

基本规格

TS-S2/TS-SH

项目		TS-S2	TS-SH
基本规格	控制轴数	1轴	
	可控制的机器人	TRANSERVO 系列	
	消耗电流	额定2.5A (最大4.5A)	额定3.5A (最大6.5A)
	外形尺寸	W30 × H162 × D82mm	W30 × H162 × D123mm
	主机重量	约0.2kg	约0.3kg
	输入电源	控制电源 主电源	DC24V ± 10% DC24V ± 10%
轴控制	控制方式	闭环 矢量控制方式	
	运行方式	通过指定点位编号执行定位运行、直接定位命令	
	运行种类	定位运行、定位连续运行、推进运行、寸动运行	
	位置检测方式	旋转变压器	带绝对式位置复位功能的多圈旋转变压器
	分辨率	根据机器人可达20480脉冲/圈、4096脉冲/圈	
	原点复归的方式	增量式	绝对式/增量式
点位	点位个数	255点	
	点位类型设置	①标准设置：速度及加速度按相对于各自最大值的比率(%)设置 ②自定义设置：速度及加速度按SI单位制设置	
	点位示教方式	手动输入数据(输入坐标值)、示教、直接示教	
外部输入输出	I/O接口	从NPN、PNP、CC-Link、DeviceNet™、EtherNet/IP™、PROFINET中选择	
	输入	伺服ON (SERVO)、重置 (RESET)、开始 (START)、联锁 (/LOCK)、原点复归 (ORG)、手动模式 (MANUAL)、寸动移动- (JOG-)、寸动移动+ (JOG+)、点位编号选择 (PIN0 ~ PIN7)	
	输出	伺服状态 (SRV-S)、警报 (/ALM)、运行结束 (END)、运行中 (BUSY)、控制输出 (OUT0 ~ 3)、点位编号输出0~7 (POUT0 ~ POUT7)	
	外部通信	RS-232C 1CH	
	安全电路	紧急停止输入、紧急停止触点输出 (1系统: 使用HT1时)	
选配件	手持编程器	HT1、HT1-D (带使能开关)	
	电脑用配套辅助软件	TS-Manager	
一般规格	使用时的环境温度、湿度	0 ~ 40°C、35 ~ 85%RH (无结露)	
	存放时的环境温度、湿度	-10 ~ 65°C、10 ~ 85%RH (无结露)	
	环境	不受阳光直射的室内。无腐蚀及可燃性气体、油雾、尘埃等	
	耐振动	XYZ 各方向 10 ~ 57Hz 单向振幅0.075mm 57 ~ 150Hz 9.8m/s ²	
	保护功能	位置检测错误、温度异常、超负荷、过电压、低电压、位置偏差过大、过电流、马达电流异常、马达断线、励磁停电错误 ^{※1}	

※1. 励磁停电错误是只有TS-SH才有的保护功能。