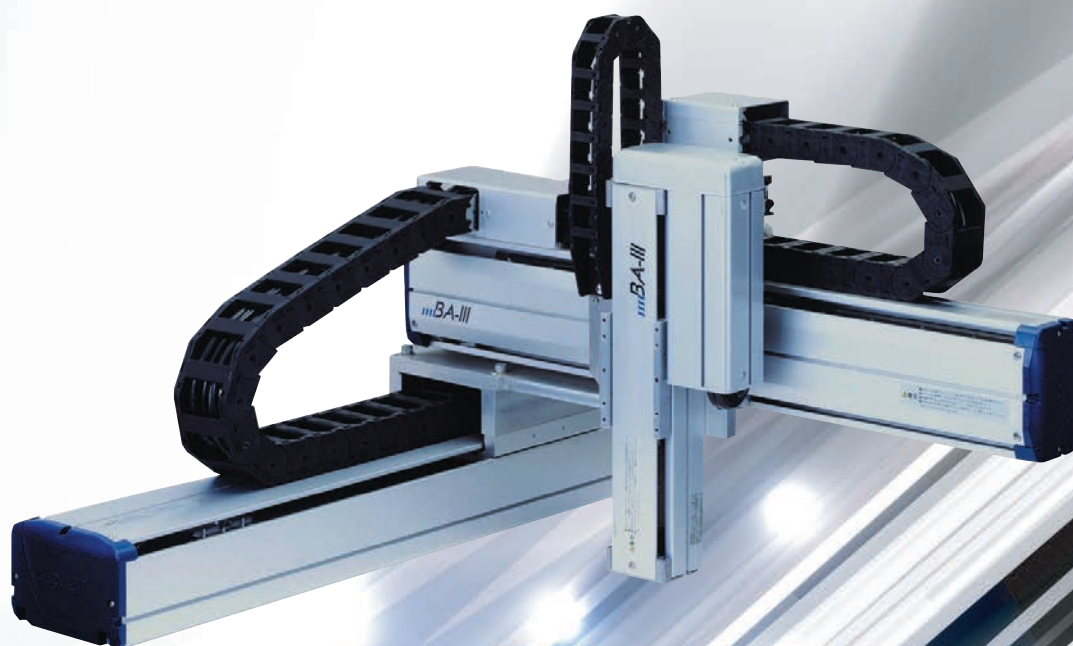


Shibaura Machine

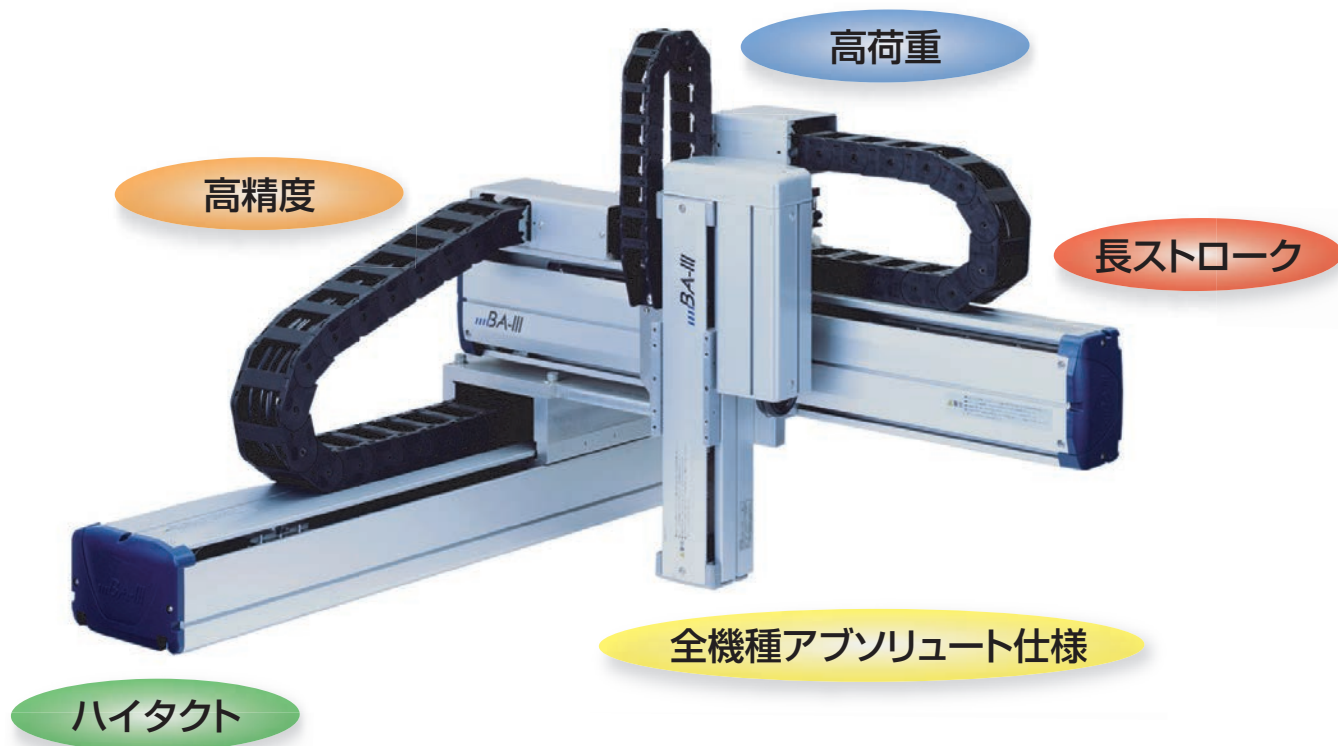
**COMPO ARM**  
ARM ROBOT

**BA-III** SERIES



# COMPO ARM

直交ロボット「コンポアーム」は、1986年に販売を開始し、「高い信頼性」と「使い易さ」を特長として、これまで、多くのお客様にご採用頂き、現在も様々な生産ラインの中で活躍しています。新商品のBA-Ⅲシリーズは、従来のBA-Ⅱの特長を継承しながら、更に「使い易さ」の面で、機能アップを図りました。単軸から直交軸(2~4軸)まで、豊富なバリエーションをラインナップしております。



<最大可搬質量>単軸仕様：水平250kg、X-Y2軸組合せ仕様：100kg

<長ストローク>最大ストローク：4450mm対応可能

<最大速度>ボールネジ駆動：2300mm/s、タイミングベルト駆動：2000mm/s

<位置繰り返し精度>ボールネジ駆動：±0.01mm、タイミングベルト駆動：±0.04mm

原点復帰不要なACサーボモータ（アブソリュート仕様）を搭載

**BA-Ⅲシリーズは  
さらに使い易さを追求!**

- LMガイド、ボールネジに無給油シールを採用したことで、長期メンテナンスフリーとなりました。
- コンパクトなACサーボモータ搭載により、軸全長が短くなりました。
- 有効ストロークの長い機種を追加し、ロボットの動作範囲が拡大しました。

## コントローラ 従来のBA-IIシリーズのコントローラに比べ機能性アップ!

- 高性能サーボ制御エンジンを採用し、複雑なシーリング作業も対応可能となりました。
- 高荷重(モータ容量750W対応)専用のコントローラをラインナップし、高荷重タイプのコストダウンを実現しました。
- 3、4軸組合せ時必要であった高機能マスターユニットが不要となり、コストダウンと省スペース化ができました。(最大制御軸数が4軸)
- コントローラの処理速度が向上し、更なるサイクルタイム短縮を実現しました。
- 「外部ポイント指定モード」が機能アップし、位置決め完了後、ポイントテーブルNoの外部出力が可能となりました。

※「外部ポイント指定モード」は、命令語を使用せず、PLC等からの出力信号によって、位置決め動作をさせる運転モードです。

### マスターユニット

- 1軸分のサーボアンプを内蔵。単軸から4軸仕様時のマスターとして使用します。
- マルチ電源(AC100~115V、200V~230V)を採用しています。

※400W、750Wは200V系のみ対応となります。

CA25-M □ O- □ □ C

モータ容量

1 : 50~200W  
4 : 400W  
8 : 750W

I/Oタイプ選択

N : NPN入出力  
P : PNP入出力

拡張I/Fユニット

X : なし  
C : CC-Linkユニット  
D : DeviceNetユニット  
I : EtherNet/IPユニット  
B : 拡張入出力ユニット  
(NPN、PNP入出力共通)



CA25-M10



CA25-M40  
CA25-M80

### スレーブユニット

- 1軸分のサーボアンプを内蔵。2軸から4軸のスレーブとして使用します。
- マルチ電源(AC100~115V、200V~230V)を採用しています。

※400W、750Wは200V系のみ対応となります。

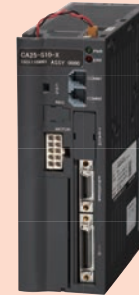
CA25-S □ O- □ XX

モータ容量

1 : 50~200W  
4 : 400W  
8 : 750W

I/Oタイプ選択

N : NPN入出力  
P : PNP入出力



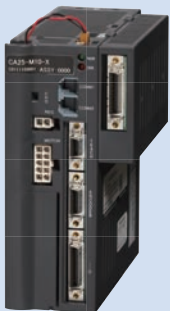
CA25-S10



CA25-S40  
CA25-S80

### オプション

拡張I/Fユニット付



拡張入出力ユニット付

※DeviceNetユニット付、EtherNet/IPユニット付も用意しています



CC-Linkユニット付

回生放電ユニット



ABSU-2000  
ABSU-4000



ABSU-8000

ティーチング  
ペンダント

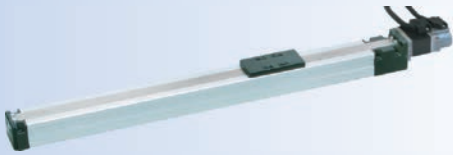


TPH-4C

# COMPO ARM

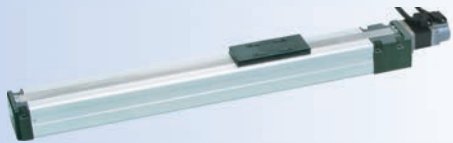
## 製品ラインナップ

軽荷重搬送用 ◆最大可搬質量 4kg  30kg



### BA3-T5D (ボールネジ駆動)

- モータ出力(W) ..... 50
- ストローク(mm) ..... 50~500
- 最大可搬質量(kg) 注1) ..... 5~10(水平時)、1.5~3(垂直時)
- 最大速度(mm/s) 注2) ..... 800(ストローク450mm以下、リード12mm)
- 位置繰り返し精度(mm) ..... ±0.02



### BA3-T7D (ボールネジ駆動)

- モータ出力(W) ..... 50
- ストローク(mm) ..... 50~700
- 最大可搬質量(kg) 注1) ..... 12~30(水平時)、4~8(垂直時)
- 最大速度(mm/s) 注2) ..... 800(ストローク550mm以下、リード12mm)
- 位置繰り返し精度(mm) ..... ±0.02



### BA3-T3D (ボールネジ駆動) プッシュロッドタイプ

- モータ出力(W) ..... 50
- ストローク(mm) ..... 50~150
- 最大可搬質量(kg) ..... 4(水平時)、1.9(垂直時)
- 最大速度(mm/s) ..... 600
- 位置繰り返し精度(mm) ..... ±0.02



### BA3-T4D (ボールネジ駆動) プッシュロッドタイプ

- モータ出力(W) ..... 50
- ストローク(mm) ..... 50~200
- 最大可搬質量(kg) ..... 7(水平時)、3.1(垂直時)
- 最大速度(mm/s) ..... 600
- 位置繰り返し精度(mm) ..... ±0.02

### BA3-T5E (ボールネジ駆動) プッシュロッドタイプ

- モータ出力(W) ..... 100
- ストローク(mm) ..... 50~300
- 最大可搬質量(kg) ..... 25(水平時)、6.5(垂直時)
- 最大速度(mm/s) 注2) ..... 600(ストローク250mm以下)
- 位置繰り返し精度(mm) ..... ±0.02



### BA3-00D-RH (ハーモニックドライブ)

- モータ出力(W) ..... 50
- 最大可搬質量(kg) ..... 10
- 回転範囲 ..... 360度
- 最大速度(度/s) ..... 360
- 位置繰り返し精度(度) ..... ±0.025



### BA3-00D-RP (遊星ギア)

- モータ出力(W) ..... 50
- 最大可搬質量(kg) ..... 10
- 回転範囲 ..... 360度
- 最大速度(度/s) ..... 857
- 位置繰り返し精度(度) ..... ±0.125

注1) 可搬質量はリード、モータ出力により異なります。  
注2) 速度はリード、ストロークにより異なります。

## 中荷重搬送用 ◆最大可搬質量 15kg 80kg



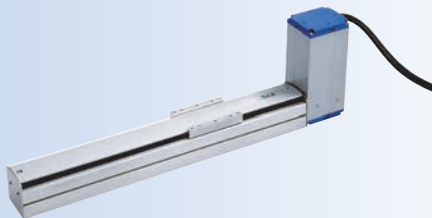
### BA3-10 (ボールネジ駆動)

- モータ出力(W) …………… 100
- ストローク(mm) …………… 100~1250
- 最大可搬質量(kg) 注1) …… 20~80(水平)3~22(垂直)
- 最大速度(mm/s) 注2) …… 1200(ストローク600mm以下リード20mm)
- 位置繰返し精度(mm) …… ±0.01



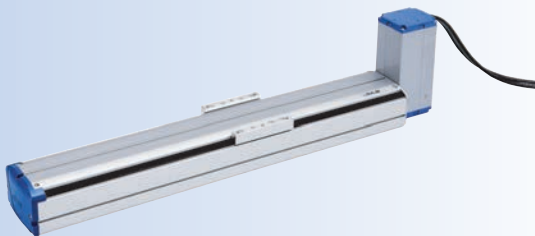
### BA3-30 (ボールネジ駆動)

- モータ出力(W) …………… 100, 200
- ストローク(mm) …………… 100~1250
- 最大可搬質量(kg) 注1) …… 30~100(水平)3~40(垂直)
- 最大速度(mm/s) 注2) …… 1200(ストローク600mm以下リード20mm)
- 位置繰返し精度(mm) …… ±0.01



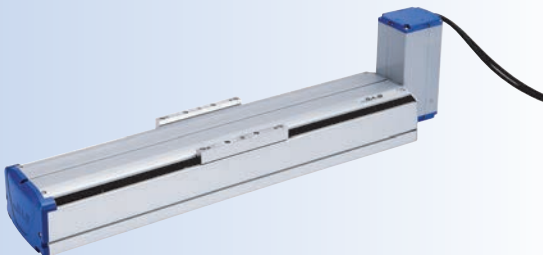
### BA3-10(タイミングベルト駆動)

- モータ出力(W) …………… 100, 200
- ストローク(mm) …………… 100~2550
- 最大可搬質量(kg) 注1) …… 15~20(水平)
- 最大速度(mm/s) 注2) …… 2000(リード42mm)
- 位置繰返し精度(mm) …… ±0.04



### BA3-30(タイミングベルト駆動)

- モータ出力(W) …………… 100, 200
- ストローク(mm) …………… 100~3200
- 最大可搬質量(kg) 注1) …… 20~40(水平)
- 最大速度(mm/s) 注2) …… 2000(リード42mm)
- 位置繰返し精度(mm) …… ±0.04



### BA3-50(タイミングベルト駆動)

- モータ出力(W) …………… 200, 400
- ストローク(mm) …………… 200~3500
- 最大可搬質量(kg) 注1) …… 20~40(水平)
- 最大速度(mm/s) 注2) …… 2000(リード42mm)
- 位置繰返し精度(mm) …… ±0.04

注1) 可搬質量はリード、モータ出力により異なります。  
注2) 速度はリード、ストロークにより異なります。

高荷重搬送用 ◆最大可搬質量 60kg ██████████▶ 250kg



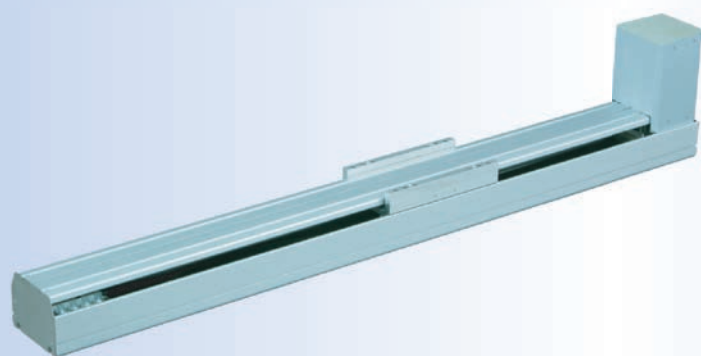
**BA3-50(ボールネジ駆動)**

- モータ出力(W) …………… 200, 400
- ストローク(mm) …………… 200~1600
- 最大可搬質量(kg) 注1) …… 60~150(水平) 3~60(垂直)
- 最大速度(mm/S) 注2) …… 1200(ストローク600mm以下リード20mm)
- 位置繰返し精度(mm) …… ±0.01



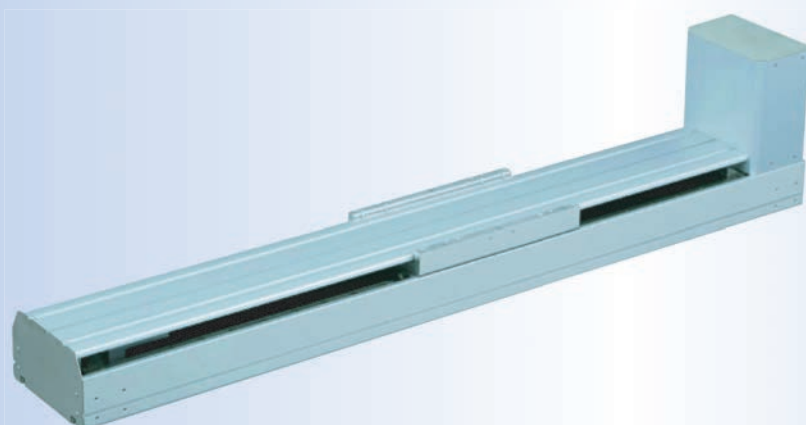
**BA3-60(ボールネジ駆動)**

- モータ出力(W) …………… 400, 750
- ストローク(mm) …………… 150~1700
- 最大可搬質量(kg) 注1) …… 25~250(水平) 25~100(垂直)
- 最大速度(mm/s) 注2) …… 1200(ストローク700mm以下リード20mm 400W)  
2300(ストローク1000mm以下リード50mm 750W)
- 位置繰返し精度(mm) …… ±0.01



**BA3-50(タイミングベルト駆動)**

- モータ出力(W) …………… 400
- ストローク(mm) …………… 150~4450
- 最大可搬質量(kg) …………… 100(水平)
- 最大速度(mm/s) …………… 1000
- 位置繰返し精度(mm) …… ±0.05



**BA3-60(タイミングベルト駆動)**

- モータ出力(W) …………… 750
- ストローク(mm) …………… 150~4450
- 最大可搬質量(kg) …………… 200(水平)
- 最大速度(mm/s) …………… 1000
- 位置繰返し精度(mm) …… ±0.05

注1)可搬質量はリード、モータ出力により異なります。  
注2)速度はリード、ストロークにより異なります。

## 直交軸仕様 代表例

※その他、多種組合せの対応が可能です。

■ 2軸 X-Y形



■ 2軸 X-Z形



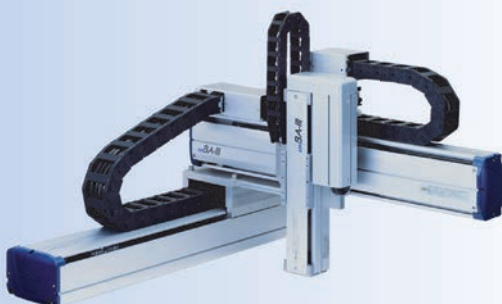
■ 2軸 Z-Y形



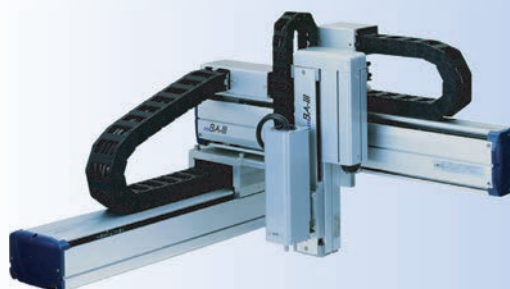
■ 2軸 Y-Z形



■ 3軸 X-Y-Z形



■ 4軸 X-Y-Z-R形



# 芝浦機械株式会社

URL : [www.shibaura-machine.co.jp](http://www.shibaura-machine.co.jp)

## ●販売元: 東芝産業機器システム株式会社

<お問い合わせは下記までお願いします>

本 社	〒212-0013 神奈川県川崎市幸区堀川町580(ソリッドスクエア西館9階)	TEL (044) 520-0830
東日本支社	〒330-0835 埼玉県さいたま市大宮区北袋町1-318(みづほビル2階)	TEL (048) 871-6881
北海道支店	〒063-0814 北海道札幌市西区琴似四条2-1-2	TEL (011) 624-1188
東北支店	〒984-0051 仙台市若林区新寺1-4-5(ノースピア3階)	TEL (022) 296-2266
群馬支店	〒370-0841 群馬県高崎市栄町14-5(内堀ビル8階)	TEL (027) 386-6034
新潟営業所	〒950-0088 新潟市中央区万代3-1-1(メディアシップビル10階)	TEL (025) 241-1418
栃木支店	〒321-0925 宇都宮市東築瀬1-26-14	TEL (028) 634-0261
埼玉支店	〒330-0835 埼玉県さいたま市大宮区北袋町1-318(みづほビル2階)	TEL (048) 631-1048
首都圏支社	〒212-0013 神奈川県川崎市幸区堀川町580(ソリッドスクエア西館9階)	TEL (044) 520-0870
西東京営業所	〒190-0012 東京都立川市曙町1-36-3(東芝立川ビル2階)	TEL (042) 522-1661
中部支社	〒451-0064 愛知県名古屋市中区西2-33-10(東芝名古屋ビル8階)	TEL (050) 3191-0669
北陸支店	〒930-0008 富山市神通本町1-1-19(いちご富山駅西ビル4階 株式会社東芝 北陸支社内)	TEL (076) 432-7121
北陸支店 福井営業担当	〒910-0001 福井県福井市大願寺2-9-1(福井開発ビル7階)	TEL (0776) 24-3330
静岡支店	〒410-0055 沼津市高島本町16-16(大樹生命沼津高島本町ビル3階)	TEL (055) 922-8926
静岡支店 浜松営業担当	〒430-0929 浜松市中区中央3丁目9番3号(UNビル4階)	TEL (053) 458-1048
信州支店	〒390-0815 松本市深志2-5-26(松本第一ビル4階)	TEL (0263) 35-5021
関西支社	〒530-0017 大阪市北区角田町8-1(梅田阪急ビルオフィスタワー28階)	TEL (06) 6130-2281
京都支店	〒600-8421 京都市下京区綾小路通烏丸西入童侍者町167(AYA四条烏丸ビル8階)	TEL (075) 353-6021
姫路支店	〒670-0964 姫路市豊沢町140(新姫路ビル7階)	TEL (079) 226-0222
中国支店	〒732-0052 広島市東区光町1-12-20(もみじ広島光町ビル5階)	TEL (082) 263-0325
福山支店	〒720-0811 広島県福山市紅葉町2-27(日本生命福山ビル3階)	TEL (084) 999-5177
四国支店	〒760-0065 香川県高松市朝日町2-2-22(東芝高松ビル)	TEL (087) 811-5883
九州支社	〒810-0072 福岡市中央区長浜2-4-1(東芝福岡ビル8階)	TEL (092) 735-3512
鹿児島営業所	〒890-0053 鹿児島県鹿児島市中央町13-1(熊本ファミリー不動産鹿児島ビル5階)	TEL (099) 296-9681



注意

本製品をご使用される前に取扱説明書で内容を充分にご確認のうえ正しくご使用ください。

■本資料の内容はお断り無しに変更することがありますのでご了承ください。

■ロボットの輸出について

- 1.本カタログ掲載のロボットは、輸出貿易管理令の別表第1の16項に該当のため、輸出する場合経済産業省への輸出許可申請が必要となる場合があります。通関時に税関から該非の説明を求められることがありますので、弊社に項目別対比表(該非判定用)を請求願います。
- 2.他の装置に組み込まれた場合は、必ずその装置の該非判定によってください。