



TS-S

TS-X

TS-P

- TSシリーズは、ポイント番号を指定してSTART信号を入力するだけのポジショナータイプ。プログラムを作成せずに位置決め押付運転ができます。また連結運転を行うことで移動中に速度変更を行うことも可能です。
- 最大加速度自動設定
機種ごと、搬送質量ごとにモータの出力とガイド寿命を考慮した最大加速度をきめ細かく設定。誤って過大な加速度を入力してしまう心配はありません。
- 移動中の速度変更も自由自在
連結運転機能の搭載で移動中の速度変更(加速・減速)も簡単に行うことができます。
- 2パターンの押付運転
押付運転は、設定された押付力で低速運転する通常モードに加え、目標位置近くまで高速で移動してから減速して押し付ける「減速後押付運転」モードの2パターンを搭載。
- TSシリーズのために専用開発したTS-Managerは、データの作成・編集、各種モニタ機能を搭載しました。

TS-S形TRANSERVO専用ロボットポジショナー基本仕様

項目	TS-S
制御可能ロボット	TRANSERVOシリーズ
最大消費電力	70VA
外形寸法	W30×H162×D82mm
本体質量	約0.2kg
入力電源	制御電源 DC24V±10% モータ電源 DC24V±10%
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)
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	レゾルバ
分解能	20480パルス/回転
原点復帰方式	インクリメンタル
ポイント点数	255点
ポイントタイプ設定	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 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より選択
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)
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
安全回路	非常停止入力(2接点)、主電源入力準備完了出力

TS-X / TS-P形ロボットポジショナー基本仕様および価格

項目	TS-X/TS-P				
	AC100V入力		AC200V入力		
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
価格	60,600	66,000	60,600	66,000	77,000
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		
最大消費電力	400VA	600VA	400VA	600VA	1400VA
外形寸法	W58×H162×D131mm				
本体質量	約0.9kg				
入力電源	制御電源 単相AC100~115V±10% 50/60Hz モータ電源 単相AC100~115V±10% 50/60Hz		単相AC200~230V±10% 50/60Hz 単相AC200~230V±10% 50/60Hz		
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)				
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: 16384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				
ポイントタイプ設定	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 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より選択				
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)				
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(2接点)、主電源入力準備完了出力				