

TS-X/TS-P

项目		TS-X / TS-P				
		AC100V规格		AC200V规格		
基本规格	驱动器型号	TS-X105/TS-P105	TS-X110/TS-P110	TS-X205/TS-P205	TS-X210/TS-P210	TS-X220/TS-P220
	控制轴数	1轴				
	可控制的机器人	TS-X: 单轴机器人FLIP-X系列 TS-P: 线性单轴机器人PHASER系列				
	电源容量	400VA	600VA	400VA	600VA	1400VA
	外形尺寸	W58×H162×D131mm				W70×H162×D131mm
	主机重量	约0.9kg				约1.1kg
	输入电源	控制电源	单相AC100 ~ 115V±10% 50/60Hz		单相AC200 ~ 230V±10% 50/60Hz	
主电源		单相AC100 ~ 115V±10% 50/60Hz		单相AC200 ~ 230V±10% 50/60Hz		
轴控制	控制方式	闭环 矢量控制方式				
	运行方式	点位跟踪(通过指定点位编号执行定位运行) / 远程指令				
	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	TS-X: 带绝对式位置复位功能的多圈旋转变压器		TS-P: 磁性线性标尺		
	分辨率	TS-X: 根据机器人可达16384脉冲/圈、20480脉冲/圈 TS-P: 1μm				
	原点复归的方式	TS-X: 绝对式 / 增量式		TS-P: 增量式 / 准绝对式		
点位	点位个数	255点				
	点位类型设置	①标准设置 : 速度及加减速按相对于各自最大值的比率(%)设置 ②自定义设置 : 速度及加减速按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)、复位(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				
	制动器电源	DC24V±10% 300mA (客户自备)				
	安全电路	紧急停止输入、主电源输入准备就绪输出、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℃、35%~85%RH (无结露)				
	存放时的环境温度、湿度	-10℃~65℃、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、功率模块错误、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				
保护构造	IP20					