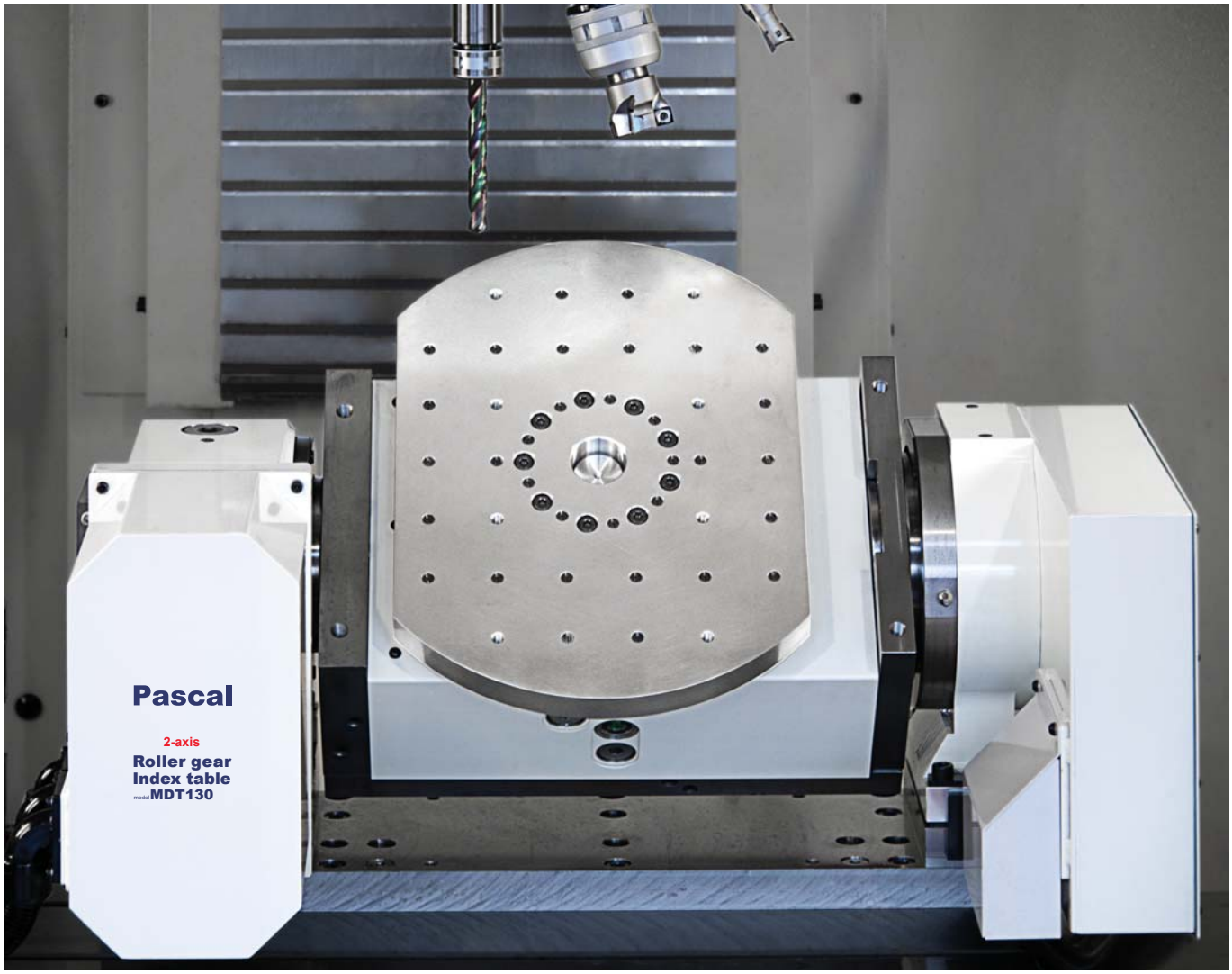
Pascal

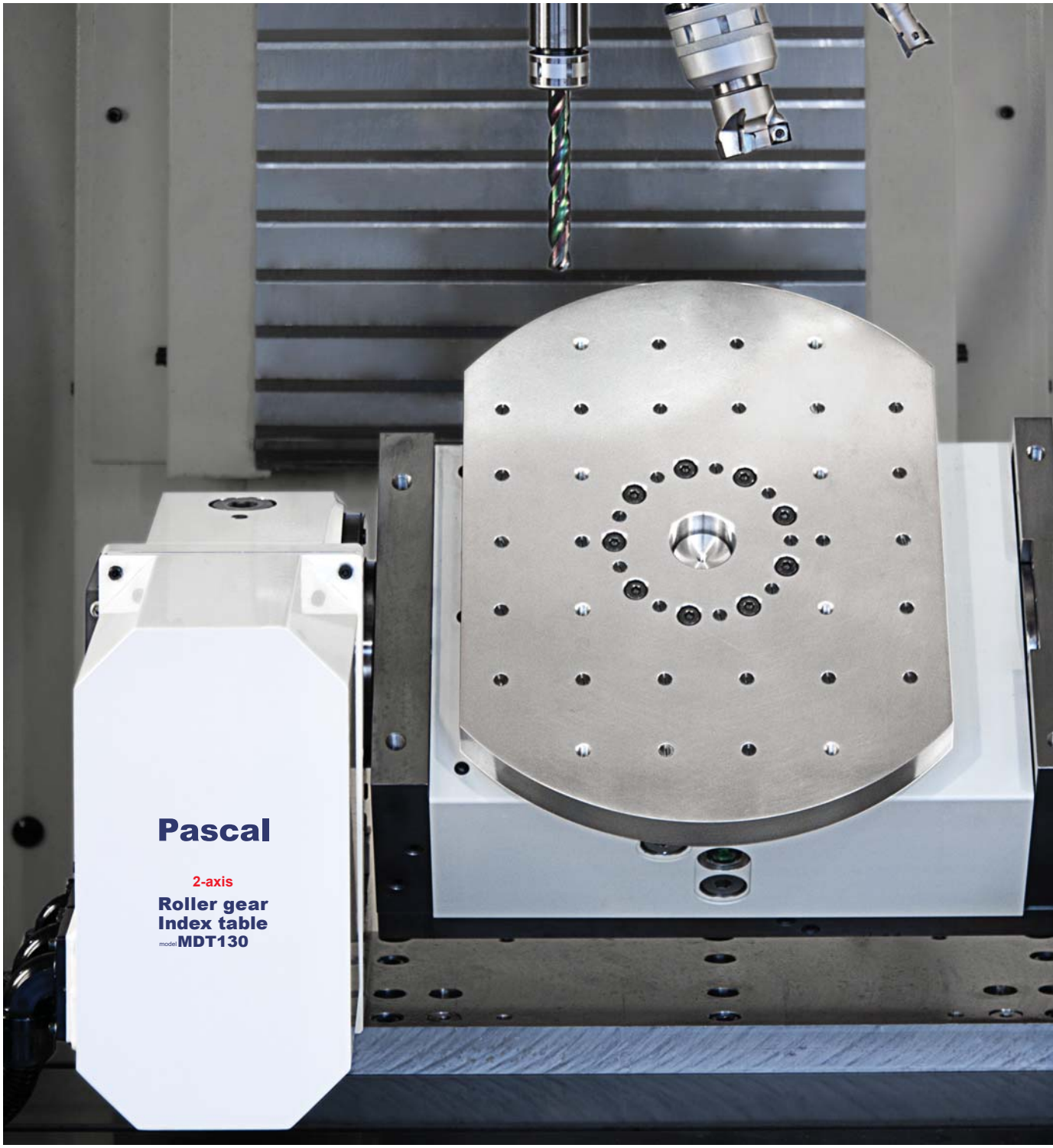
2-axis

Roller gear Index table

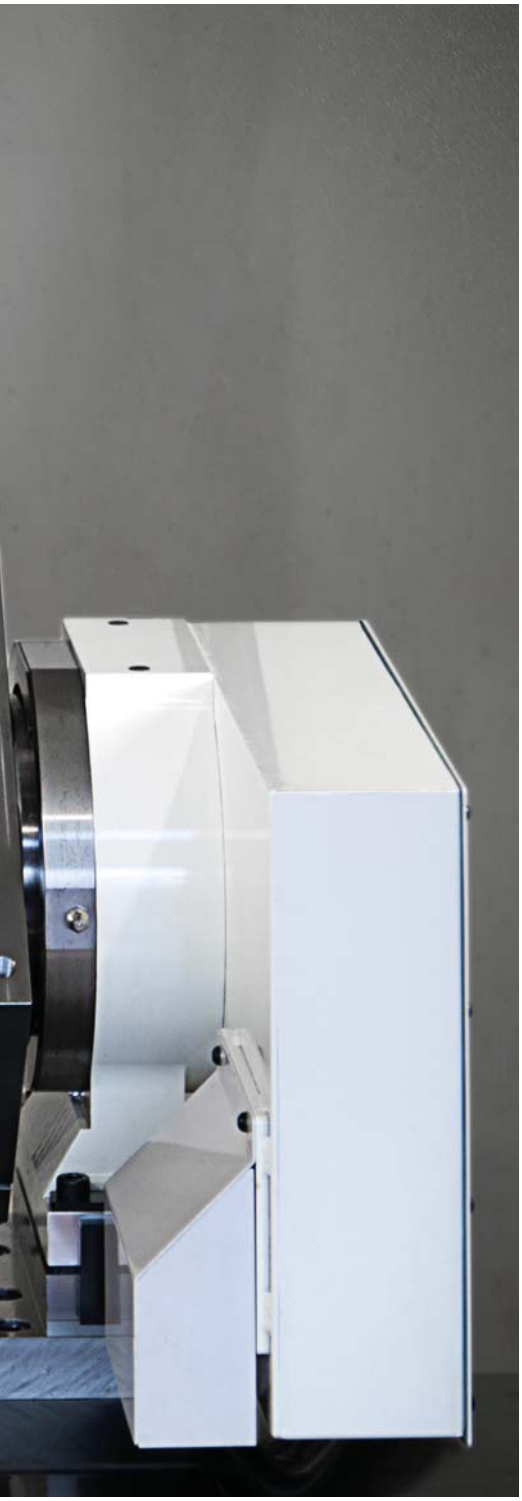
model **MDT130** PAT.P.



コンパクト・高性能な 2軸インデックステーブル

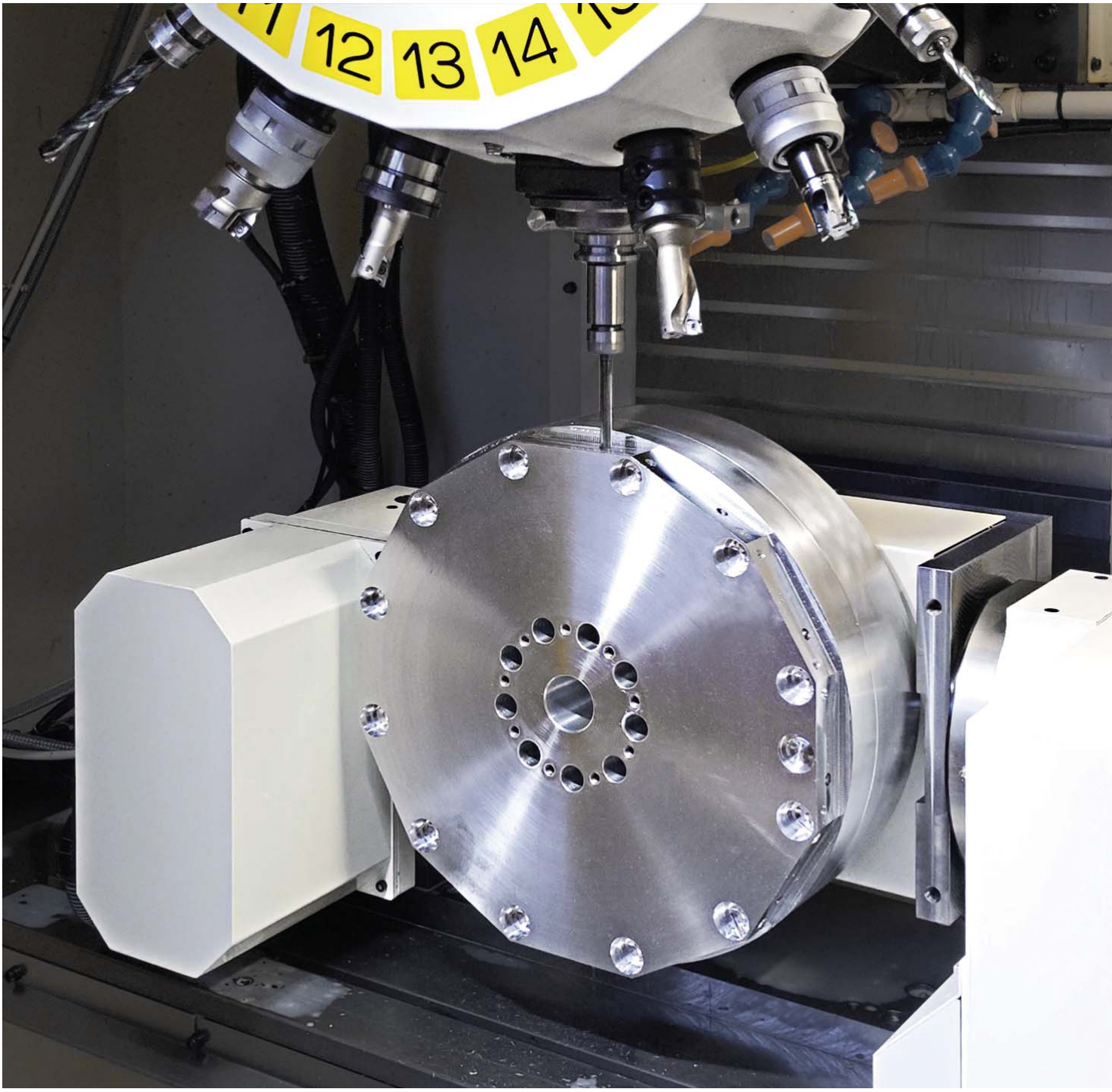


model MDT130



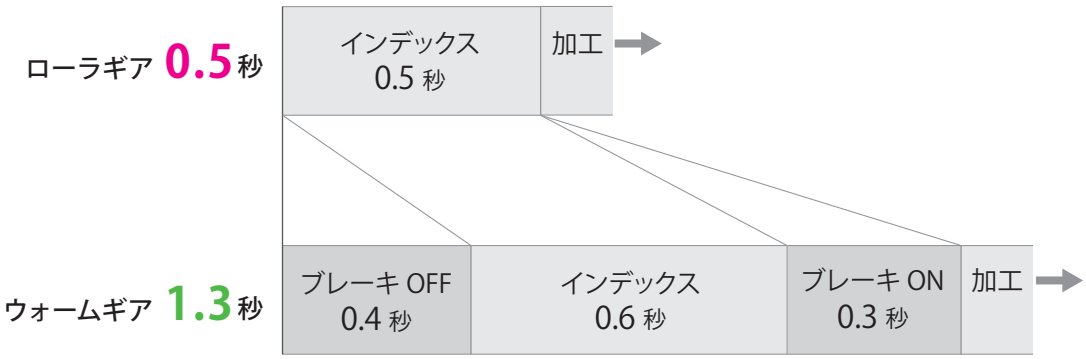
- ノンブレーキ&高速旋回で タクトタイムを1インデックスあたり 0.8秒短縮でき、生産性は大きく向上します
- 最大ワークサイズ ø400 - 大型ワークに対応できます
- テーブル本体重量 220kgと軽量化をはかり #30小型マシニングセンタ搭載に最適です
- 2軸インデックステーブル幅 - 865mmのコンパクト設計です
- ローラギアは高精度で安定した性能が長期間維持できます
- ロータリージョイント - 油圧・空圧 計 9ポート + クーラント 1ポートで ワーククランプの最適化がはかれます。
- 2軸駆動により工程集約ができ、設備台数・工程間搬送を削減できます
- 2軸駆動でワークの設計変更、斜め穴加工に柔軟な対応ができます

ブレーキレス 2軸高速インデックスで



生産性は大きく向上する

ブレーキレスで タクトタイムを短縮する

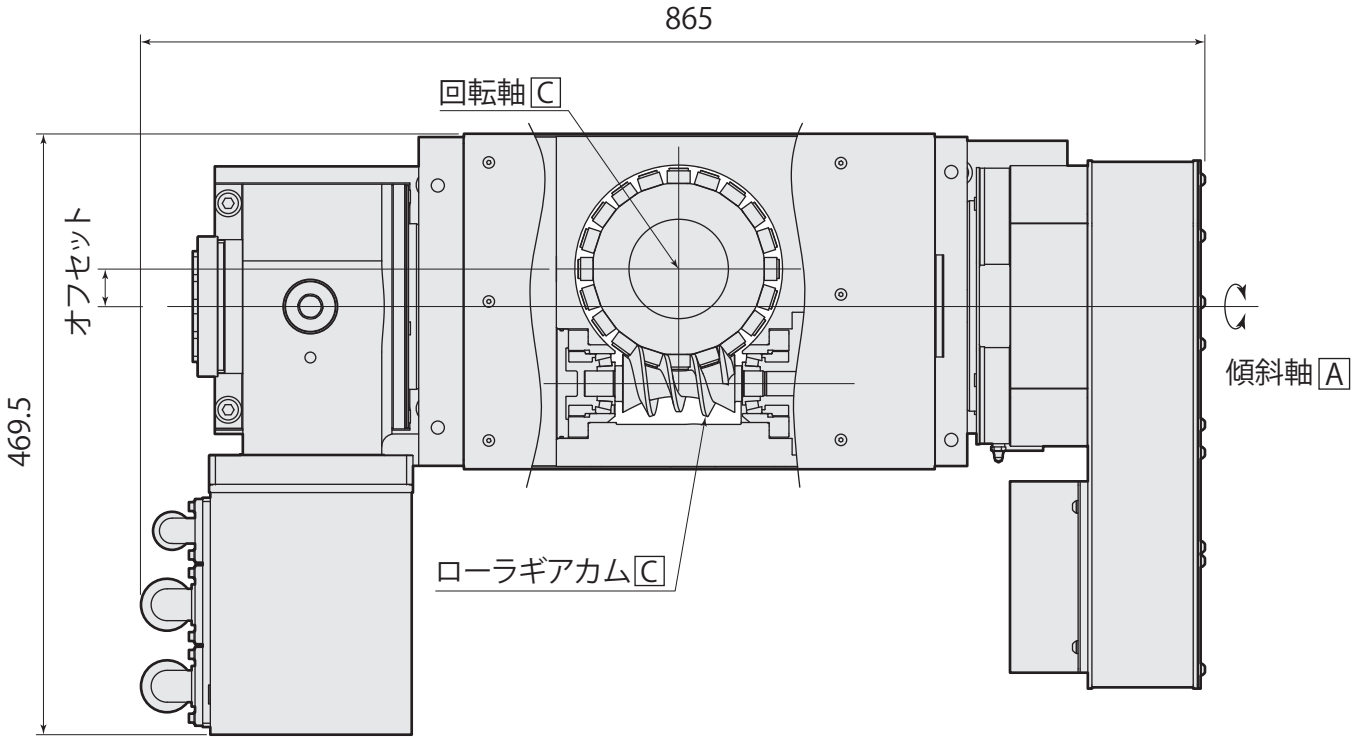


1インデックスあたり ウォームギア 1.3秒 - ローラギア 0.5秒 = **0.8 秒** タクトタイム短縮

インデックス回数の多いワークほど 生産性が向上する

	インデックス時間	インデックス回数	合計インデックス時間
ローラギア	0.5 秒	8 回	**4.0** 秒
ウォームギア	1.3 秒	8 回	**10.4** 秒

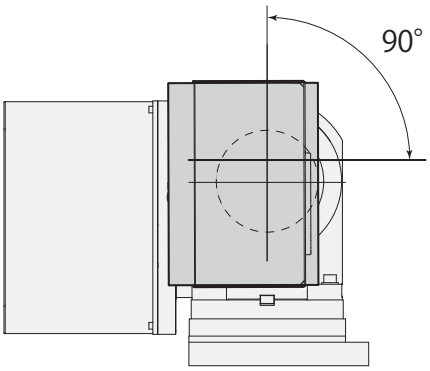
2軸インデックステーブル

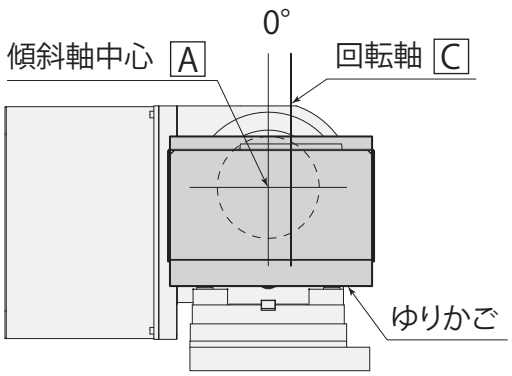


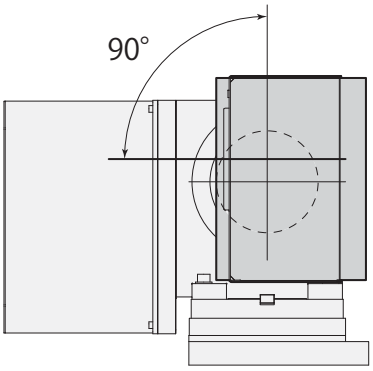
型　　式		MDT130-RFB	
		回転軸(C軸)	傾斜軸(A軸)
出力軸直径	mm	ø130	-
出力軸内径(口元)	mm	ø90H7	-
質量	kg	220	
最高回転数	rpm	50	50
動作角度	deg	360	-90～90
割出し精度	arc sec(秒)	±20	
繰返し精度	arc sec(秒)	10	
許容積載能力(回転時)			
積載質量	kg	80	-
慣性モーメント	kg·m^2	0.73	-
許容負荷能力(加工時)			
負荷トルク	N·m	240	346

● 許容慣性モーメントは最高回転数、アンバランストルク 0 での値です。
回転数を低くすると、許容慣性モーメントは大きくなります。

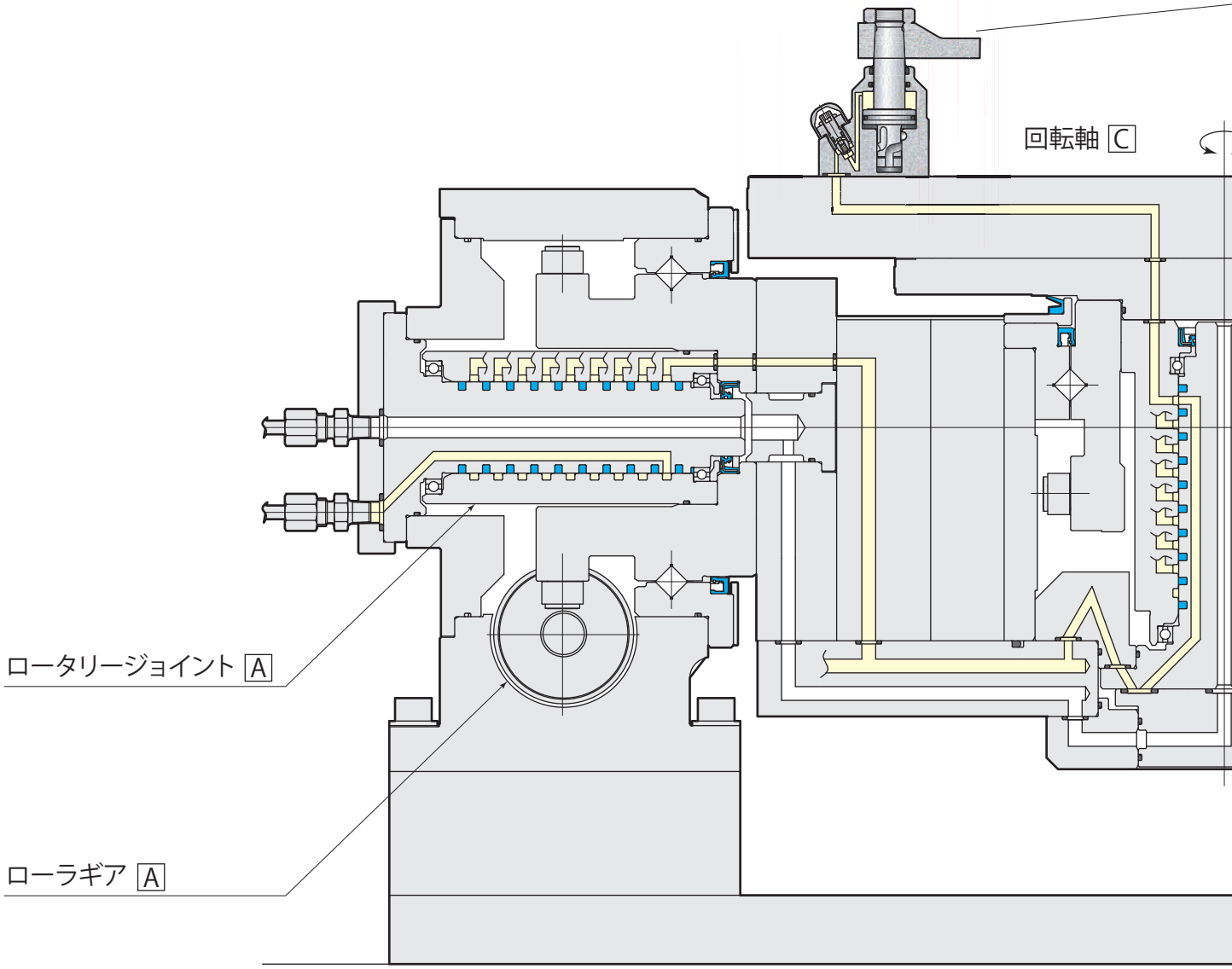
傾斜軸動作範囲







[ジグ例] スイングクランプ



2軸ローラギアインデックステーブル＆9ポートロータリージョイントで

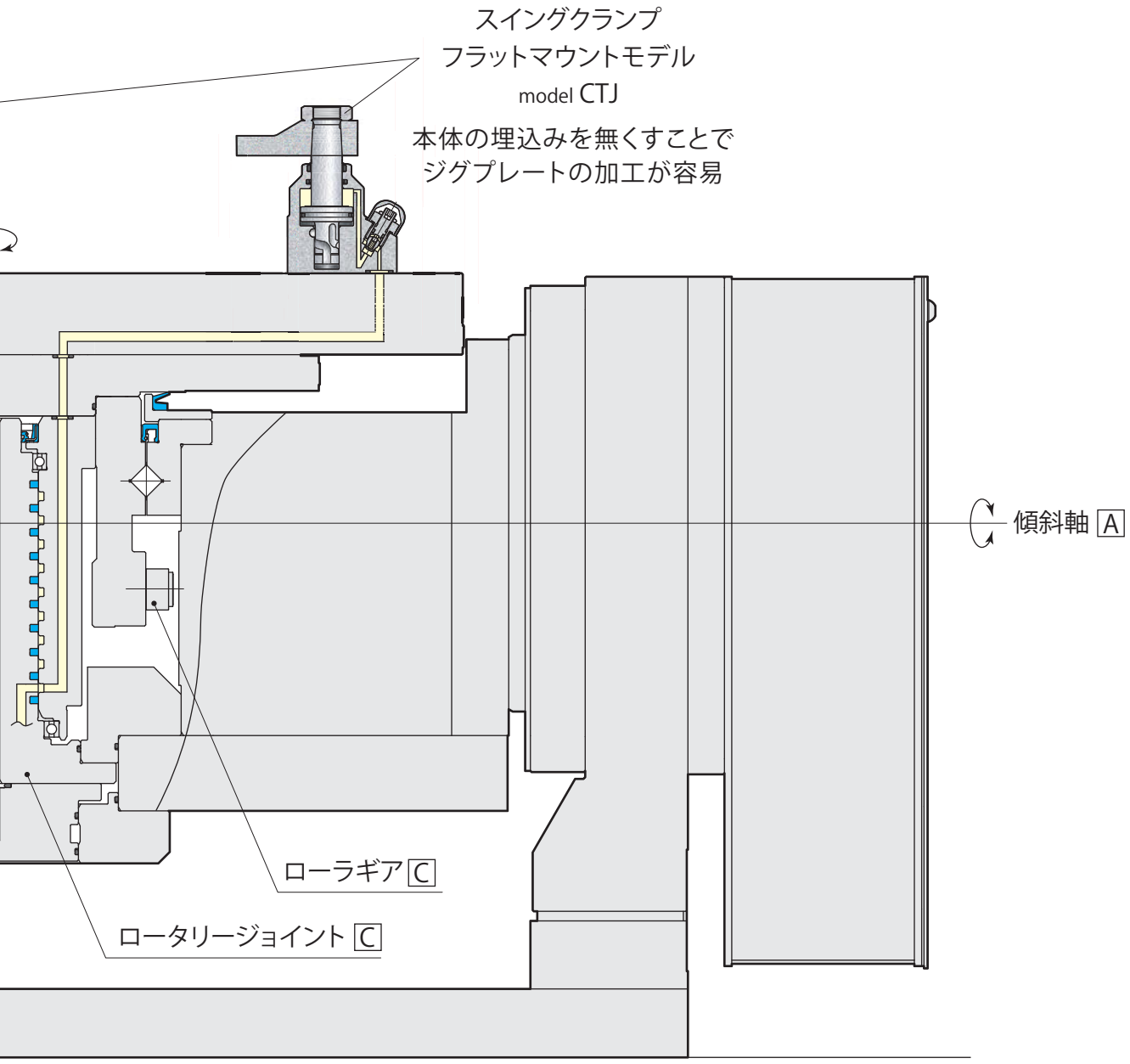
スイングクランプ
CTJ
油圧7MPa **2** ポート

＋

ワークサポート
CSN
油圧7MPa **1** ポート

＋

フラットマウントモデル



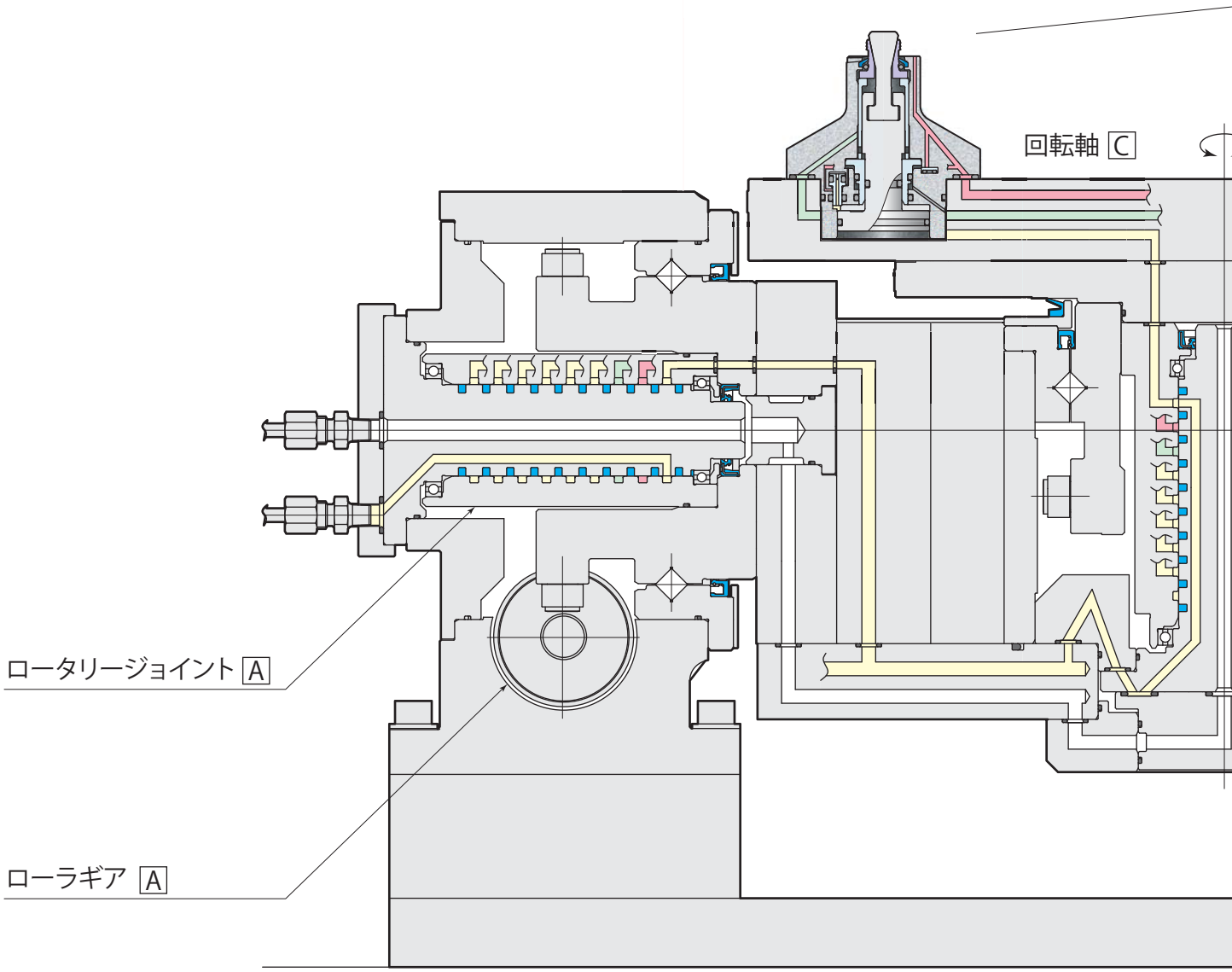
多様なワークホールディング機能が構成できます

ワークリフトシリンダ
CNB-U
油圧7MPa **2** ポート
エア **1** ポート

＋ エアブロー・着座
エア **3** ポート

＝ トータル
9 ポート

[ジグ例] エクスパンションクランプ



2軸ローラギアインデックステーブル＆9ポートロータリージョイントで

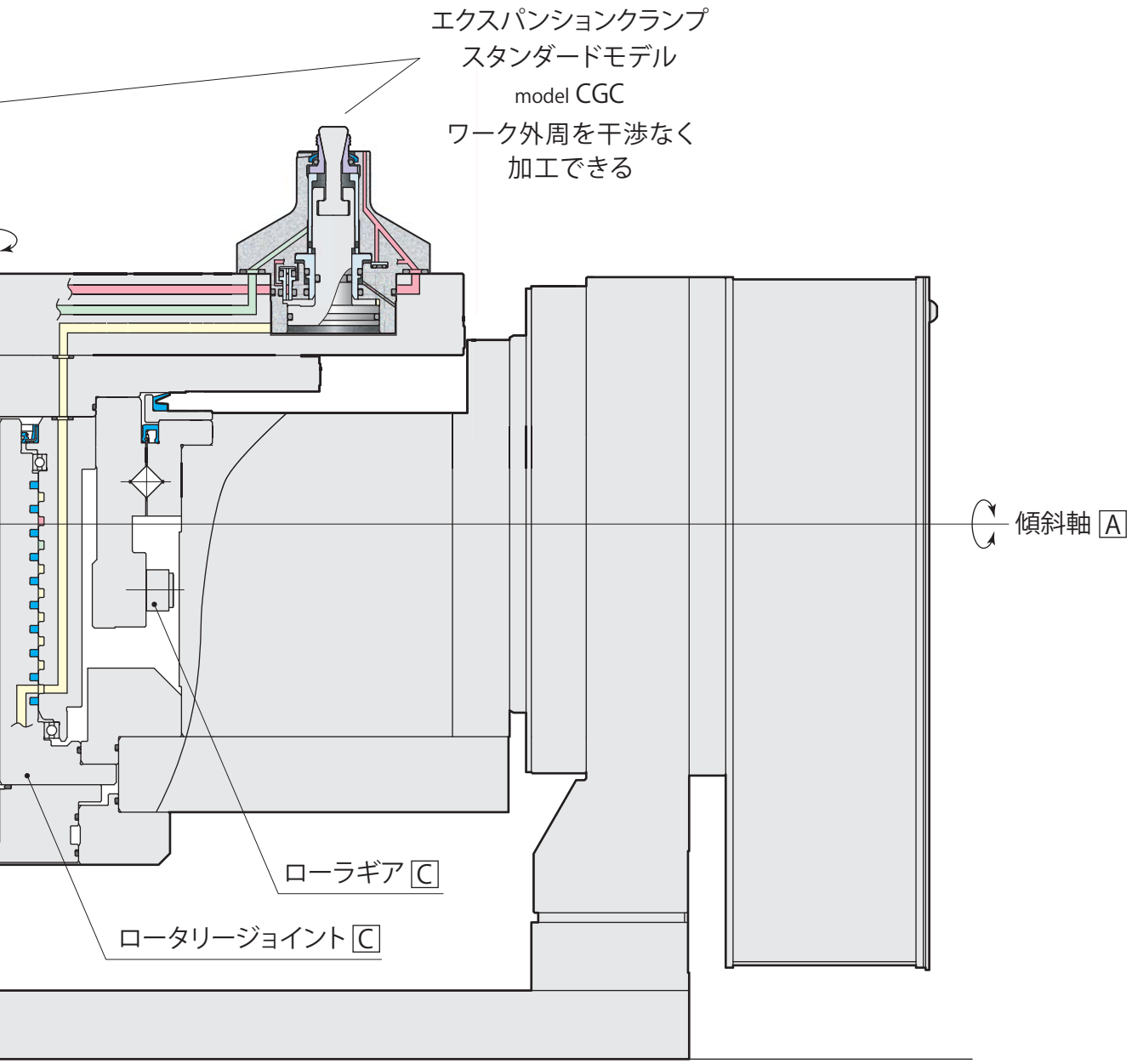
エクスパンションクランプ
CGC
油圧7MPa **2** ポート
エア **2** ポート

＋

ワークサポート
CSN
油圧7MPa **1** ポート

＋

スタンダードモデル



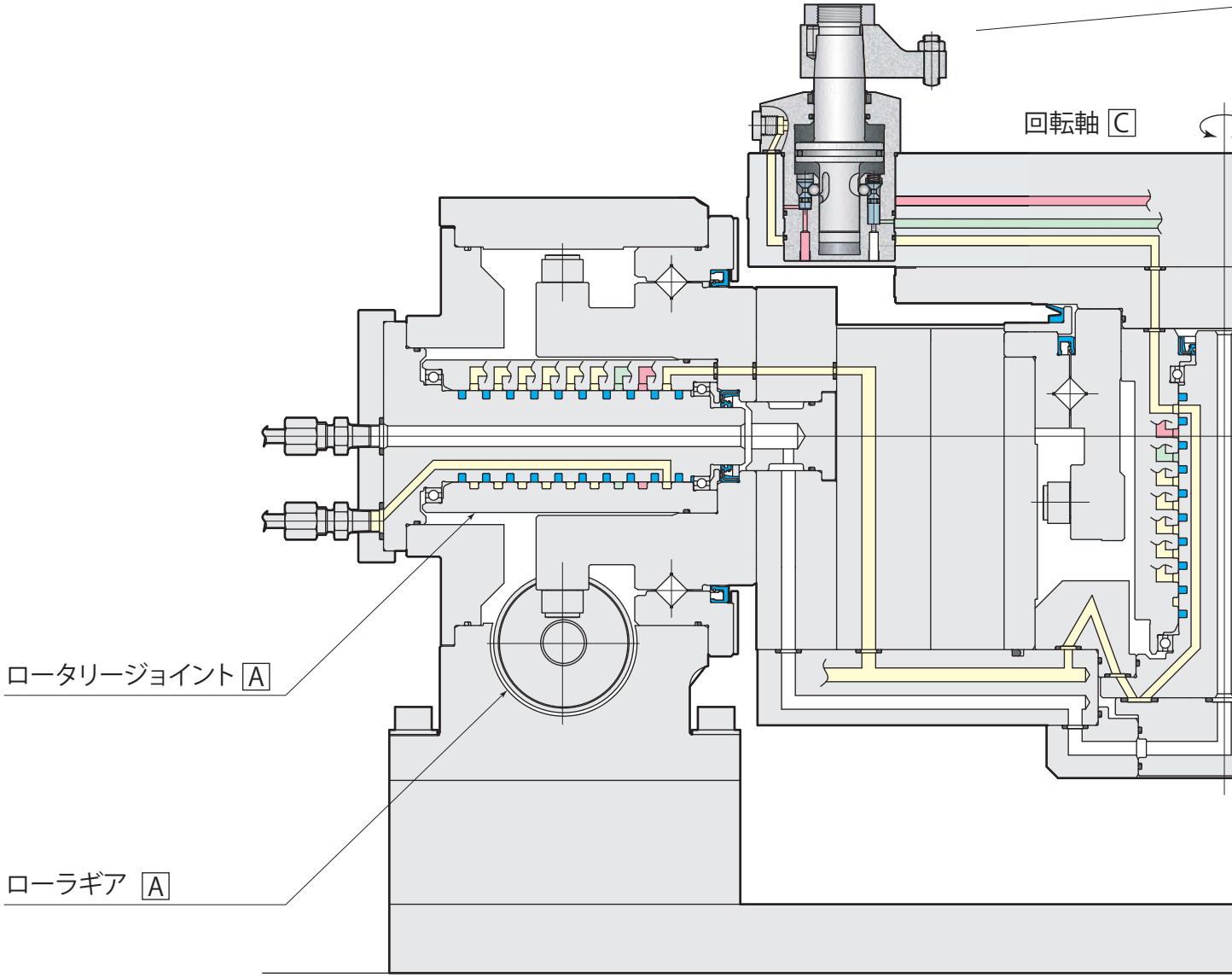
多様なワークホールディング機能が構成できます

ワークリフトシリンダ
CNB-U
油圧7MPa **2** ポート
エア **1** ポート

＋ エアブロー
エア **1** ポート

＝ トータル
9 ポート

[ジグ例] スイングクランプ



2軸ローラギアインデックステーブル＆9ポートロータリージョイントで

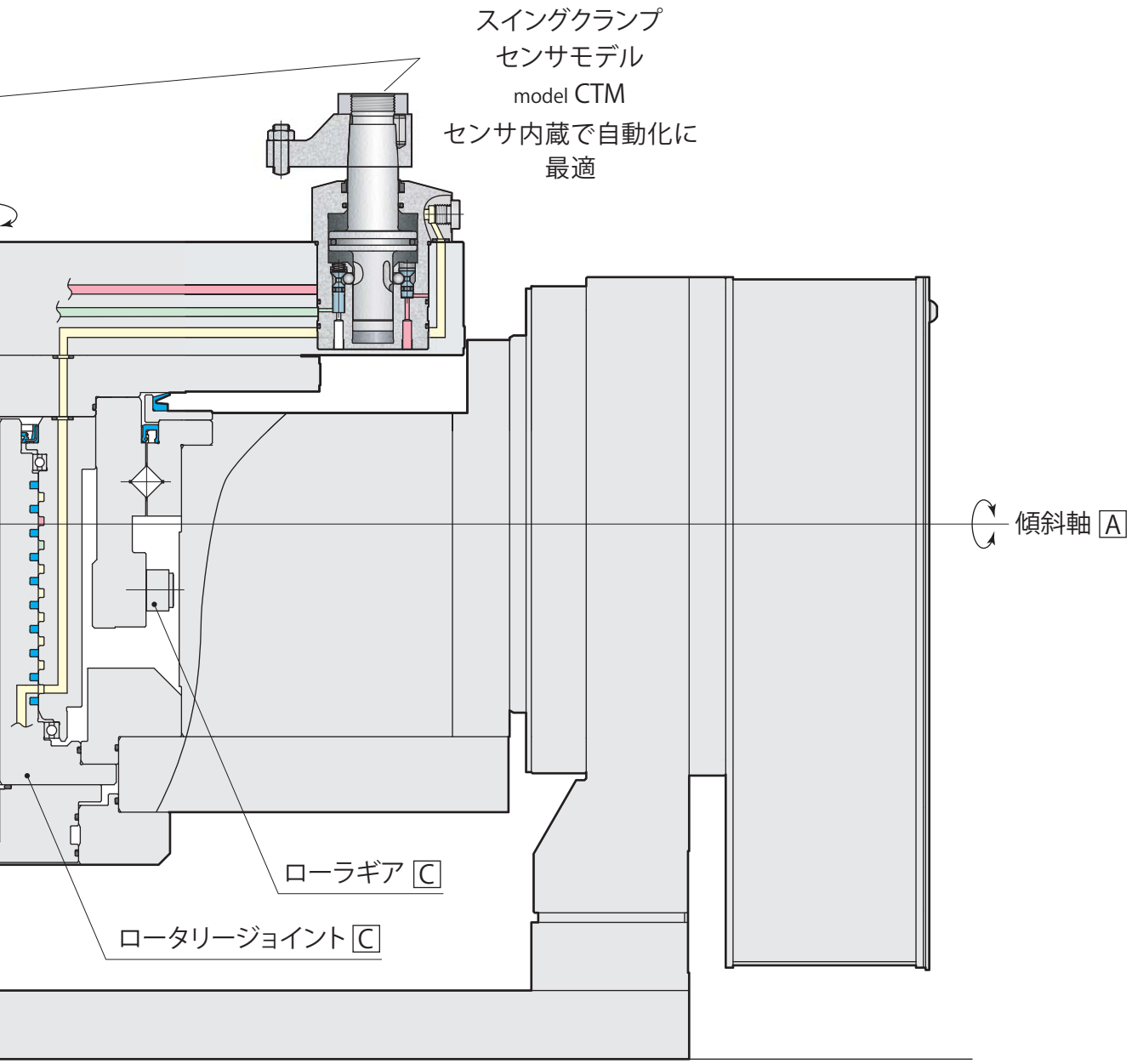
スイングクランプ
CTM-T
油圧7MPa **2** ポート
エア **2** ポート

＋

ワークサポート
CSN
油圧7MPa **1** ポート

＋

センサモデル



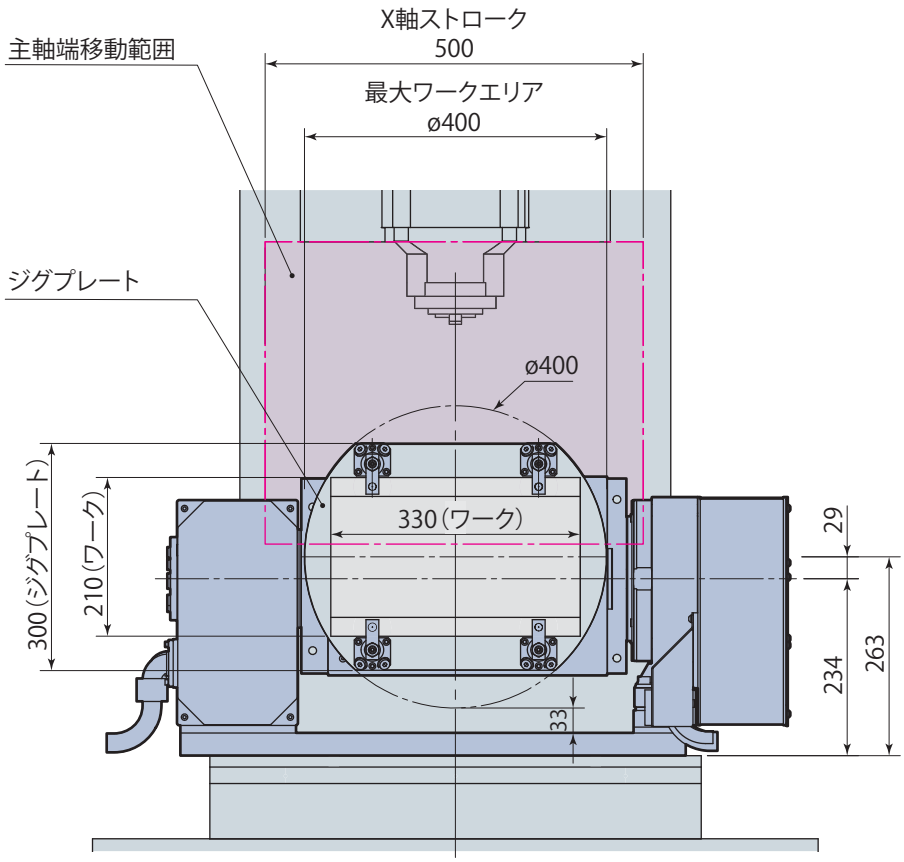
多様なワークホールディング機能が構成できます

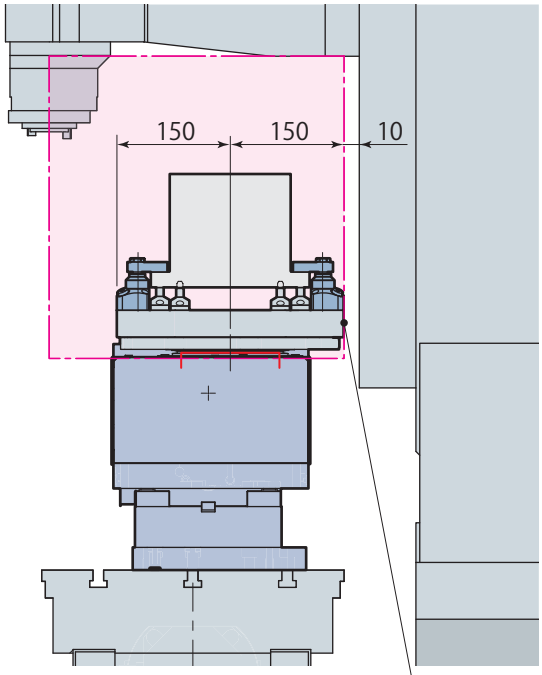
ワークリフトシリンダ
CNB-U
油圧7MPa **2** ポート
エア **1** ポート

＋ エア 着座 **1** ポート ＝ トータル **9** ポート

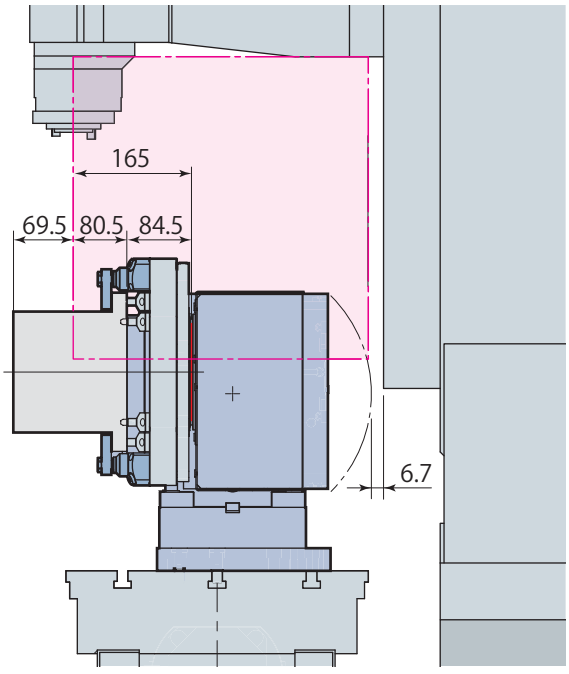
ロボドリルM 搭載例

マシンテーブルをYストローク端まで移動した場合





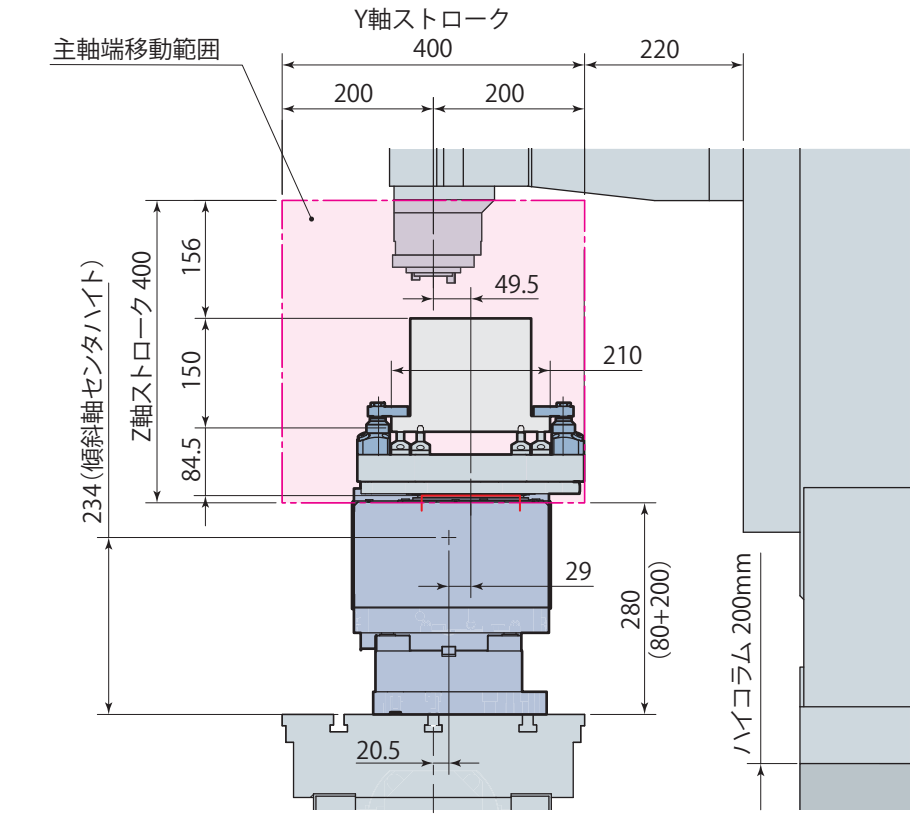
ø400は、この位置で機械と
干渉します。
マシンテーブルを移動した状態で
C軸を回転させないでください

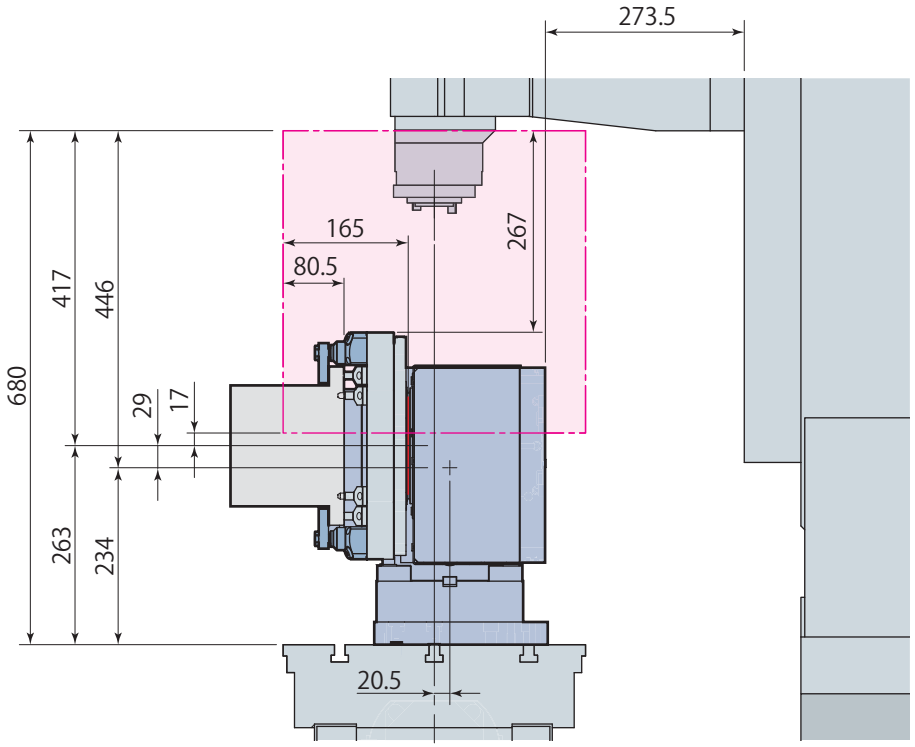


マシンテーブルのストローク端でA軸を回転させても干渉しません

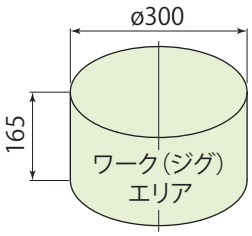
ワークサイズ：X 330・Y 210・Z 150

Yストロークセンターの場合



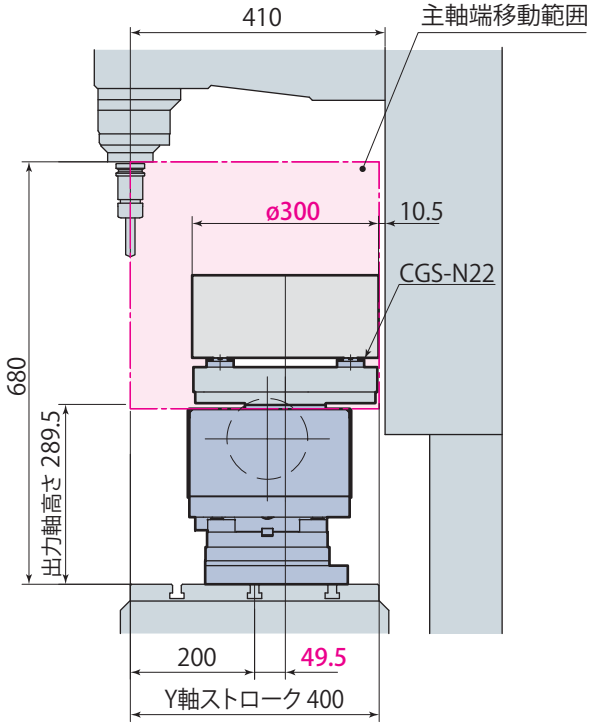


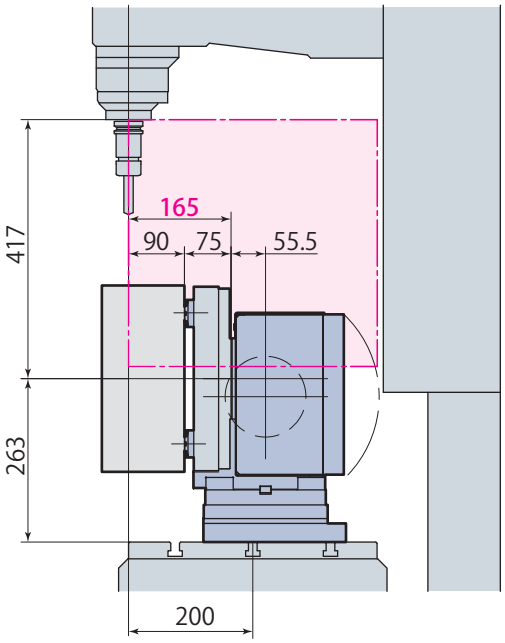
FANUC ROBODRILL α-D21/14MiB ADV ハイコラム 200 搭載例
※α-D21/14MiB (標準仕様) とは寸法が異なるのでご注意ください



ワーク(ジグ)エリア ø300 : Z 165

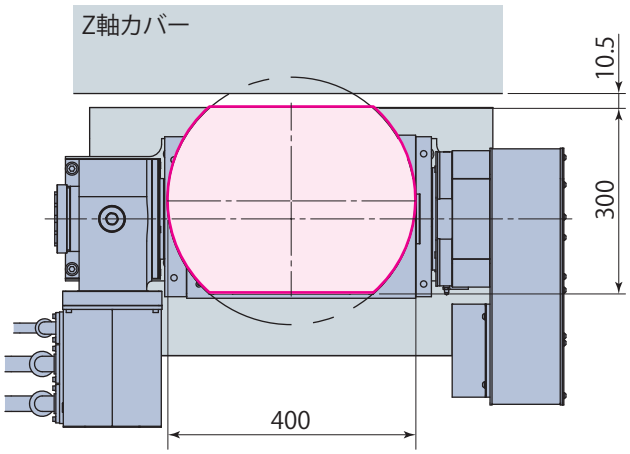
ロボドリルM 搭載例①





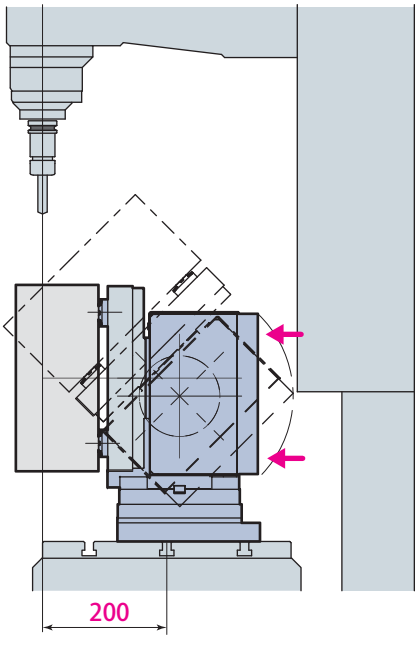
最大ワーク(ジグ)サイズ

Z軸カバーと干渉しない位置で
C軸回転してください



A軸旋回時 干渉注意

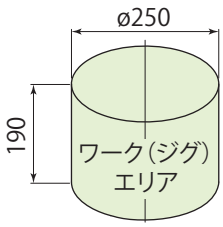
Z軸カバーと干渉しない位置で
A軸回転してください

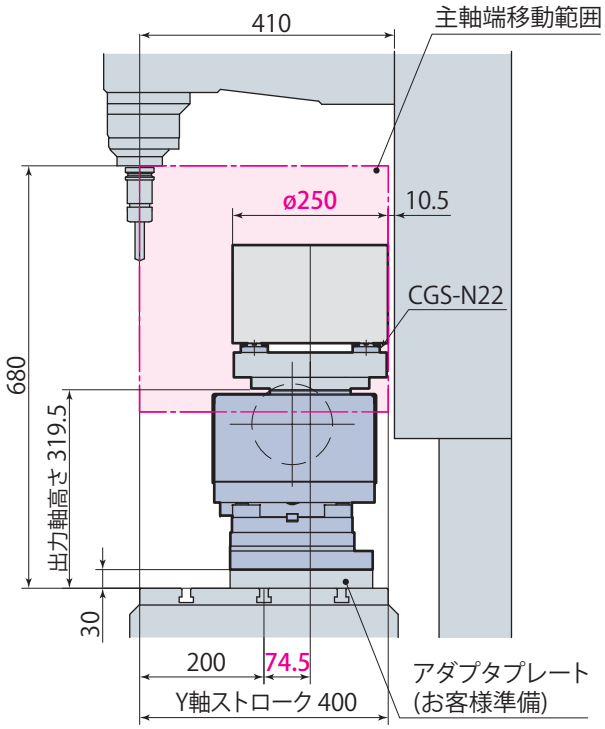


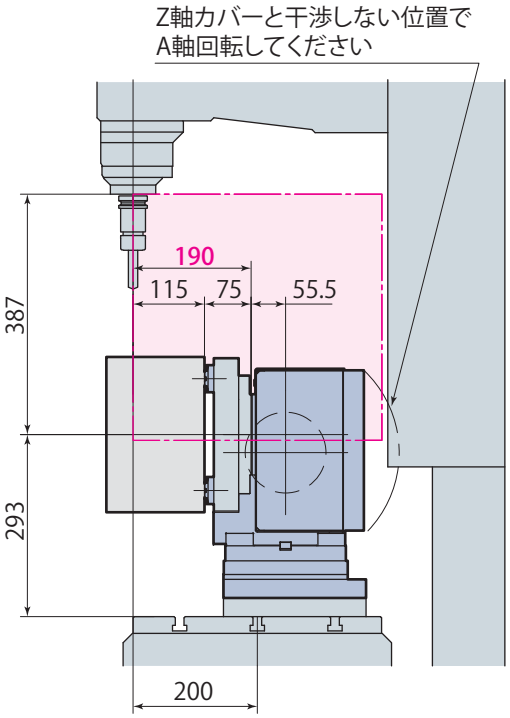
FANUC ROBODRILL α-D21/14MiB ADV ハイコラム 200 搭載例
※α-D21/14MiB (標準仕様) とは寸法が異なるのでご注意ください

ワーク（ジグ）エリア ø250：Z 190

ロボドリルM 搭載例②

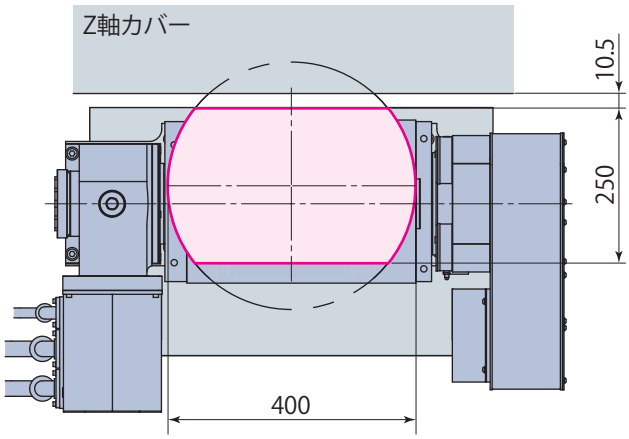






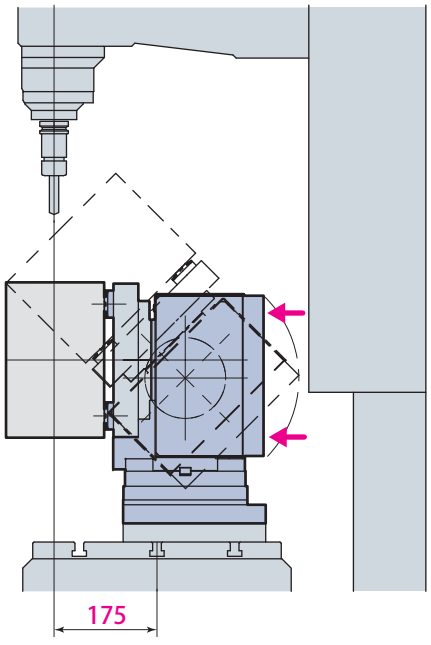
最大ワーク（ジグ）サイズ

Z軸カバーと干渉しない位置で
C軸回転してください

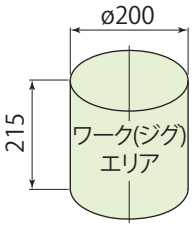


A軸旋回時 干渉注意

Z軸カバーと干渉しない位置で
A軸回転してください

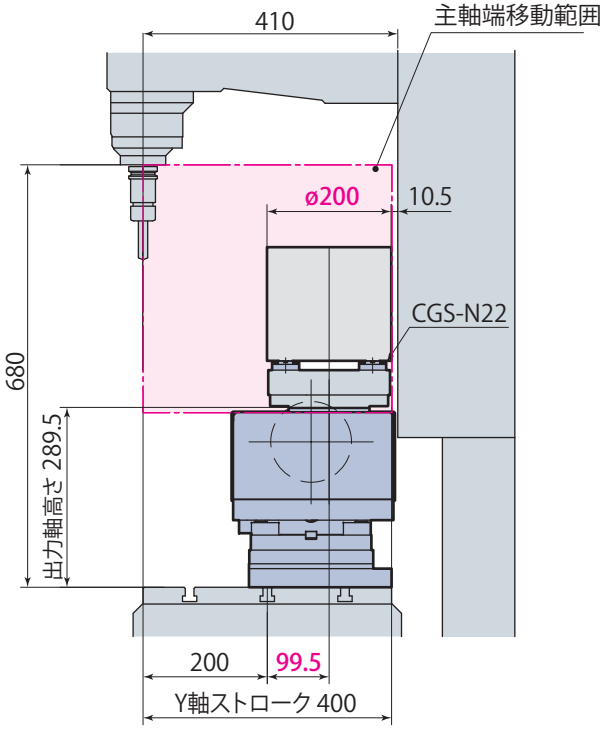


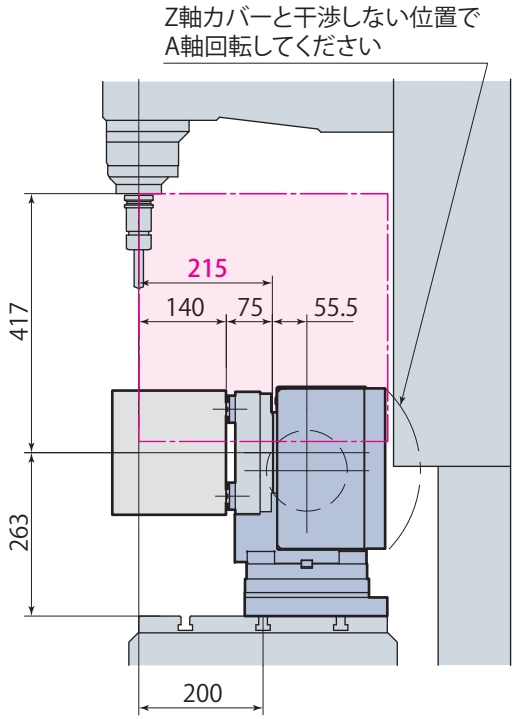
FANUC ROBODRILL α-D21/14MiB ADV ハイコラム 200 搭載例
※α-D21/14MiB (標準仕様) とは寸法が異なるのでご注意ください



ワーク（ジグ）エリア ø200：Z 215

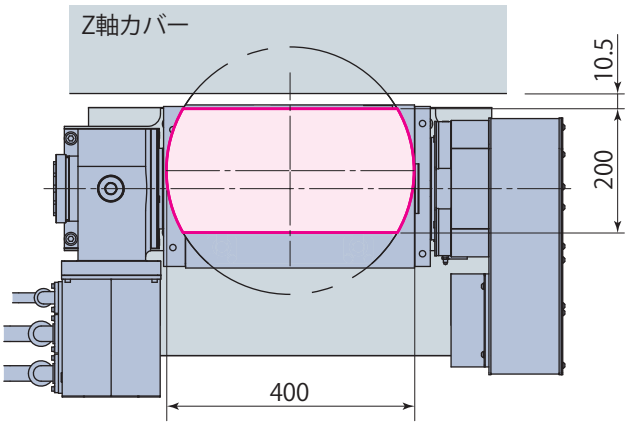
ロボドリルM 搭載例③





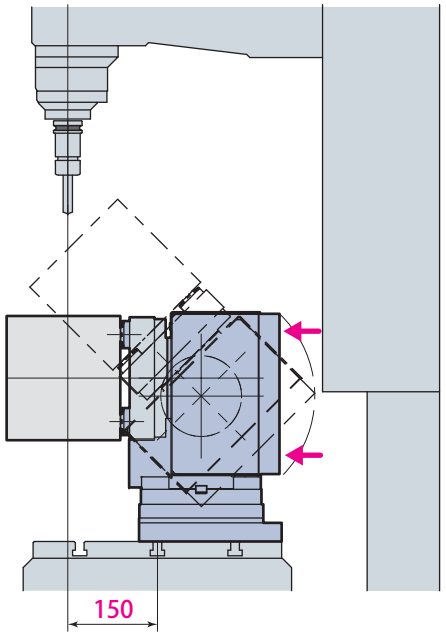
最大ワーク（ジグ）サイズ

Z軸カバーと干渉しない位置で
C軸回転してください



A軸旋回時 干渉注意

Z軸カバーと干渉しない位置で
A軸回転してください



FANUC ROBODRILL α-D21/14MiB ADV ハイコラム 200 搭載例
※α-D21/14MiB (標準仕様) とは寸法が異なるのでご注意ください

Pascal

www.pascaleng.co.jp

パスカル株式会社

本社 〒664-8502 兵庫県伊丹市鴻池２丁目14-7

TEL. 072-777-3521　FAX. 072-777-3520

PA-706J-3

2023. 05

仕様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。

ISO9001 認証取得

本社・大分工場・山形工場