

TS-SH

TRANSERVO 専用ロボットポジションナに
待望のアブソリュート対応モデル新登場!

TRANSERVO 専用ロボットポジションナ



特長

アブソリュート対応

ポイント番号を指定するだけの簡単操作

NEW

新機能

直接位置決めコマンド

フィールドネットワークで用意しているリモートコマンドに位置データ・速度データを直接指定し位置決め運転を行えます。

- 1ステップでデータ登録、位置決め運転が可能
- PLC から直接データ管理が可能
- 現在位置の常時監視が可能

ゲートウェイ機能内蔵

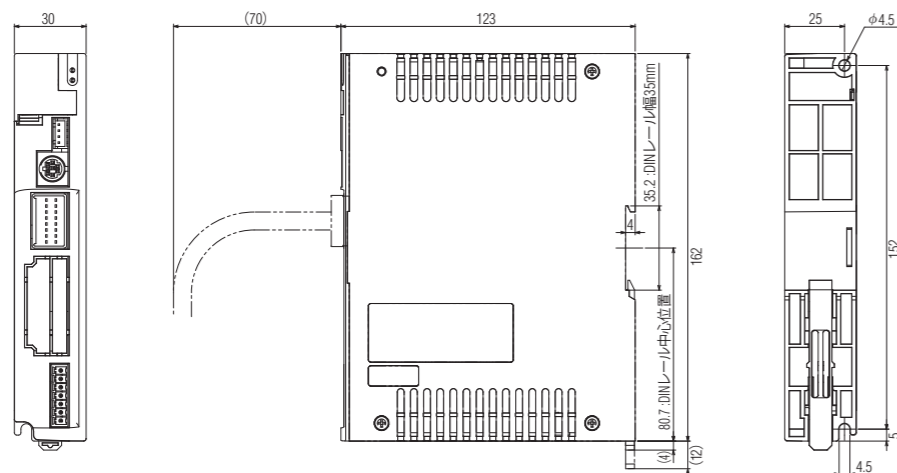
複数台のロボットポジションナを連結する場合、ゲートウェイ機能が内蔵しているため、1台のみにネットワークボードを装着し専用のディジーチェーン結線するだけで最大4台までフィールドネットワーク対応ができます。トータルでのコストダウンが可能となります。

基本仕様

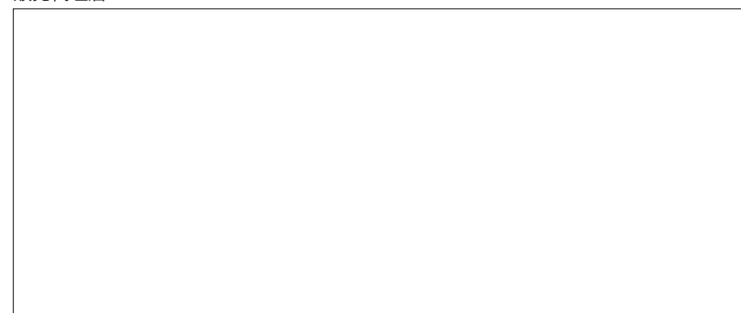
制御対象ロボット	TRANSERVO シリーズ	入力	サーボ ON (SERVO)、リセット (RESET)、スタート (START) インターロック (LOCK)、原点復帰 (ORG)、手動モード (MANUAL) ジョグ移動- (JOG-)、ジョグ移動+ (JOG+)、ポイント番号選択 (PIN0 ~ PIN7)
消費電流	定格 3.5A (最大 6.5A)	出力	サーボ状態 (SRV-S)、アラーム (ALM)、運転完了 (END)、運転実行中 (BUSY) 制御出力 (OUT0 ~ 3)、ポイント番号出力 0~7 (POUT0 ~ POUT7)
外形寸法	W30xH162xD123mm	通信	RS-232C 1CH
本体重量	約 0.3kg	非常停止回路	非常停止入力、非常停止接点出力 (1系統: HT1 使用時)
制御電源	DC24V ±10%	保護機能	位置検出エラー、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、モータ線断線、励磁停電エラー
主電源	DC24V ±10%	使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、35 ~ 85%RH (結露なきこと)
制御方式	クローズドループ ベクトル制御方式	保存周囲温度・湿度	-10 ~ 65℃、10 ~ 85%RH (結露なきこと)
位置検出方式	多回転アブソリュート機能付レゾルバ (分解能: 20480Pr) ※1	雰囲気	直射日光の当たらない屋内。腐食・可燃性ガス、オイルミスト、塵埃なきこと
運転方式	ポイント番号指定による位置決め運転、直接位置決めコマンド	耐振動	XYZ 各方向 10 ~ 57Hz 片振幅 0.075mm 57 ~ 150Hz 9.8m/s ²
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	アブソリュートアップ電池	リチウム金属電池
ポイント点数	255点	アブソリュートアップ期間	約1年 (無通電状態)
ポイントタイプ設定	①標準設定: 速度および加速度はそれぞれの最大に対する割合 (%) で設定 ②カスタム設定: 速度および加速度は SI 単位系で設定		
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		

※1.機種により異なります。

外観図



販売代理店



ヤマハ発動機株式会社

IM事業部 ロボットビジネス部

〒435-0054 静岡県浜松市中区早出町882
 [代表] TEL 053-460-6103 FAX 053-460-6811
 [営業] TEL 053-460-6602 [サービス] TEL 053-460-6169
 お問い合わせ先 ☎ 0120-808-693
 受付時間 8:45~19:45 月~金曜日(弊社指定の休日などを除く)

URL <http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>
 E-mail robotn@yamaha-motor.co.jp

●仕様・外観は改良のため予告なく変更することがあります。
 ●ロボットの輸出については戦略物資非該当資料が必要です。詳しくはお問い合わせください。

ステッピングモータ単軸ロボット
TRANSERVO

SG TYPE NEW
SG07



最大可搬質量・最高速度ともにUP!

TRANSERVO シリーズに
高可搬対応・メンテナンス性向上の
SGタイプが新登場

TRANSERVO 専用ロボットポジションナに
待望のアブソリュート対応モデル新登場!



