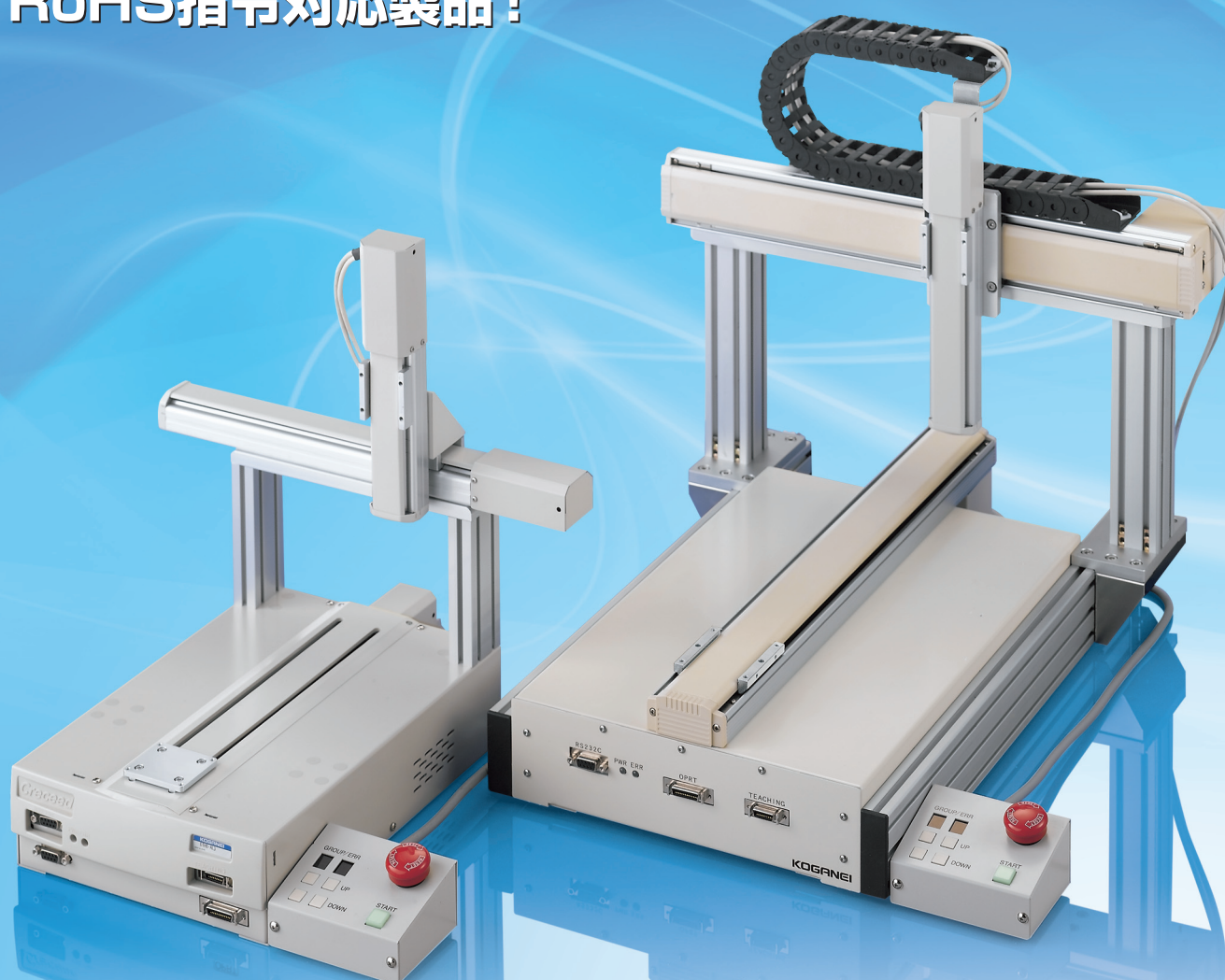


<http://www.koganei.co.jp>

Koganei Desktop Robot  
**Creceed** デスクトップロボット  
クレシード  
**セルマスター-DTHBシリーズ**

地球環境に優しい  
RoHS指令対応製品！



高機能バージョンがリニューアル！

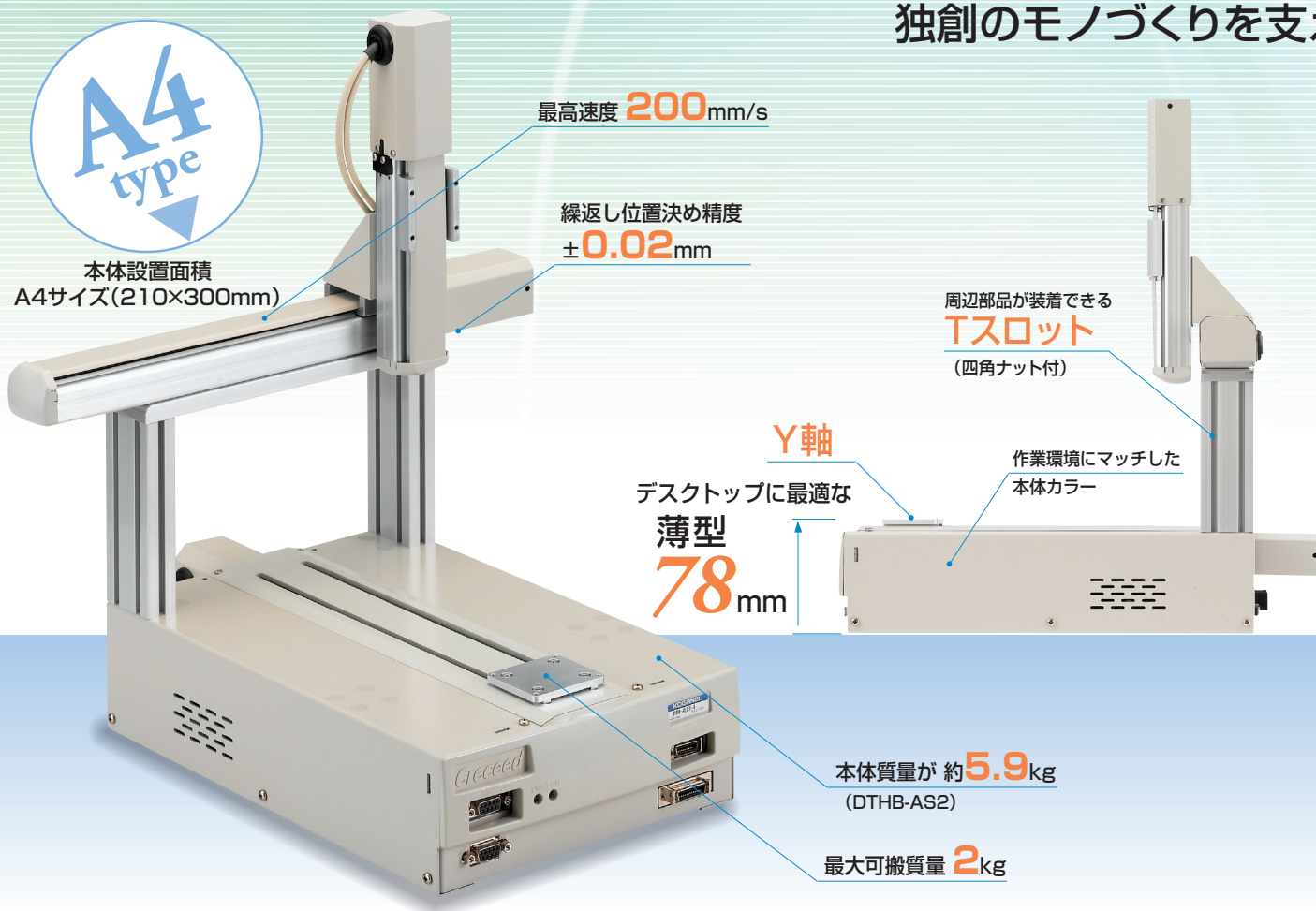
脱調検知・ダイレクトティーチング機能追加

# セルマスター-DTHBシリーズ



地球環境に優しい**RoHS** 指令対応製品！

独創のモノづくりを支える、



## 脱調検知

脱調が発生した場合にはエラーとして検知し自動停止します。

## ダイレクトティーチング

手で軸を移動させ、位置をポイント登録できます。

## エディタ機能を充実

プログラムおよびポイントにコメント欄を追加しました。  
プログラム連続送受信、プログラム一括保存、読み込みが可能となりました。

## マルチタスク機能 (10タスク)

デスクトップロボット周辺装置など複数のタスクを同時に平行して実現させることが可能な機能です。システム全体の制御構成をシンプルにでき稼働効率が向上します。

## パソコン等外部機器との通信機能を搭載

RS232C (DTHBは2チャンネル DTHKBは1チャンネル) を装備し、通信コマンドと高速通信38.4kbpsによりパソコンとの通信機能を向上させました。

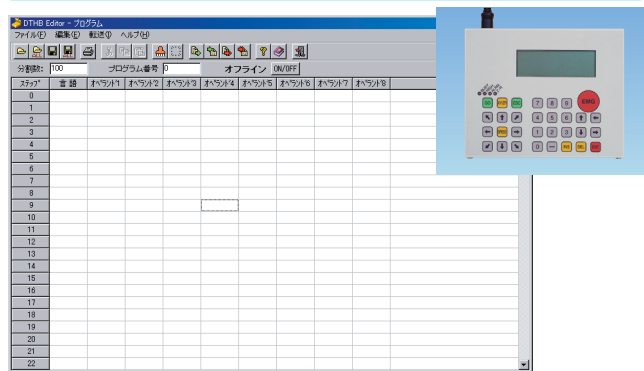
## 高度なモーションコントロール

- 補間速度 (最高速度200mm/s)
- 線速一定
- 三角加減速防止機能・S字制御設定・マイクロステップ・加減速個別設定

## 豊富な記憶容量

トータルステップ数10000ステップ。トータルポイント数10000ポイント。プログラム数1~1000(パラメータにて可変)。

## プログラミングボックスとパソコンサポートによる作業性の向上





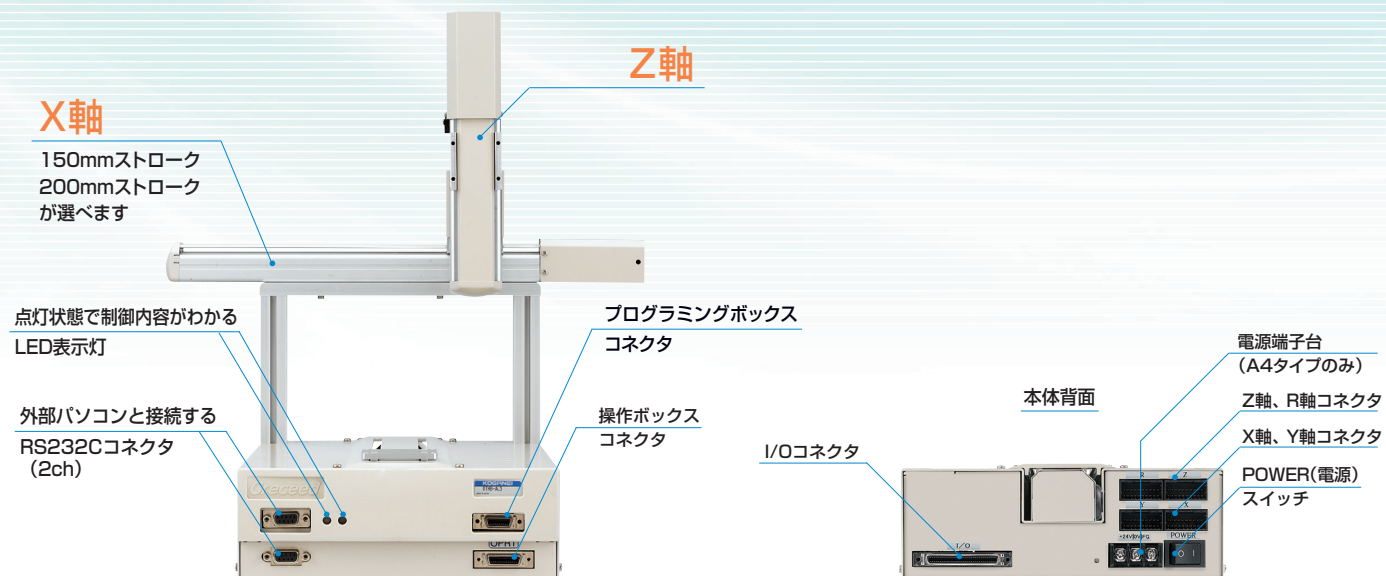
## 注意

ご使用前には、本体に添付されている取扱説明書を必ず読んでください。  
また③ページの「安全上のご注意」を必ず読んでください。

## INDEX

安全上のご注意	③
A4本体仕様	⑤
A3本体仕様	⑥
付属品・オプション	⑧
寸法図	⑨

# 高性能・デスクロボットA4タイプ・A3タイプ

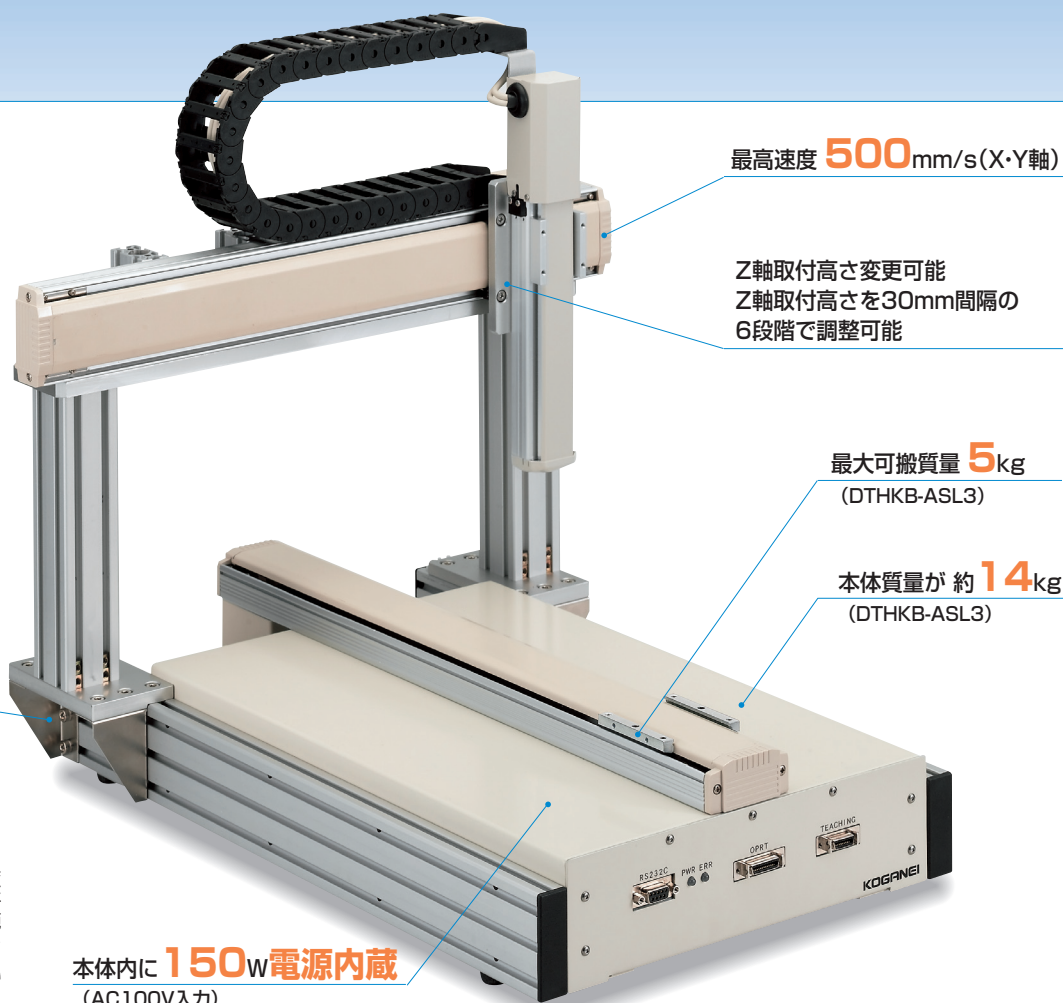


本体設置面積  
A3サイズ相当



Tスロットを利用して、X軸・Y軸  
の取付位置を調整移動可能。注

注：取付調整移動に伴う組立不具合、剛性不足については、保証できません。また、調整移動範囲によっては、ケーブルの長さ変更が必要です。詳細はお問い合わせください。









機種を選定および当該製品のご使用前に、この「安全上のご注意」をよくお読みの上、正しくお使いください。

以下に示す注意事項は、製品を安全に正しくお使いいただき、あなたや他の人々への危害や財産の損害を未然に防止するためのものです。

JIS B 8433(産業用ロボットの安全通則)の安全規則と併せて必ず守ってください。

指示事項は危険度、障害度により「危険」、「警告」、「注意」、「お願い」に区分けしています。

 <b>危険</b>	明らかに危険が予見される場合を表わします。 表示された危険を回避しないと、死亡もしくは重傷を負う可能性があります。 または財産の損傷、損壊の可能性があります。
 <b>警告</b>	直ちに危険が存在するわけではないが、状況によって危険となる場合を表わします。 表示された危険を回避しないと、死亡もしくは重傷を負う可能性があります。 または財産の損傷、損壊の可能性があります。
 <b>注意</b>	直ちに危険が存在するわけではないが、状況によって危険となる場合を表わします。 表示された危険を回避しないと、軽度もしくは中程度の傷を負う可能性があります。 または財産の損傷、損壊の可能性があります。
 <b>お願い</b>	負傷する等の可能性はないが、当該製品を適切に使用するために守っていただきたい内容です。

■当該製品は、一般産業機械用部品として、設計、製造されたものです。

■機器の選定および取扱いにあたっては、システム設計者または担当者等十分な知識と経験を持った人が必ず「安全上のご注意」、「カタログ」、「取扱説明書」等を読んだ後に取扱ってください。取扱いを誤ると危険です。

■当該製品とお客様のシステムとの適合性は、お客様の責任における検証と判断によりご使用をお願いします。

■「カタログ」、「取扱説明書」等をお読みになった後は、当該製品をお使いになる方がいつでも読むことができる場所に、必ず保管してください。

■「カタログ」、「取扱説明書」等は、お使いになっている当該製品を譲渡されたり貸与される場合には、必ず新しく所有者となられる方が安全で正しい使い方を知るために、製品本体の目立つところに添付してください。

■この「安全上のご注意」に掲載しています危険・警告・注意はすべての場合を網羅していません。カタログ、取扱説明書をよく読んで常に安全を第一に考えてください。

## 危険

●下記の用途に使用しないでください。

- 1.人命および身体の維持、管理等に関わる医療器具
- 2.人の移動や搬送を目的とする機構、機械装置
- 3.機械装置の重要保安部品

当該製品は、高度な安全性を必要とする用途に向けて企画、設計されていません。人命を損なう可能性があります。

- 発火物、引火物等の危険物が存在する場所で使用しないでください。発火、引火の可能性があります。
- 製品の作動中または作動できる状態のときは、機械の作動範囲に立ち入らないでください。また、作動中の製品に内蔵または付帯する機構の調節作業を行なわないでください。アクチュエータが不意に動くなどして、ケガをする可能性があります。
- ペースメーカー等を使用している方は、製品から1メートル以内に近づかないでください。製品内の強力なマグネットの磁気により、ペースメーカーが誤作動を起こす可能性があります。
- 本体は、必ず水平かつ平らで、作業スペースに余裕のあるようしっかりとした所に設置してください。製品の転倒、落下、異常作動等によって、ケガをする可能性があります。
- 製品は絶対に改造しないでください。異常作動によるケガ、感電、火災等の原因になります。
- 製品の基本構造や性能・機能に関わる不適切な分解組立は行なわないでください。ケガ、感電、火災などの原因になります。
- 製品に水をかけないでください。水をかけたり、洗浄したり、水中で使用する、異常作動によるケガ、感電、火災などの原因になります。

## 警告

- 製品の仕様範囲外では使用しないでください。仕様範囲外で使用されますと、製品の故障、機能停止や破損の原因となります。また著しい寿命の低下を招きます。
- 非常停止、停電などシステムの異常時に、機械が停止する場合、装置の破損・人身事故などが発生しないよう、安全回路あるいは装置の設計をしてください。
- 必ず、D種接地工事（接地抵抗 100Ω 以下）をしてください。漏電した場合、感電や誤作動の可能性があります。

- 製品に電気を供給する前および作動させる前には、必ず機器の作動範囲の安全確認を行なってください。不用意に電気を供給すると、感電したり、可動部との接触によりケガをする可能性があります。
- 電源を入れた状態で、端子部、各種スイッチ等に触れないでください。感電や異常作動の可能性があります。
- ケーブル等のコードは傷をつけないでください。コードを傷つけたり、無理に曲げたり、引っ張ったり、巻き付けたり、重いものを載せたり、挟み込んだりすると、漏電や導通不良による火災や感電、異常作動等の原因になります。
- 異音が発生したり振動が異常に高くなった場合は、ただちに運転を停止してください。このまま使用すると製品の破損、損傷による異常作動、暴走等の原因となります。
- 製品は火中に投じないでください。製品が破裂したり、有毒ガスが発生する可能性があります。
- 製品の上に乗ったり、足場にしたり、物を置かないでください。転落事故、製品の転倒、落下によるケガ、製品の破損、損傷による誤作動、暴走等の原因になります。
- 製品に関わる保守点検、整備、または交換等の各種作業は、必ず電気の供給を完全に遮断してから行なってください。
- 推奨負荷・仕様速度以内で使用してください。

## 注意

- 製品の運搬、取付時は、リフトや支持具で確実に支えたり、複数の人により行なうなど、人身の安全を確保して十分に注意して行なってください。
- 直射日光（紫外線）のあたる場所、塵埃、塩分、鉄粉のある場所、多湿状態の場所、有機溶剤、リン酸エステル系作動油、亜硫酸ガス、塩素ガス、酸類等が含まれている雰囲気中で、使用しないでください。短期間で機能が喪失したり、急激な性能低下もしくは寿命の低下を招きます。
- 腐食性ガス、可燃性ガス、引火性液等の雰囲気では使用しないでください。錆びの発生による強度の劣化やモーターによる引火、爆発の危険性があります。



- 下記の場所で使用する際は、遮蔽対策を十分に行なってください。  
措置しない場合には、誤作動を起こす可能性があります。
  1. 大電流や高磁界が発生している場所
  2. 静電気などによるノイズが発生する場所
  3. 放射能に被曝する可能性がある場所
- 製品の1メートル以内に磁気媒体等を近づけないでください。製品内の磁気により、磁気媒体内のデータが破壊される可能性があります。
- 本体は、ちり、ほこりの少ない場所に設置してください。ちり、ほこりの多い場所に設置した場合には、誤作動を起こす可能性があります。
- 大きな振動が伝わる場所 ( $4.9\text{m/s}^2$ 以上) に設置しないでください。大きな振動が伝わりと誤作動を起こす可能性があります。
- 製品の取り付けには、作業スペースの確保をお願いします。作業スペースの確保がされないと日常点検や、メンテナンスなどができなくなり装置の停止や製品の破損につながります。
- 製品の上に乗ったり、足場をしたり、物を置くことによる駆動部分への傷、打痕、変形を与えないでください。製品の破損、損傷による作動停止や性能低下の原因になります。
- 据付・調整等作業する場合は、不意に電源等が入らぬよう作業中の表示をしてください。不意に電源等が入ると感電や突然のアクチュエータの作動によりケガをする可能性があります。



### お願い

- 「カタログ」、「取扱説明書」等に記載のない条件や環境での使用、および航空施設、燃焼装置、娯楽機械、安全機器、その他人命や財産に大きな影響が予測されるなど、特に安全性が要求される用途への使用をご検討の場合は、定格、性能に対し余裕を持った使い方やフェールセーフ等の安全対策に十分な配慮をしてください。  
尚、必ず弊社営業担当までご相談ください。
- 機械装置等の作動部分は、人体が直接接触する事がないよう防護カバー等で隔離してください。
- 停電時にワークが落下するような制御を構成しないでください。  
機械装置の停電時や非常停止時における、テーブルやワーク等の落下防止制御を構築してください。
- 製品の配線は「取扱説明書」で確認しながら行なってください。
- 製品を扱う場合は、必要に応じて保護手袋、保護メガネ、安全靴等を着用して安全を確保してください。
- 製品が使用不能、または不要になった場合は、産業廃棄物として適切な廃棄処理を行なってください。
- 製品に関してのお問い合わせは、弊社クレシード事業部にお問い合わせいたします。住所と電話番号はカタログの巻末に表示してあります。



### その他

- 下記の事項を必ずお守りください。
  1. 当該製品を使用してシステムを組む場合は弊社の純正部品または適合品(推奨品)を使用すること。  
保守整備等を行なう場合、弊社純正部品、または適合品(推奨品)を使用すること。  
所定の手段・方法を守ること。
  2. 製品の基本構造や性能・機能に関わる、不適切な分解組立は行わないこと。

安全上のご注意全般についてお守りいただけない場合は、弊社は一切の責任を負えません。



## 注意

ご使用になる前にお読みください。

### 取付

テーブルの直進精度を上げ、すべりねじの滑らかな運動を確保するために、下記の事項に注意してください。

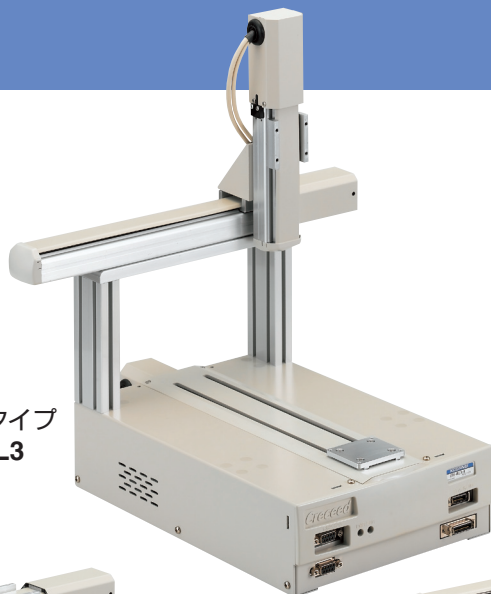
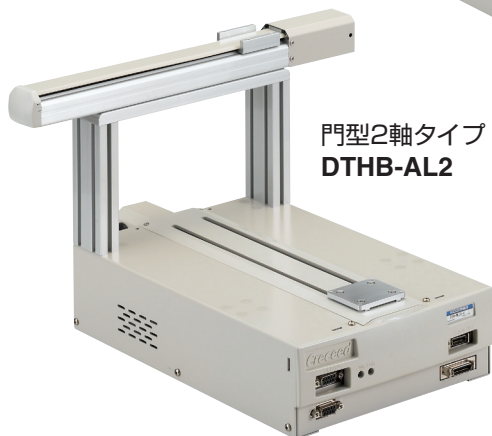
1. 本体は、水平で平らなしっかりした所に置いてください。
2. ロボットの剛性を得るために、設置取付面を十分とってください。

### 環境

1. 本体に水滴、油滴などかかる場所や粉塵が多い場所での使用は避けてください。
2. 硫酸、塩酸などの腐食性ガスの発生する場所での使用は避けてください。
3. 強い振動や衝撃が伝わる場所での使用は避けてください。

### その他

ご使用の前には、本体に添付されている取扱説明書を必ずお読みください。

門型3軸タイプ  
DTHB-AL3直交型3軸タイプ  
DTHB-CS3門型2軸タイプ  
DTHB-AL2直交型2軸タイプ  
DTHB-CS2

## 本体仕様

本体形式		DTHB-AS2	DTHB-AS3	DTHB-ASL3	DTHB-AL2	DTHB-AL3	DTHB-ALL3	DTHB-CS2	DTHB-CS3	DTHB-CSL3
作動範囲(mm)	X	150			200			100		
	Y	200			200			200		
	Z	—	50	50	—	50	50	—	50	50
駆動方式	X・Y・Z	2相ステッピングモータ(マイクロステップ制御) + エンコーダ								
駆動機構	X・Y・Z	すべりねじ駆動								
最大速度(mm/s)	X・Y	200			200			200		
	Z	—	200	70	—	200	70	—	200	70
繰返し位置決め精度(mm)	X・Y	±0.02								
	Z	—	±0.02		—	±0.02		—	±0.02	
最大可搬質量(kg) <sup>注7</sup>	X・Y	2							—	
	Z	—	1	2	—	1	2	—	1 <sup>注1</sup>	1 <sup>注1</sup>
リード(mm)	X・Y	6								
	Z	—	6	2	—	6	2	—	6	2
補間速度(mm/s) (速度一定)	直線	1～200		1～200 <sup>注2</sup>		1～200		1～200 <sup>注2</sup>		1～200 <sup>注2</sup>
	円弧	1～200		1～200 <sup>注2</sup>		1～200		1～200 <sup>注2</sup>		1～200 <sup>注2</sup>
	連続	1～200		1～200 <sup>注2</sup>		1～200		1～200 <sup>注2</sup>		1～200 <sup>注2</sup>
軸制御方式	制御軸数	4軸同時制御								
	位置設定単位	mm設定								
	作動方式	PTP作動、CP作動								
	補間機能	4軸直線補間、2軸円弧補間 <sup>注3</sup> 、2軸連続補間 <sup>注3</sup>								
	位置制御	オープンループ + 脱調検知								
	速度設定	ロボット言語のオペランド1設定、パラメータ設定								
	加減速度設定	加減速パラメータによる設定								
プログラム	プログラム方式	ロボット言語								
	マルチタスク機能	10タスク								
	プログラム数	1～1000(パラメータによりプログラム数が変わります。) <sup>注4</sup>								
	プログラムステップ数	トータルステップ数 10000ステップ								
	ポイント数	10000ポイント								
入出力	ポイント入力方法	プログラミングBOXによるマニュアルデータイン(座標入力)、ティーチングブレーバック、ダイレクトティーチング、パソコンによるオフラインプログラミング								
	汎用I/O	IN24点、OUT24点(パラメータ設定にて、ピン番号割付、専用入出力割付、専用入力5点 <sup>注5</sup> 、専用出力5点 <sup>注6</sup> )								
	外部接続	RS232C(1ch)、プログラミングBOXコネクタ、操作BOXコネクタ、I/Oコネクタ								
	通信ポート(通信速度)	RS232C(38.4kbps)								
一般仕様	電源	DC24V±10%(DC電源は付属していませんので、DC24V 3A 75W以上の外部電源が必要です。)								
	使用温度	0～40℃								
	使用湿度	35～85%(結露なきこと)								
	保存温度	－10～50℃								
	本体質量	約5.9kg	約6.4kg	約6.4kg	約6.1kg	約6.6kg	約6.6kg	約6.3kg	約6.8kg	約6.8kg

注1：Y軸先端でのたわみを考慮したポイント設定が必要です。

2：Z軸を含む補間速度、1~70mm/s

3：XY軸、ZR軸の組合せとなります。

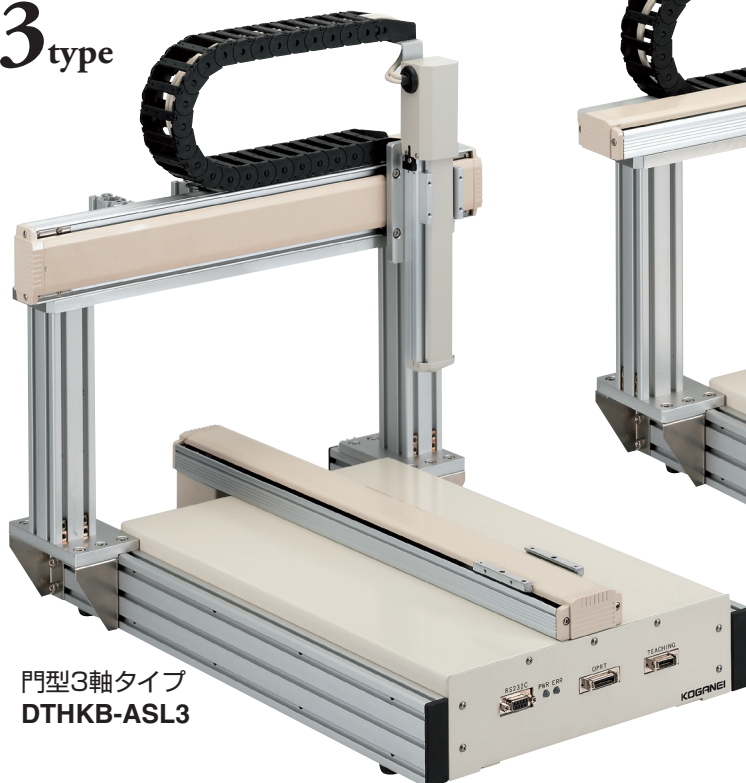
注4：操作BOXからのプログラム選択は、0~99です。

5：カウンタリセット、AUTO-RUN、RESET、ORG-START、EMG

6：READY、BUSY、END、原点完了出力、ALM出力

7：ワーク取付部

# A3<sub>type</sub>



門型3軸タイプ  
DTHKB-ASL3



直交型3軸タイプ  
DTHKB-CSL3

## 本体仕様

本体形式		DTHKB-ASL3	DTHKB-CSL3
作動範囲 (mm)	X	300	300
	Y	350	300
	Z	100	100
駆動方式	X・Y・Z	2相ステッピングモータ(マイクロステップ制御) + エンコーダ	
駆動機構	X・Y	タイミングベルト駆動	
	Z	すべりねじ駆動	
最大速度 (mm/s)	X・Y	500	500
	Z	70	70
繰返し位置決め精度 (mm)	X・Y	±0.05	±0.05
	Z	±0.02	±0.02
最大可搬質量 (kg)	Y	5	—
	Z	2	2 <sup>注1</sup>
リード (mm)	X・Y	48	48
	Z	2	2
補間速度 (線速一定) (mm/s)	直線	1~200 <sup>注2</sup>	1~200 <sup>注2</sup>
	円弧	1~200	1~200
	連続	1~200 <sup>注2</sup>	1~200 <sup>注2</sup>
軸制御方式	制御軸数	4軸同時制御	
	位置設定単位	mm設定	
	作動方式	PTP作動、CP作動	
	補間機能	4軸直線補間、2軸円弧補間 <sup>注3</sup> 、2軸連続補間 <sup>注3</sup>	
	位置制御	オープンループ + 脱調検知	
	速度設定	ロボット言語のオペランド1設定、パラメータ設定	
	加速度設定	加減速パラメータによる設定	
プログラム	プログラム方式	ロボット言語	
	マルチタスク機能	10タスク	
	プログラム数	1~1000(パラメータによりプログラム数が変わります。) <sup>注4</sup>	
	プログラムステップ数	トータルステップ数 10000ステップ	
	ポイント数	10000ポイント	
入出力	ポイント入力方法	プログラミングBOXによるマニュアルデータイン(座標入力)、ティーチングプレーバック、ダイレクトティーチング、パソコンによるオフラインプログラミング	
	汎用I/O	IN24点、OUT24点(パラメータ設定にて、ピン番号割付、専用入出力割付、専用入力5点 <sup>注5</sup> 、専用出力5点 <sup>注6</sup> )	
	外部接続	RS232C (1ch)、プログラミングBOXコネクタ、操作BOXコネクタ、I/Oコネクタ	
	通信ポート(通信速度)	RS232C (38.4kbps)	
一般仕様	電源	AC100~240V 50/60Hz <sup>注7</sup>	
	使用温度	0~40℃	
	使用湿度	35~85%(結露なきこと)	
	保存温度	-10~50℃	
本体質量		約14kg	約15kg

注1：Y軸先端でのたわみを考慮したポイント設定が必要です。

2：Z軸を含む補間速度、1~70mm/s

3：XY軸、ZR軸の組合せとなります。

4：操作BOXからのプログラム選択は、0~99です。

注5：カウンタリセット、AUTO-RUN、RESET、ORG-START、EMG

6：READY、BUSY、END、原点完了出力、ALM出力

7：付属電源コードは、AC100V用です。



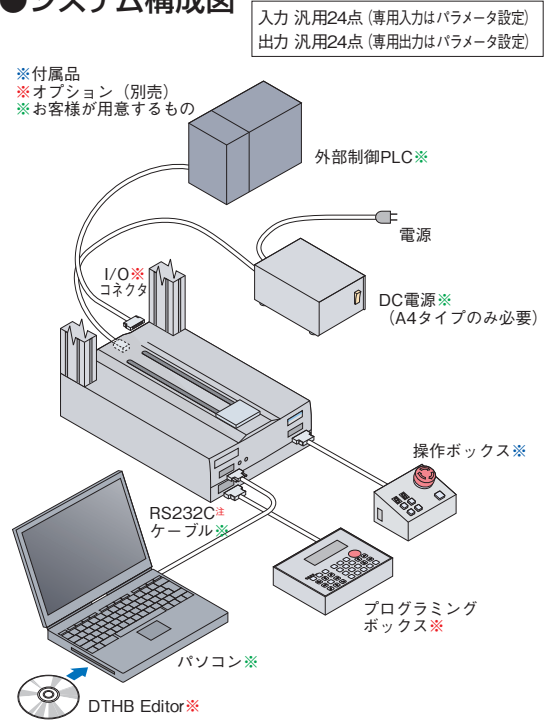
## ●本体注文記号

A4 <sub>type</sub>	門型タイプ						直交型タイプ		
	DTHB-AS2	DTHB-AS3	DTHB-ASL3	DTHB-AL2	DTHB-AL3	DTHB-ALL3	DTHB-CS2	DTHB-CS3	DTHB-CSL3
X軸ストローク	150mm		200mm				100mm		
軸数※	2軸	●			●		●		
	3軸		●	●		●		●	●

A3 <sub>type</sub>	門型タイプ	直交型タイプ
	DTHKB-ASL3	DTHKB-CSL3
X軸ストローク	300mm	
軸数※	3軸	●

注：4軸目を使用する場合は、別途ご相談ください。

## ●システム構成図



注：RS232Cケーブル (参考)  
仕 様：D-sub9ピンメス→D-sub9ピンメス・クロスケーブル  
形 式：C232R-915 (1.5m) / C232R-930 (3.0m)  
メーカー：エレコム株式会社

## ロボット言語一覧

No.	コマンド名 (オハコド)	意味/オペランド書式
000	ORG	原点復帰
001	ORGM	速度、順序を指定して原点復帰 (速度), (X軸順序), (Y軸順序), (Z軸順序), (R軸順序)
022	MOVD	直接位置移動 (速度), (X位置データ), (Y位置データ), (Z位置データ), (R位置データ)
023	MOVA	絶対ポイント移動 (速度), (ポイント番号)
024	MOVI	相対ポイント移動 (速度), (ポイント番号)
025	MOVF	DI感応移動 (速度), (ポイント番号), (DI番号), (DI状態)
028	DRVD	軸指定直接位置移動 (速度), (軸指定), (位置データ), [(位置データ)], [(位置データ)]
029	DRVA	軸指定絶対ポイント移動 (速度), (軸指定), (ポイント番号)
030	DRVI	軸指定相対ポイント移動 (速度), (軸指定), (ポイント番号)
031	DRVF	軸指定DI感応移動 (速度), (軸指定), (ポイント番号), (DI番号), (DI状態)
032	DO	DO出力 (DO番号), (DO状態)
033	WAIT	DI入力待ち (DI番号), (DI状態)
034	TIMR	指定時間待ち (時間)
035	MAT	マトリクス定義 (ラベル番号), (行(Y)), (列(X))
036	SHFT	位置データシフト (ポイント番号)
037	SHFR	位置データシフトリセット
039	?POS	現在位置を指定したポイントに代入 (ポイント番号)
066	MDO	移動中DO出力 (ポイント番号), (範囲), (通過回数), (DO番号), (DO状態)
069	P	ポイント変数のセット (配列番号), (ポイント番号)
070	P+	ポイント変数の加算 (配列番号), (データ)
071	P-	ポイント変数の減算 (配列番号), (データ)
072	C	カウンタ変数のセット (配列番号), (データ)
073	C+	カウンタ変数の加算 (配列番号), (データ)
074	C-	カウンタ変数の減算 (配列番号), (データ)
077	TON	マルチタスクプログラム起動 (タスク番号), (プログラム番号), (起動タイプ)
078	TOFF	マルチタスクプログラム停止 (タスク番号)
079	JMPC	カウンタジャンプ (プログラム番号), (ラベル番号), (カウンタ番号), (データ)
080	VCHG	速度変更 (速度), (ポイント番号), (軸パターン)
083	STOP	全軸停止

No.	コマンド名 (オハコド)	意味/オペランド書式
086	END	プログラム終了
087	ACHA	絶対ポイントアーチ移動 (速度), (ポイント番号), (回避位置), (補間開始位置), (X), (Y), (Z), (R)
088	ACHI	相対ポイントアーチ移動 (速度), (ポイント番号), (回避位置), (補間開始位置), (X), (Y), (Z), (R)
089	MOLA	絶対ポイント直線補間移動 (4軸) (速度), (ポイント番号), (軸指定)
090	MOLI	相対ポイント直線補間移動 (4軸) (速度), (ポイント番号), (軸指定)
091	MOLF	DI感応直線補間移動 (4軸) (速度), (ポイント番号), (DI番号), (DI状態), (軸指定)
092	MOLD	直接位置直線補間移動 (4軸) (速度), (X), (Y), (Z), (R), (軸指定)
093	COLA	絶対ポイント円弧補間移動 (2軸) (速度), (中心ポイント番号), (始点ポイント番号), (終点ポイント番号), (方向), (軸指定)
094	COLI	相対ポイント円弧補間移動 (2軸) (速度), (中心ポイント番号), (始点ポイント番号), (終点ポイント番号), (方向), (軸指定)
095	COLF	DI感応円弧補間移動 (2軸) (速度), (中心ポイント番号), (始点ポイント番号), (終点ポイント番号), (方向), (軸指定), (DI番号), (DI状態)
096	PALP	パレット移動 (速度), (パレット番号), (マトリクス番号)
097	PALL	パレット直線補間移動 (速度), (パレット番号), (マトリクス番号)
099	L	ラベル番号 (ラベル番号)
100	CALL	別プログラム呼び出し (プログラム番号), (ラベル番号), (回数)
101	JMP	ジャンプ (プログラム番号), (ラベル番号)
102	DSET	DIを変数にセット (変数番号), (ビット数)
103	DVEN	軸指定励磁 (軸指定), (ドライバ電流/ホールド電流)
104	SET	変数のセット (変数番号), (データ)
105	ADD	変数の加算 (変数番号), (データ)
106	SUB	変数の減算 (変数番号), (データ)
110	AND	変数の論理積 (変数番号), (データ)
111	OR	変数の論理和 (変数番号), (データ)
112	JMPB	DI感応ジャンプ (プログラム番号), (ラベル番号), (DI番号), (DI状態)
120	TOS	連続補間開始 (軸指定)
121	TOC	連続補間継続 (軸指定)
122	TOE	連続補間終了 (軸指定)
236	SRVO	ドライバー出力 ON/OFF (X), (Y), (Z), (R)
240	ACK	通信応答 (通信CH番号)

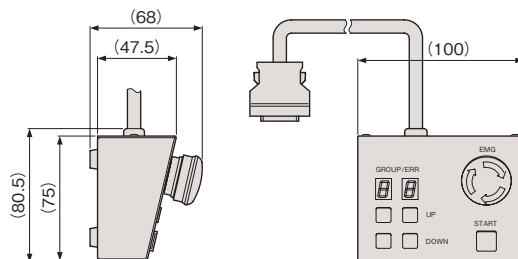
# 付属品・オプション (A4 A3共通)

## ● 付属品

操作ボックス  
**DTHBM-OB** (ケーブル長さ1m)



### ■ 寸法図

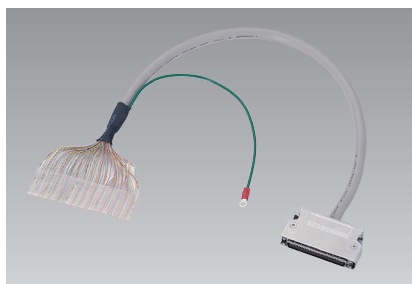


AC100V用電源ケーブル  
(ケーブル長さ2m)

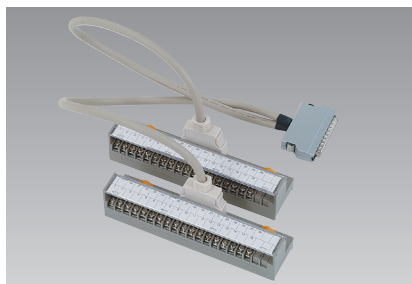
※A3タイプのみ付属

## ● オプション

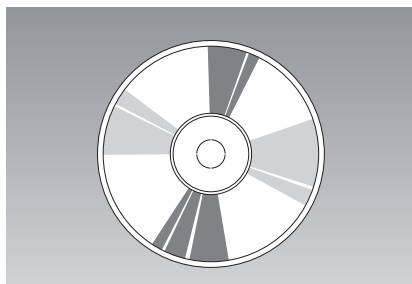
I/Oコネクタ<sup>注</sup>  
**DTHBP-CTA** (ケーブル長さ0.5m)



**DTHBP-CTB** (ケーブル長さ0.5m, 端子台付)



パソコンサポートソフト **DTHB Editor**  
(Windows 95, 98, Me, NT4.0, 2000, XP対応品)



**DTHBP-SW-HTA** (日本語版)

**DTHBP-SW-HTC** (英語版)

※Windowsは米国マイクロソフト社の登録商標です。

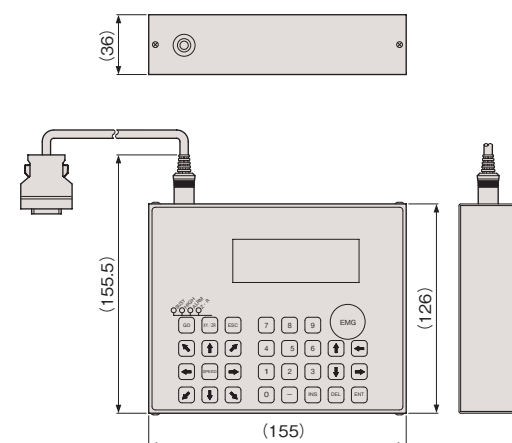
注：外部制御機器と接続するI/Oコネクタは本体には付属されていません。オプションのI/Oコネクタをご注文されるか、別途IEEE1284規格コネクタをお客様で用意してください。

プログラミングボックス  
**DTHBP-PB** (ケーブル長さ1m)



ティーチングパラメータの設定やプログラムの入力  
が簡単操作で行なえます。

### ■ 寸法図

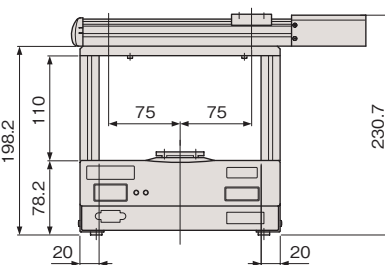
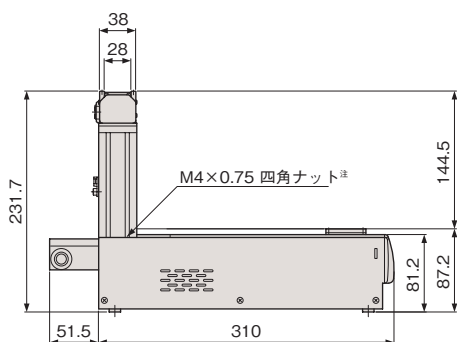
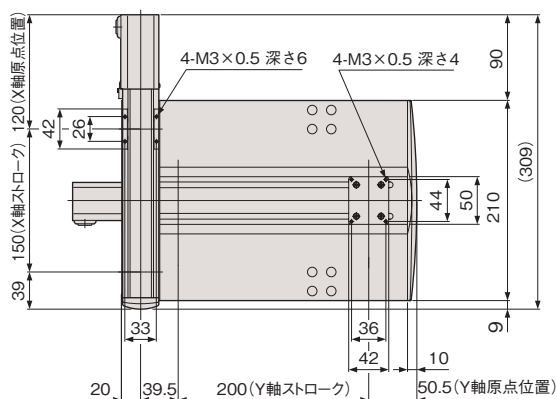


門型2軸

A4  
type

DTHB-AS2

X軸：150mm



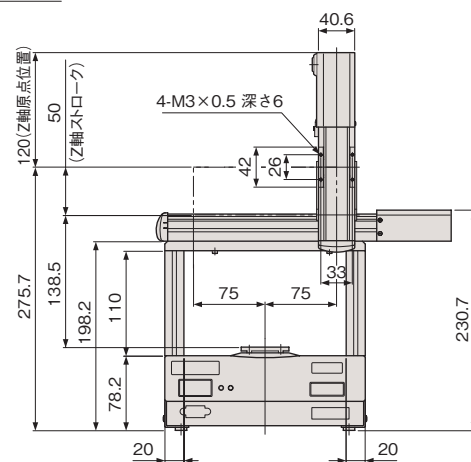
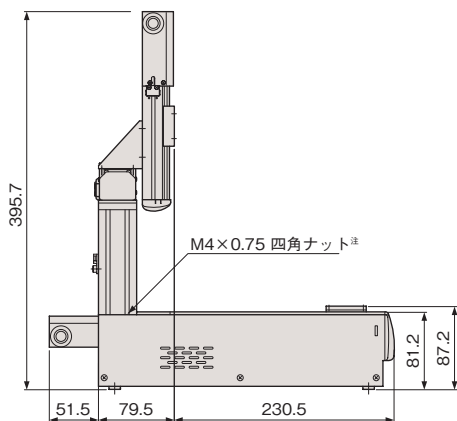
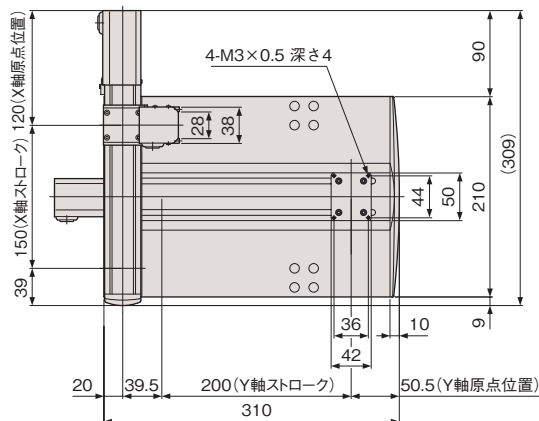
注：四角ナットはスタンドの側面、後面に計6個あります。

門型3軸

A4  
type

DTHB-AS3  
DTHB-ASL3

X軸：150mm



注：四角ナットはスタンドの側面、後面に計6個あります。

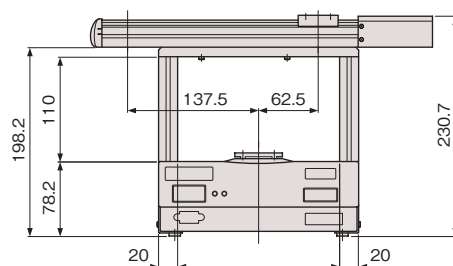
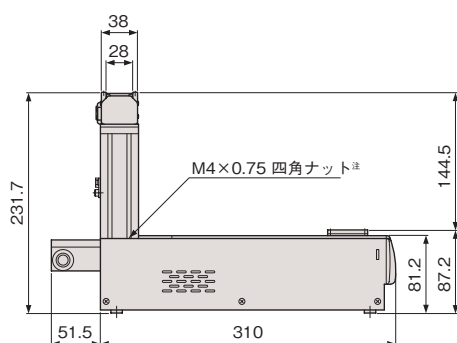
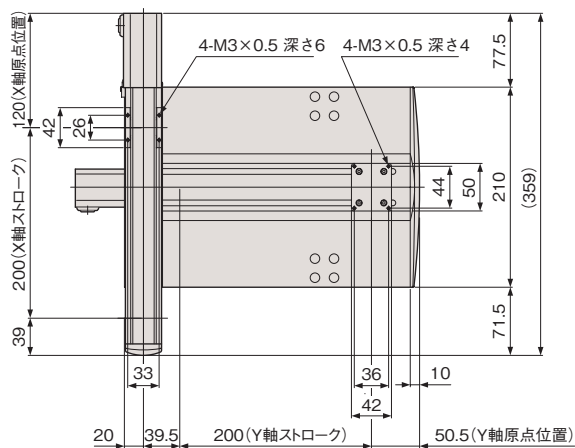


門型2軸

A4  
type

DTHB-AL2

X軸：200mm



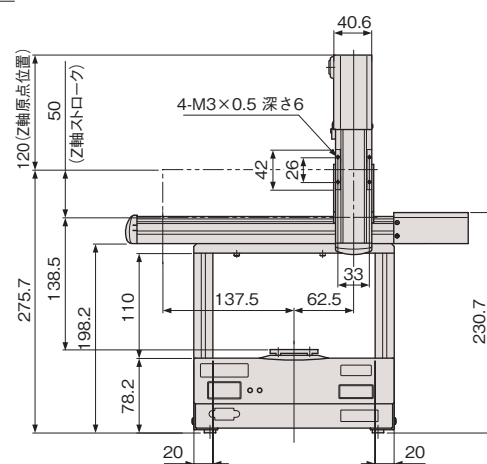
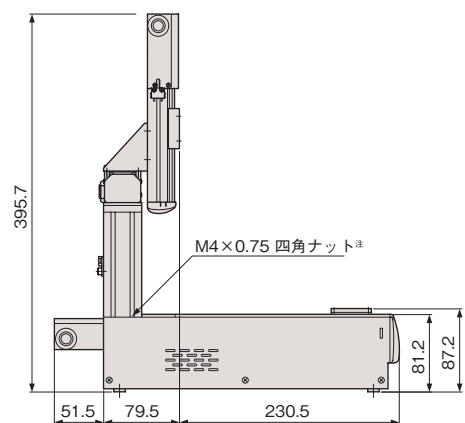
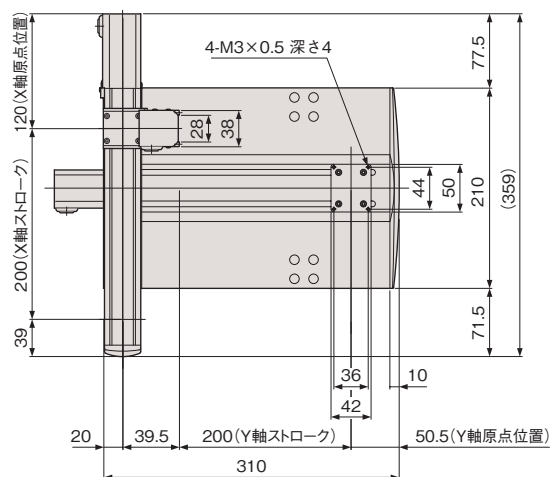
注：四角ナットはスタンドの側面、後面に計6個あります。

門型3軸

A4  
type

DTHB-AL3  
DTHB-ALL3

X軸：200mm

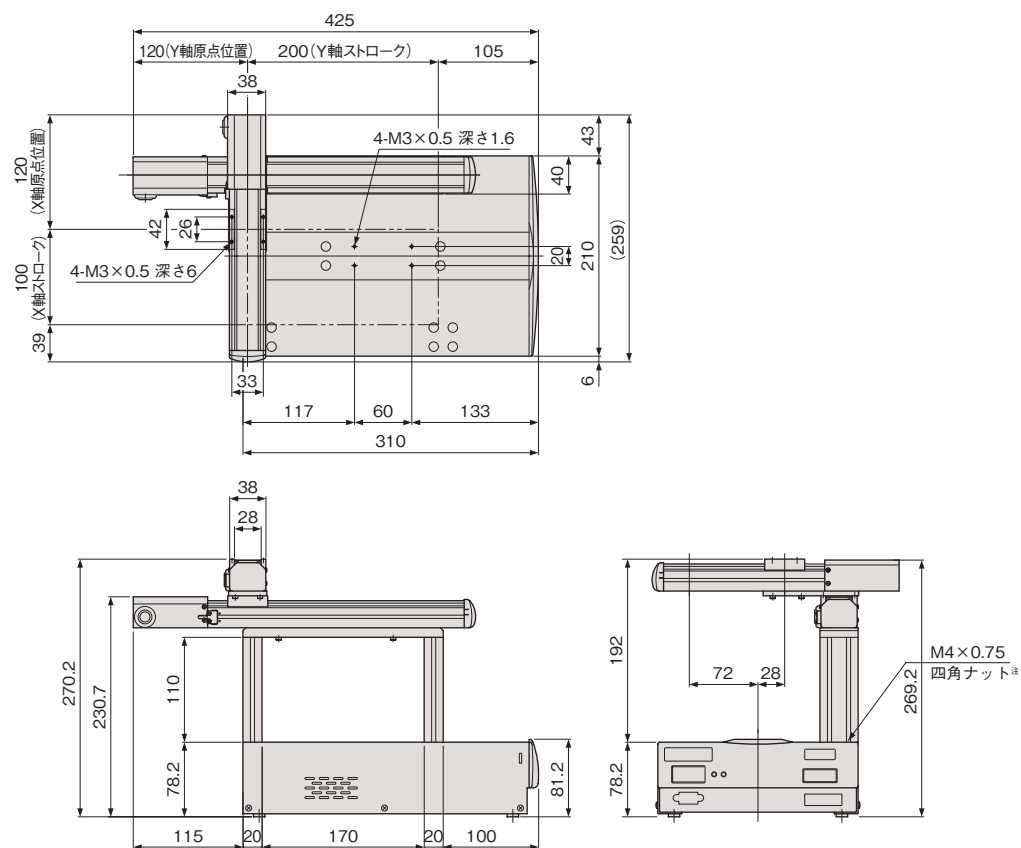


注：四角ナットはスタンドの側面、後面に計6個あります。

直交型2軸

A4  
type

DTHB-CS2

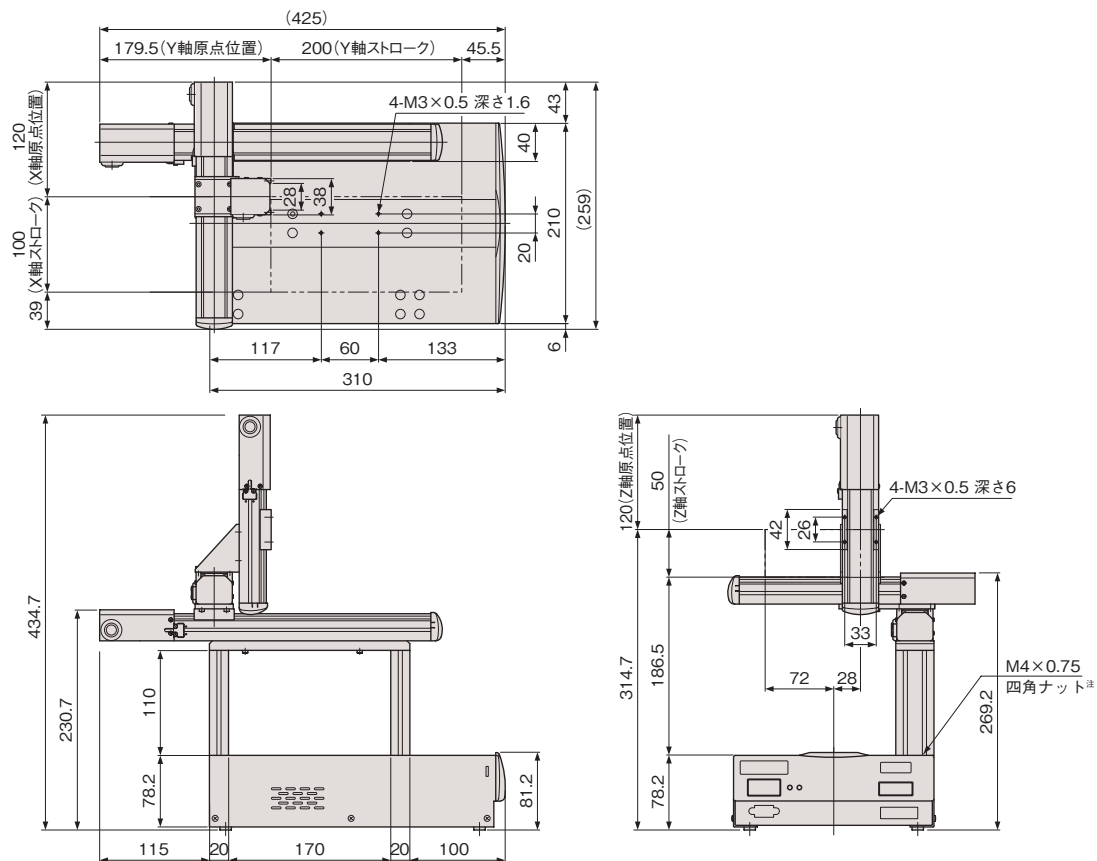


注：四角ナットはスタンドの正面、後面、右側面に計6個あります。

直交型3軸

A4  
type

DTHB-CS3  
DTHB-CSL3

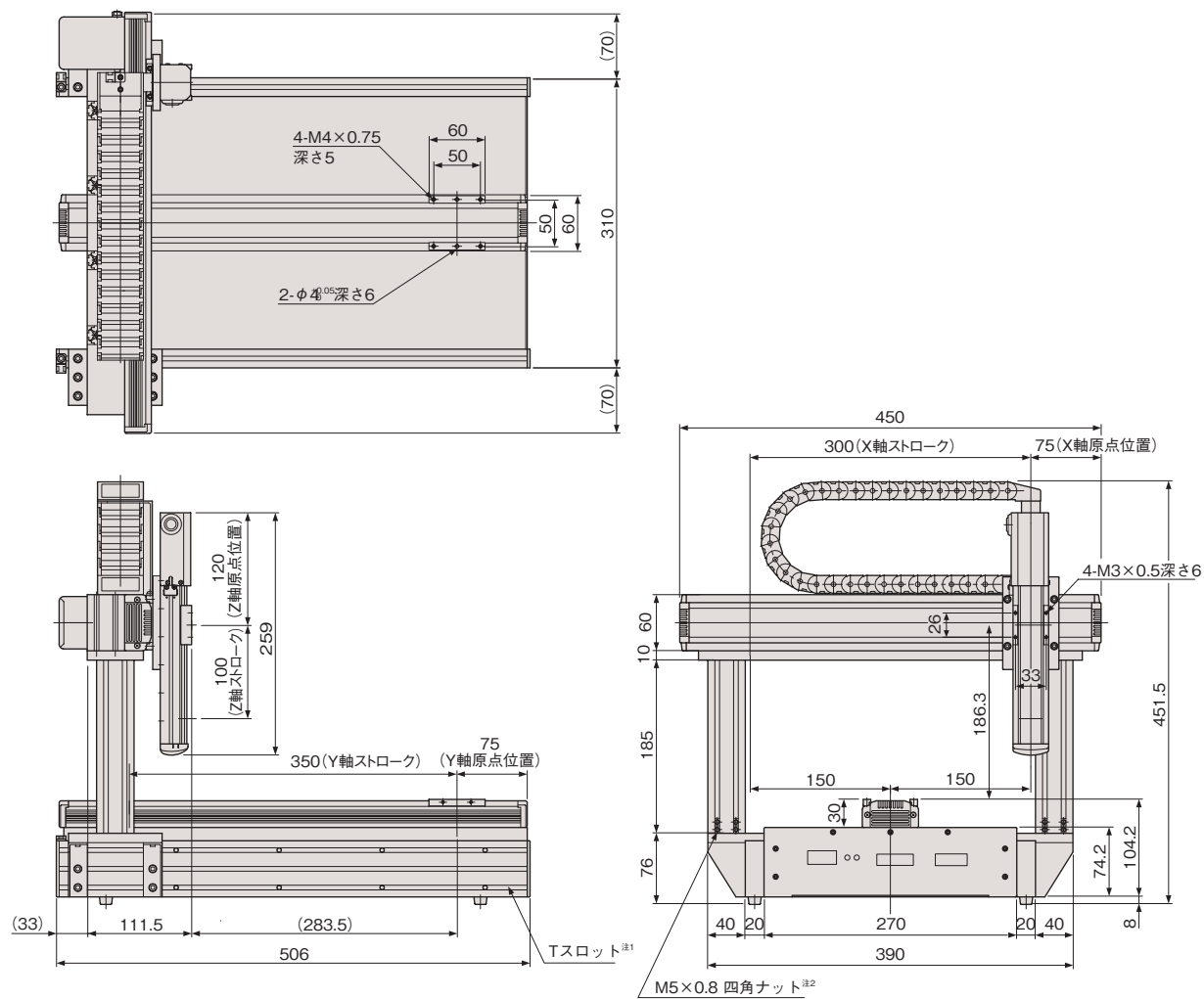


注：四角ナットはスタンドの正面、後面、右側面に計6個あります。



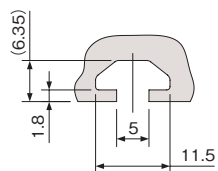
**A3**  
type

**DTHKB-ASL3**



注2: 四角ナットはスタンド正面に計8個あります。

注1: Tスロット断面形状

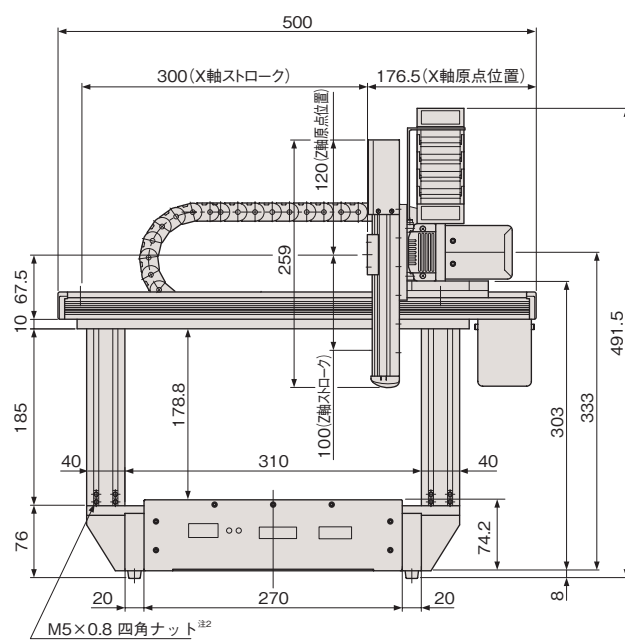
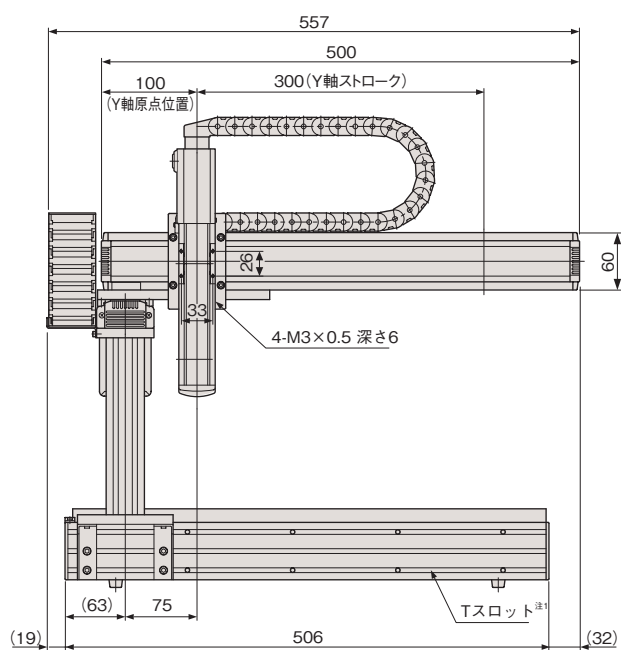
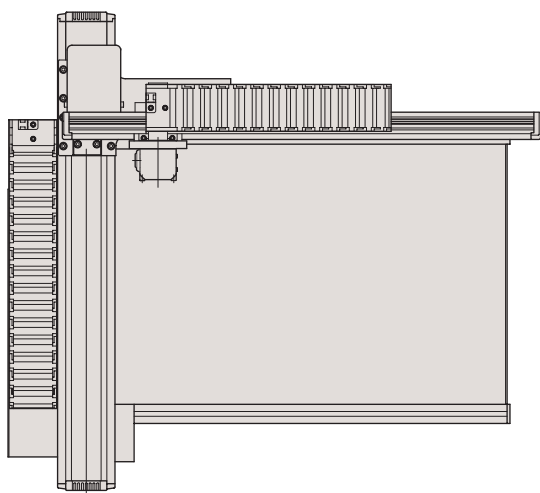




直交型3軸

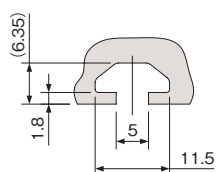
A3  
type

DTHKB-CSL3



注2：四角ナットはスタンド正面に計8個あります。

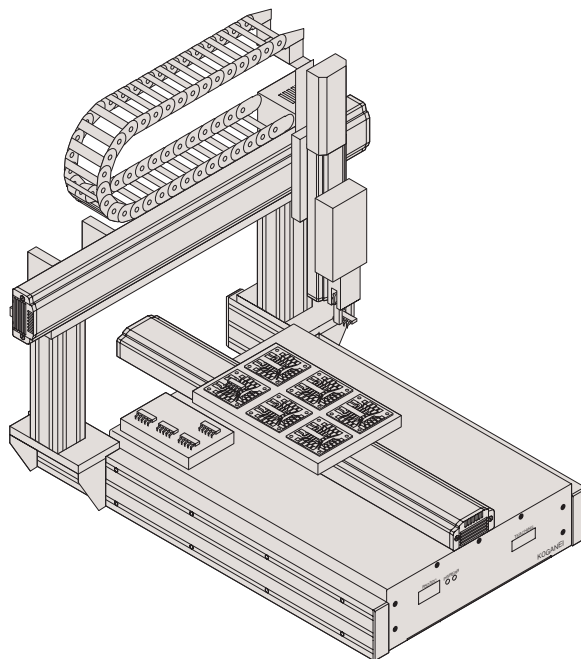
注1：Tスロット断面形状



# 使用例

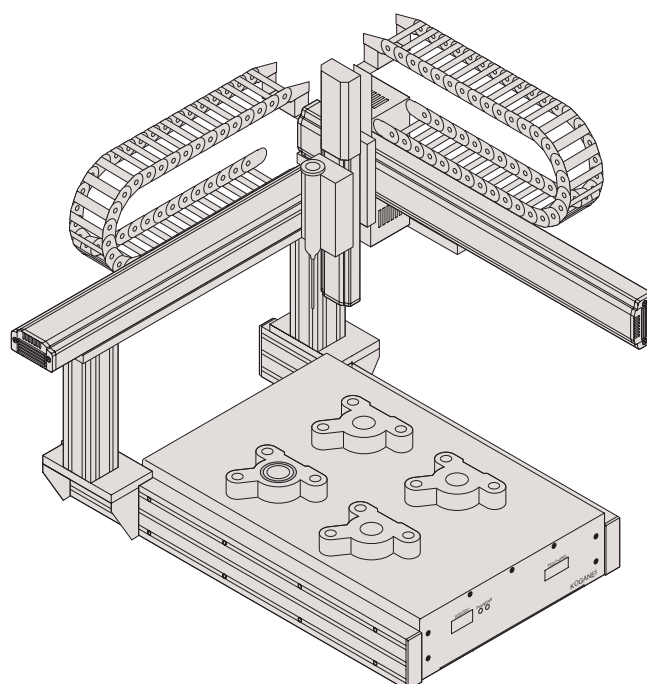
## ピック&プレイス機

- セルマスターDTHBシリーズをX軸、Y軸に使用した低価格ピック&プレイスユニット。



## シール剤塗布機

- ワークの塗布面にシール剤を塗布します。



## DTH (K) — DTH (K) B リニューアル変更点概要

- DTH (K) シリーズからDTH (K) Bシリーズへのリニューアル変更点は主に下記となります。  
DTH (K) Bシリーズの詳細な仕様、機能につきましては、取扱説明書をご覧ください。

変更項目	DTH (K)	DTH (K) B
門型Y軸ストローク (A4サイズのみ)	180mm	200mm (トップカバー変更)
操作BOX取付コネクタ位置	本体背面 左側下	本体正面 右側下
RS232Cコネクタ (通信ケーブル)	メス (オス - メス クロスケーブル)	オス (メス - メス クロスケーブル)
モータカバー長さ (A4各軸・A3Z軸)	70mm	78mm
モータカバー高さ (A3サイズ、X・Y軸)	67mm	70mm
エンコーダ取付	なし	あり
脱調検知機能		
ダイレクトティーチング機能		
エディタ／プログラム・ポイントのコメント		
エディタ／プログラムの一括保存・読み込み		
エディタ／プログラム連続送受信		

### 改訂内容

初版  
P5 本体仕様 -ASL3、-ALL3、-CSL3の補間速度に注2を追加。



株式会社コガネイ

☐ 本社 ☐ 営業本部 ☐ 海外営業部  
184-8533 東京都小金井市緑町 3-11-28

- このカタログは2006年12月現在のものです。
- 記載されている仕様および外観は、改良のため予告なく変更することがあります。ご了承ください。