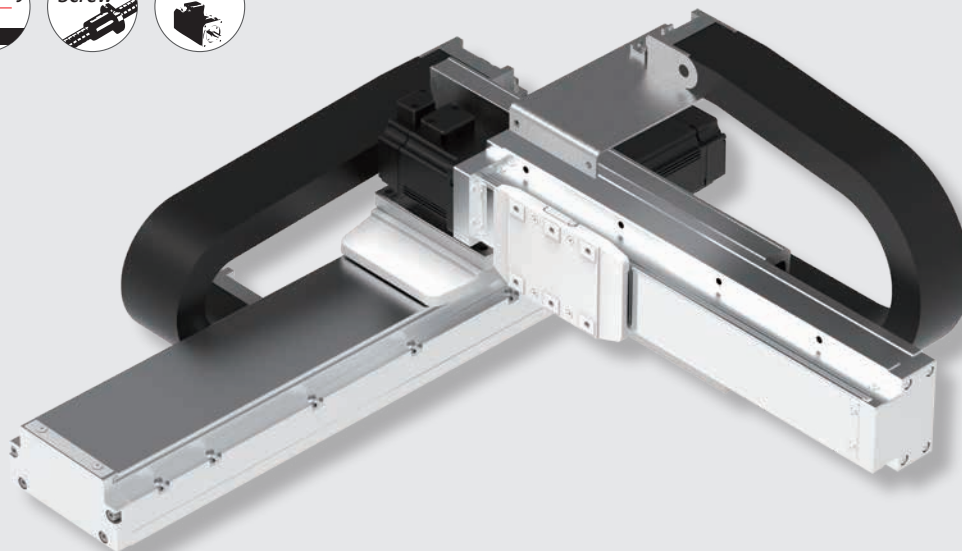
對應控制器

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	
	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

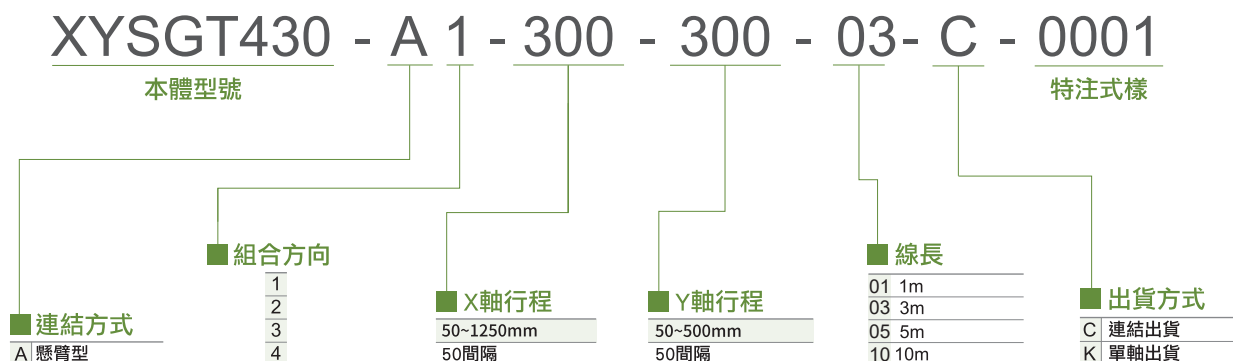
Y 軸行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
Y 軸荷重	12									

* 限定水平安裝。

通用規格

項目	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

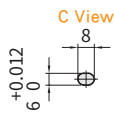
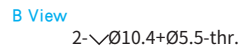
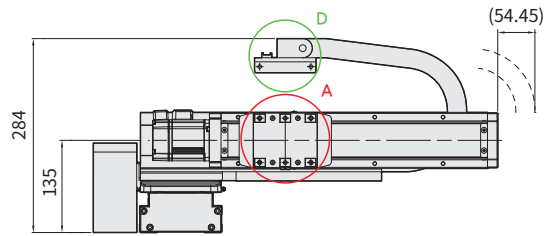
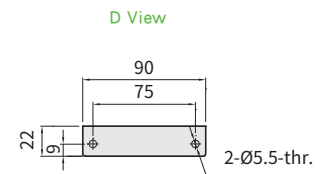
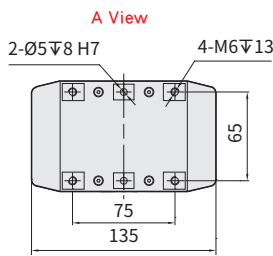
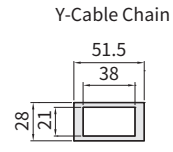
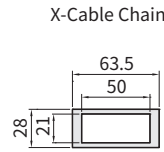
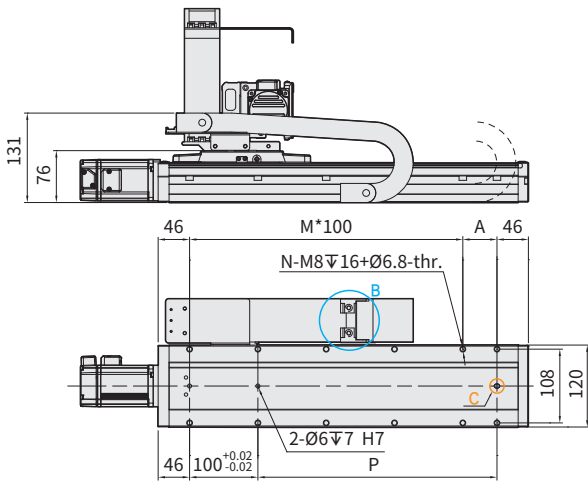
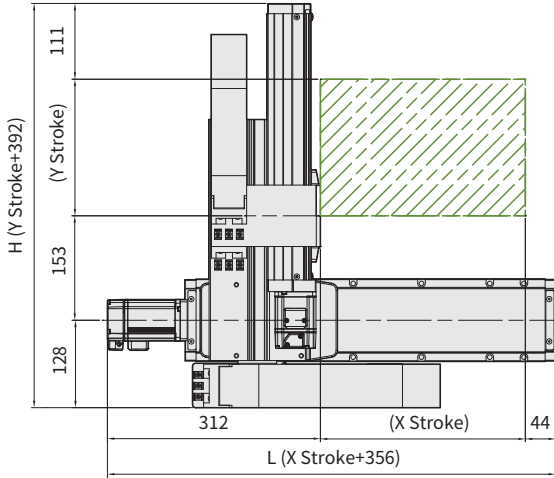
型號表示方式



XYSGT430-A1 尺寸圖

單位 Unit : mm

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

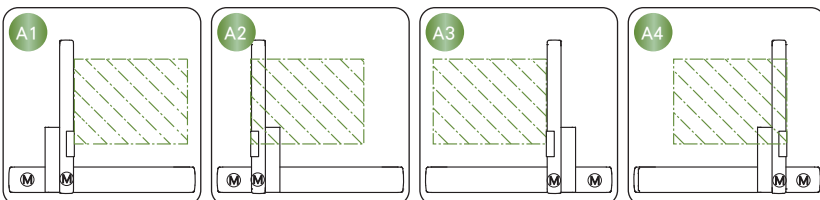


※1：最高使用速度代表該行程內可使用的最高安全速度，若超過此速度，滑台可能有嚴重共振產生。
* X 軸履帶固定端固定板由客戶自行連結。
* Y 軸履帶活動端固定板由客戶自行連結。

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



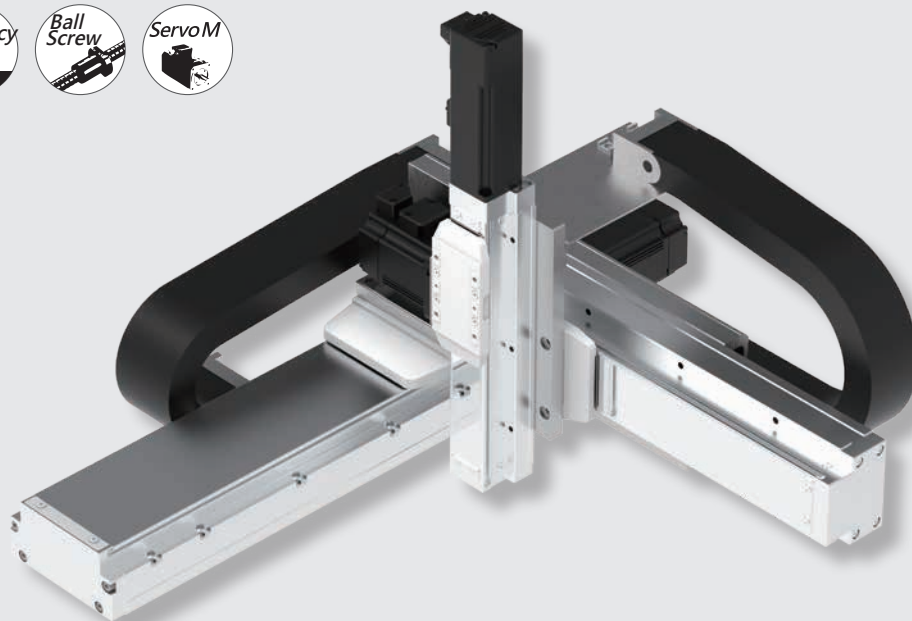
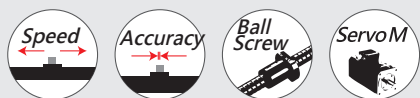
對應控制器

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。

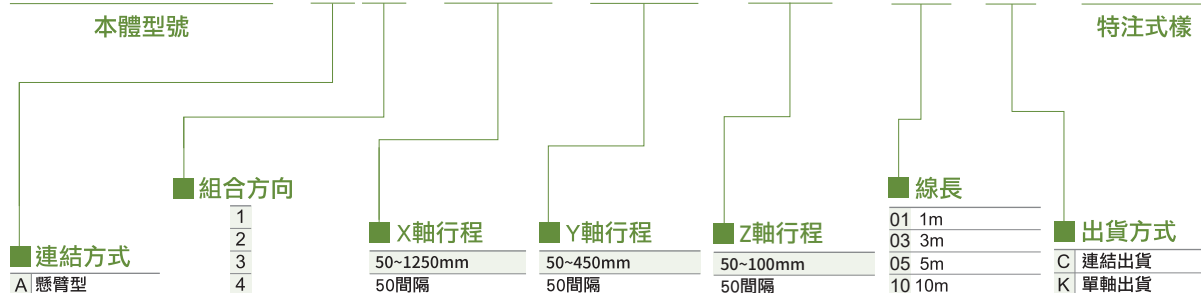
最大可搬重量										
Z 軸	Y 軸	50	100	150	200	250	300	350	400	450
		50	10							
100	10									

* 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

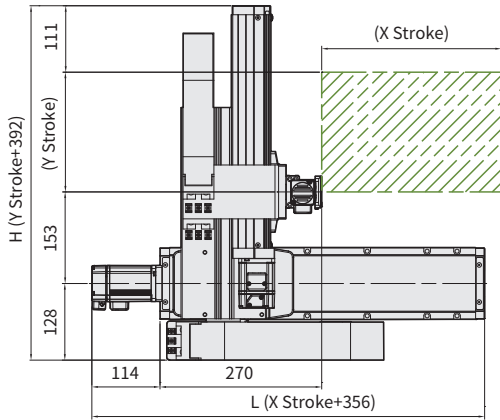
XYSGT432-A 1 - 500 - 300 - 100 - 03 - C - 0001



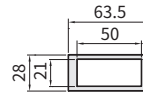
XYSGT432-A1 尺寸圖

單位 Unit : mm

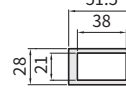
A1 2D CAD 3D CAD CAD圖面可至www.toyorobot.com下載



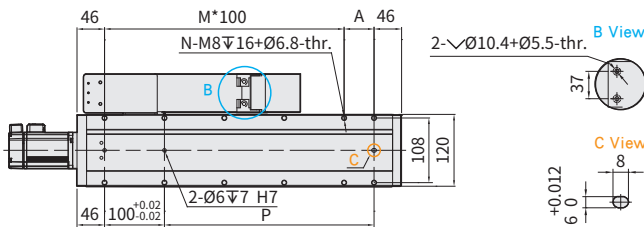
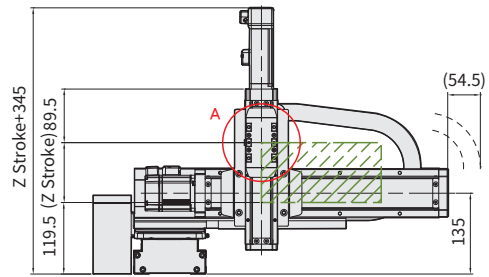
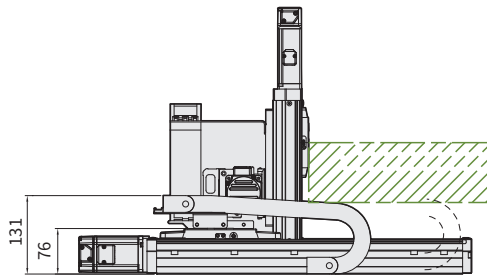
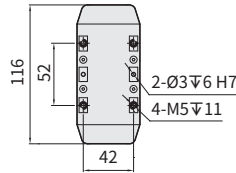
X-Cable Chain



Y-Cable Chain



A View

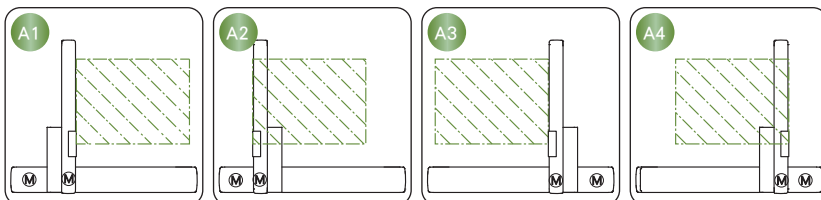


※1：最高使用速度代表該行程內可使用的最高安全速度，若超過此速度，滑台可能有嚴重共振產生。
* X 軸履帶固定端固定板由客戶自行連結。

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

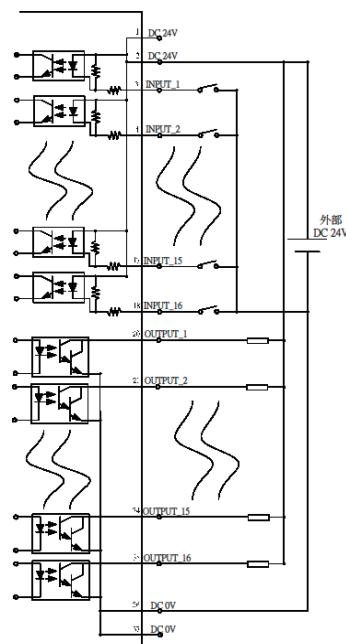
■ 控制器規格

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

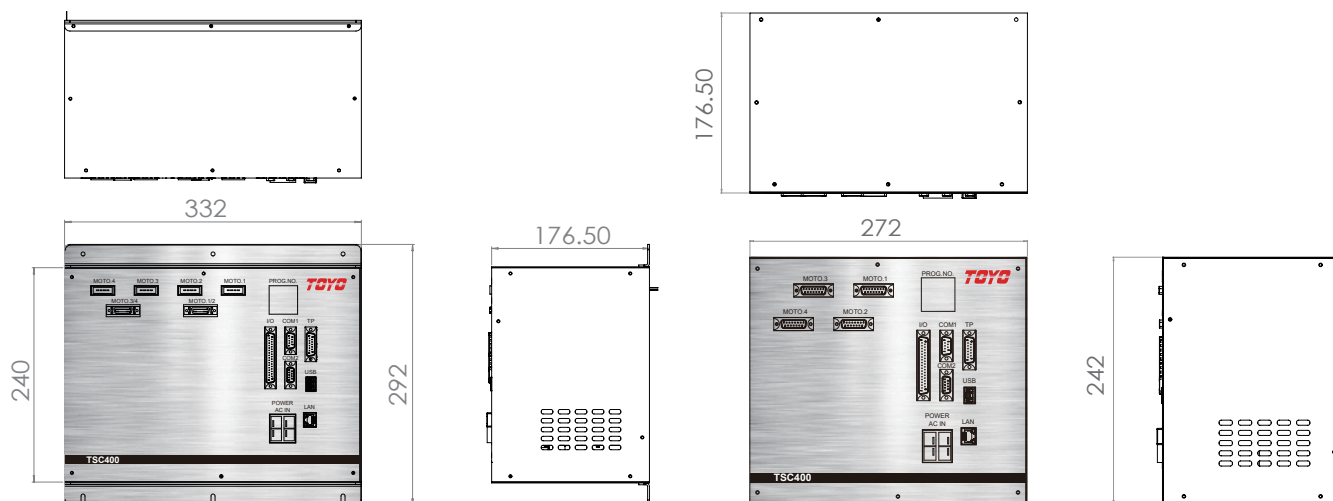
環境與外觀

■ 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



網站大改版
更多訊息請掃

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

東佑達奈米系統股份有限公司

TOYO NANO SYSTEM CORPORATION

新竹縣湖口鄉八德路一段67號

No. 67, Sec. 1, Bade Rd. Hukou Township, Hsinchu County 303117, Taiwan.

Tel: +886-3-5696060 Fax: +886-3-5696161



※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！ 2021.12



TCI101-44P