

HT1 / HT1-D形ハンディターミナル (対応コントローラ: TS-S/TS-X/TS-P)

ロボットの手動操作、ポイントデータの編集、ティーチング、パラメータ設定など、すべての操作をこの装置で行うことができます。



名称	HT1	HT1-D
価格	44,600	73,900
表示器	ドットマトリックス・モノクロ液晶(バックライト付き) 32文字×10行	
非常停止ボタン	ノーマルクロス接点(ロック機能付き)	
イネーブルスイッチ	なし	3ポジション
セーフティ用コネクタ	なし	15ピンD-subコネクタ(オス)
CE仕様	非対応	対応

TS-Managerパソコン用サポートソフト (対応コントローラ: TS-S / TS-X / TS-P)

データの作成・編集・バックアップやパラメータの設定はもちろん、サイクルタイムシミュレータや各種モニタ機能、解析を効率よく進めるための便利機能を多数搭載しています。セットアップからメンテナンスまでフォロー致します。



OS	Microsoft Windows 2000/XP/Windows Vista 64bit版は動作保証対象外です。
CPU・メモリ	お使いのOSの推奨する環境以上
ハードディスク	インストール先ドライブに20MB以上の空き容量が必要
通信ポート	シリアル(RS-232C)、USB
使用可能コントローラ	TS-X/TS-P/TS-S



FLIP-Xシリーズ、PHASERシリーズ専用ドライバです。パルス列制御専用とすることで、コンパクト且つ低価格なロボットメカの制御装置として簡単に自動機ユニットに組み込んで頂けます。

- 各ロボット機種に応じた最適なパラメータを用意。市販モータを使ったシステム構築のような面倒なチューニングは一切不要です。
- H160×W57×D130mmのコンパクト設計従来品と比較して、体積比65%を実現。
- 専用ソフト「TOP」により、GUIによる快適で簡単な操作が可能です。
- 原点復帰専用入力を設けているため、複雑なシーケンスを組まなくても原点復帰が可能。
- 制御可能ロボット
〔PDR(インクリメンタル方式)〕
リニアモータ単軸ロボット
PHASERシリーズ(MF100除く)
〔PDX(アブソリュート方式)〕
単軸ロボットFLIP-Xシリーズ
〔200Vモータ用・400W以下〕

RDP/RDX形パルス列制御専用ロボットドライバ

項目	型式	RDP (PHASERシリーズ用)			RDX (FLIP-X用)		
		RDP-05	RDP-10	RDP-20	RDX-05	RDX-10	RDX-20
基本仕様	対象ロボット	MR12/MR16	MR16H/MR25	MR20/MF20 MF30/MF50	T6/T7/T9/F10/F14/B10 B14/R5/R10/C6/C14	T9H/F14H/B14H R20/C14H	F17/F17L/F20/F20N N15/N18/C17/C17L/C20
	接続モータ容量	200V100W以下	200V200W以下	200V400W以下	200V100W以下	200V200W以下	200V400W以下
	電源容量	0.3kVA	0.5kVA	0.9kVA	0.3kVA	0.5kVA	0.9kVA
	使用電源電圧(主回路)	三相200AC ~ 230V +10%、-15%、50/60Hz ± 5%					
	使用電源電圧(制御回路)	単相200AC ~ 230V +10%、-15%、50/60Hz ± 5%					
	最高速度	3.0m/s					
	保護構造	開放型(IPOO)					
	制御方式	線間正弦波変調PWM方式					
	制御モード	位置制御					
	位置検出方式	磁気式リニアスケール			レゾルバ		
入出力関係機能	位置指令入力	ラインドライバ信号(2M/パルス/s以下) ~ よりいづれか選択			正転パルス+逆転パルス 90°位相差二相パルス指令(最大周波数500k/パルス/s)		符号入力+指令パルス
	入力信号	DC12/24V接点信号入力(シンク/ソース対応可)(DC24V電源内蔵) サーボON アラームリセット トルク制限 正転駆動禁止 逆転駆動禁止 原点センサ 原点復帰 パルス列入力許可 偏差カウンタクリア					
	出力信号	オープンコレクタ信号出力(シンク/ソース対応可) サーボ準備完了 アラーム 位置決め完了					
	リレー出力信号	ブレーキ解除信号(24V 375mA)					
	位置出力	A、B相信号出力: ラインドライバ信号出力 Z相信号出力: ラインドライバ/オープンコレクタ信号出力 N/8192 (N=1~8191)、1/N (N=1~64) または2/N (N=3~64)					
	モニタ出力	2ch、0~±3V電圧出力、速度検出値、トルク指令など選択可能					
	内蔵オペレータ	5桁数字表示器、キー入力×5					
	外部オペレータ	パソコンソフト「TOP」モニタ機能、パラメータ設定機能、運転トレース機能、試運転機能など RS232Cポート使用 Windows95/98/Me、WindowsNT/2000/XPパソコン接続可能					
	回生制動回路	内蔵(ただし制動抵抗無し)		内蔵	内蔵(ただし制動抵抗無し)		内蔵
	ダイナミックブレーキ	内蔵(動作条件設定可能)(DB抵抗無し、結線: 2相短絡) 磁極位置推定異常 磁極位置推定未実行 原点センサ異常					
内部機能	保護構造	過電流、過負荷、制動抵抗器過負荷、主回路過電圧、メモリ異常、主回路不足電圧、CT異常、CPU異常1、サーボON時地絡検出、制御回路不足電圧、ロボットドライバ温度異常、CPU異常2、駆動禁止異常、PM異常、レゾルバ異常、アンマッチエラー、位置偏差異常、速度偏差異常、過速度異常、駆動範囲異常、位置監視時間異常					