

■ TS-X/TS-P 基本仕様

項目		TS-X / TS-P				
		AC100V入力		AC200V入力		
基本仕様	ドライバ形式	TS-X105/TS-P105	TS-X110/TS-P110	TS-X205/TS-P205	TS-X210/TS-P210	TS-X220/TS-P220
	制御軸数	1軸				
	制御可能ロボット	TS-X: 単軸ロボットFLIP-Xシリーズ TS-P: リニア単軸ロボットPHASERシリーズ				
	電源容量	400VA	600VA	400VA	600VA	1400VA
	外形寸法	W58×H162×D131mm				W70×H162×D131mm
	本体質量	約0.9kg				約1.1kg
	入力電源	制御電源	単相AC100～115V±10% 50/60Hz		単相AC200～230V±10% 50/60Hz	
モータ電源		単相AC100～115V±10% 50/60Hz		単相AC200～230V±10% 50/60Hz		
制御方式	クローズドループ ベクトル制御方式					
運転方式	ポイントトレース(ポイント番号指定による位置決め運転) / リモートコマンド					
運転種類	位置決め運転、位置決め連結運転、押付運転、ジョグ運転					
位置検出方式	TS-X: 多回転アブソリュート機能付きレゾルバ TS-P: 磁気式リニアスケール					
分解能	TS-X: ロボットにより16384/パルス/回転、20480/パルス/回転 TS-P: 1μm					
原点復帰方式	TS-X: アブソリュート / インクリメンタル TS-P: インクリメンタル / セミアブソ					
ポイント点数	255点					
ポイント	ポイントタイプ設定	①標準設定: 速度及び加減速はそれぞれの最大に対する割合(%)で設定 ②カスタム設定: 速度及び加減速はSI単位で設定				
	ポイント教示方式	マニュアルデータイン(座標値入力)、ティーチング、ダイレクトティーチング				
I/Oインターフェース	NPN、PNP、CC-Link、DeviceNet、EtherNet/IPより選択					
外部入出力	入力	サーボON (SERVO)、リセット (RESET)、スタート (START)、インターロック (/LOCK)、原点復帰 (ORG)、手動モード (MANUAL)、ジョグ移動- (JOG-)、ジョグ移動+ (JOG+)、ポイント番号選択 (PINO～PIN7)				
	出力	サーボ状態 (SRV-S)、アラーム (/ALM)、運転完了 (END)、運転実行中 (BUSY)、制御出力 (OUT0～3)、ポイント番号出力0～7 (POUT0～POUT7)				
	外部通信	RS-232C 1CH				
	ブレーキ用電源	DC24V±10% 300mA (お客様用意)				
安全回路	非常停止入力、主電源入力準備完了出力、非常停止接点出力(1系統: HT1 使用時)					
オプション	ハンディターミナル	HT1、HT1-D (イネーブルススイッチ付き)				
	パソコン用サポートソフト	TS-Manager				
一般仕様	使用周囲温度・湿度	0℃～40℃、35%～85%RH (結露なきこと)				
	保存周囲温度・湿度	-10℃～65℃、10%～85%RH (結露なきこと)				
	雰囲気	直射日光のあたらない屋内、腐食、可燃性ガス、オイルミスト、塵埃なきこと				
	耐振動	XYZ各方向 10～57Hz 片振幅0.075mm 57～150Hz 9.8m/s ²				
	保護機能	位置検出エラー、パワーモジュールエラー、温度異常、過負荷、過電圧、低電圧、位置偏差過大、過電流、モータ電流異常				
保護構造	IP20					