

3.1 本機仕様

項目				単位	TECHSTER A1	TECHSTER A3	
容量	テーブル作業面の大きさ(長さ×幅)			mm	550X200		
	テーブル左右最大移動量			mm	600		
	サドル前後最大移動量			mm	250		
	テーブル上面からといし軸中心までの距離			mm	500		
	標準電磁チャック寸法(長さ×幅×高さ)			mm	電磁チャック 500×200×70		
	床面から作業面までの距離			mm	1000		
	最大積載質量(チャック含む)			kg	150(チャック含む)		
左右	手動	ハンドル送り量 1目盛/1回転	通常	mm	—	0.5/50	
			微動	mm	—	0.005/0.5	
		ジョグ送り速度	m/min	高速:10 低速:2	通常:10 微動:2		
	駆動方式			—	油圧サーボ ジョグレバー	油圧サーボ 手動パルスハンドル	
	自動	送り速度	通常	m/min	1~30		
			クリープフィード 【OP】	mm/min	簡易サーボモータ 10~100	油圧クリープ 低速:10~200 高速:10000	
		駆動方式			—	サーボバルブ 油圧シリンダ	サーボバルブ +スケール 油圧シリンダ
	反転速度(15mm ストローク)			min ⁻¹	150		
	位置検出スケール分解能			mm	—	磁気式スケール 0.001	
	案内面			—	VV ターカイト		
前後	手動	ハンドル送り量	倍率 切, ×1 ×10, ×100 ×400, 自動	1回転	mm	0.1, 4.0【OP】	0.01, 0.1 1.0, 4.0
			1目盛	mm	0.001, 0.04【OP】	0.0001, 0.001 0.01, 0.04	
	駆動方式			—	ホールネジ ジョグレバー 手パハンドル【OP】	ホールネジ 手動パルスハンドル	
	自動	送り速度	ジョグ送り	mm/min	10~1000	0~400, 500 1000, 2000	
			早送り	mm/min	—	2000	
			研削送り	mm/min	10~1000	0.1~2000	
	駆動方式			—	ホールネジ 簡易サーボモータ	ホールネジ サーボモータ	
	最小設定単位			mm	—	0.0001	
	位置検出スケール分解能			μm	デジタルスケール 1.0	リアスケール 0.05【OP】	
	案内面			—	リアホールターカイト		

項目				単位	TECHSTER A1	TECHSTER A3	
上下	手動	ハンドル送り量	倍率切, ×1 ×10, ×100 ×400	1回転	mm	0.01, 0.1, 1.0, 4.0	
				1目盛	mm	0.0001, 0.001, 0.01, 0.04	
		駆動方式			—	ホールネジ 手動パルスハンドル	
	自動	送り速度	ジョグ送り		mm/min	100, 1000	
			早送り		mm/min	—	2000
			研削送り		mm/min	0.5, 1, 2, 4, 6, 8 10, 15, 20, 30 μm (10段)	0.1~500
		駆動方式			—	ホールネジ サーボモータ	
	最小設定単位				mm	手動: 0.0001 自動: 0.0005 カウンタ: 0.0010	0.0001
	位置検出スケール分解能				μm	デジタルスケール 1.0	リアスケール 0.05【OP】
	案内面				—	リニアボールガイド	
といし	外径×幅×内径			mm	255×6.4~25×50.8		
	回転速度			min ⁻¹	500~5000 (インパクタ)		
油圧/ 潤滑	作動油/潤滑油 容量			L	作動油 40(別置タンク) 潤滑油 20(ベッド)		
	油圧ユニット質量(作動油含まず)			kg	55	120	
電動機	といし軸			kW-P	3.7-2		
	油圧ポンプ			kW-P	1.5-4		
	前後送り用			kW	0.4	1.0	
	上下送り用			kW	0.5	1.0	
	自動潤滑ポンプ			W	5		
電源容量				kVA	10	13	
所要床面積			幅	mm	2240		
			奥行	mm	1735	1795	
			高さ	mm	2020	1980	
機械総質量				kg	2400		