



アブソデックス

AX1000T Series

高精度仕様(割出し精度、出力軸の振れなど)

ドライバとアクチュエータとケーブルの組合せ自由な互換機能

●最大トルク: 22・45・75・150・210 N・m

●対応ドライバ: TS・THタイプドライバ



アクチュエータ仕様

項 目		AX1022T	AX1045T	AX1075T	AX1150T	AX1210T
最大出力トルク	N・m	22	45	75	150	210
連続出力トルク	N・m	7	15	25	50	70
最高回転速度	rpm	240(注1)		140(注1)	120(注1)	
許容アキシャル荷重	N	600		2200		
許容モーメント荷重	N・m	19	38	70	140	170
出力軸慣性モーメント	kg・m ²	0.00505	0.00790	0.03660	0.05820	0.09280
許容負荷慣性モーメント	kg・m ²	0.6	0.9	4.0	6.0	10.0
割出し精度(注3)	秒	±15				
繰返し精度(注3)	秒	±5				
出力軸摩擦トルク	N・m	2.0		8.0		
分解能	P/rev	540672				
モータ絶縁階級		F種				
モータ耐電圧		AC1500V 1分間				
モータ絶縁抵抗		10MΩ以上 DC500V				
使用周囲温度		0～45℃(0～40℃:注4)				
使用周囲湿度		20～85%RH 結露なきこと				
保存周囲温度		－20～80℃				
保存周囲湿度		20～90%RH 結露なきこと				
雰囲気		腐食性ガス、爆発性ガス、粉塵無きこと				
質量	kg	8.9(10.8) 注2	12.0(13.9) 注2	23.0(27.1) 注2	32.0(36.1) 注2	44.0(48.1) 注2
出力軸の振れ(注3)	mm	0.01				
出力軸の面振れ(注3)	mm	0.01				
保護構造		IP20				

注1: 連続回転運転時は80rpm以下の速度でお使いください。

注2: ()内は、取付ベースオプション付アクチュエータ質量です。

注3: 割出し精度、繰返し精度、出力軸の振れ、出力軸の面振れの考え方については、52ページ「用語解説」をご参照ください。

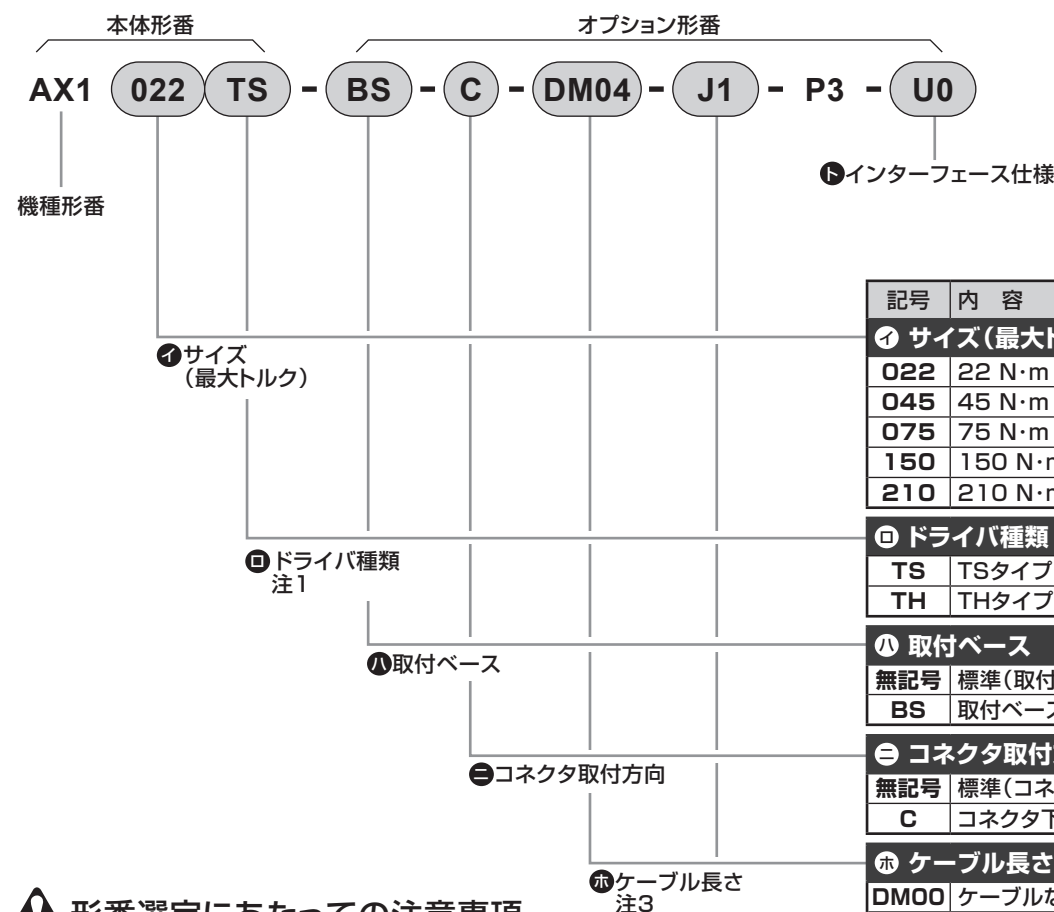
注4: UL認証品としてご使用の場合、上限温度は40℃となります。

⚠ ご使用になる前に必ず61~66ページの使用上の注意事項をお読みください。

アクチュエータ
AX6000M
ドライバ
AX9000MU
アクチュエータ
AX1000T
アクチュエータ
AX2000T
アクチュエータ
AX4000T
ドライバ
AX9000TS/TH
対話ターミナル
AX0180
関連部品形番表

形番表示方法

●セット形番(アクチュエータ、ドライバ、ケーブル)



記号	内 容
① サイズ(最大トルク)	
022	22 N・m
045	45 N・m
075	75 N・m
150	150 N・m
210	210 N・m

② ドライバ種類	
TS	TSタイプドライバ付
TH	THタイプドライバ付

③ 取付ベース	
無記号	標準(取付ベース無し)
BS	取付ベース付

④ コネクタ取付方向	
無記号	標準(コネクタ横取付)
C	コネクタ下方取付

⑤ ケーブル長さ	
DM00	ケーブルなし
DM02	2m
DM04	4m(標準長さ)
DM06	6m
DM08	8m
DM10	10m
DM15	15m
DM20	20m

⑥ ドライバ電源電圧	
左記ドライバ電源電圧対応表をご参照ください。	

⑦ インターフェース仕様	
U0	パラレルI/O(NPN仕様)
U1	パラレルI/O(PNP仕様)
U2	CC-Link
U3	PROFIBUS-DP
U4	DeviceNet
U5	EtherCAT
U6	EtherNet/IP

⚠ 形番選定にあたっての注意事項

注1: ドライバは、下記対応表に従って選定してください。

ドライバ電源電圧対応表

機種 \ ドライバタイプ	TSタイプドライバ		THタイプドライバ
	三相・単相 AC200V ~AC230V	単相 AC100V ~AC115V	三相・単相 AC200V ~AC230V
AX1022T	無記号	J1	
AX1045T	無記号	J1	
AX1075T	無記号 注2		
AX1150T			無記号 注2
AX1210T			無記号 注2

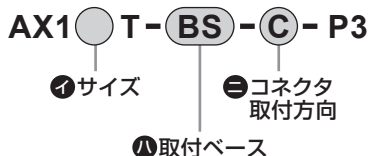
注2: 最大トルク75N・m以上の機種について、単相AC200Vで使用される場合には、トルク制限領域の計算が通常とは異なります。使用可否の判定については、都度お問い合わせください。

注3: ケーブルは可動ケーブルです。
ケーブルの外寸法については、48ページをご参照ください。

注4: ③取付ベース付“BS”オプションを選択された場合、下面の位置決めピン穴は使用できません。表面処理は無電解ニッケルめっきとなります。

注5: 位置決めピン穴は表面処理無しとなる場合があります。

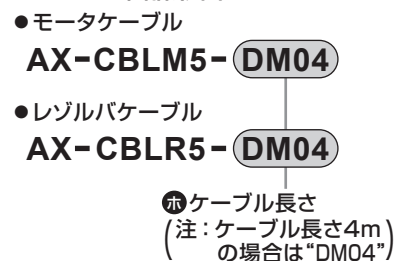
●アクチュエータ本体単体形番



●ドライバ単体形番



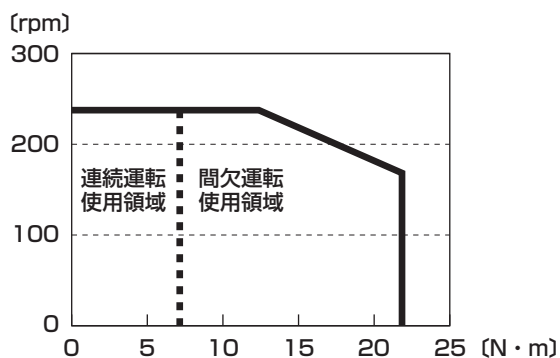
●ケーブル単品形番



※ 特注対応品は、CE、UL/cUL、及びRoHS非対応になります。都度お問い合わせください。

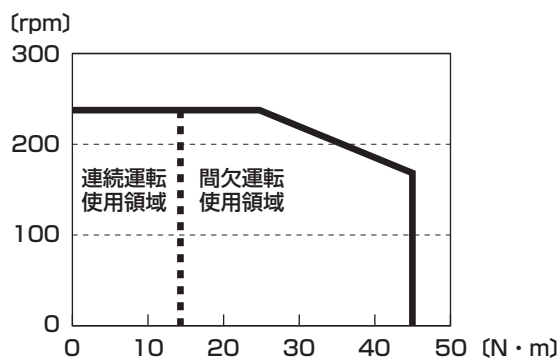
速度・最大トルク特性

● AX1022T



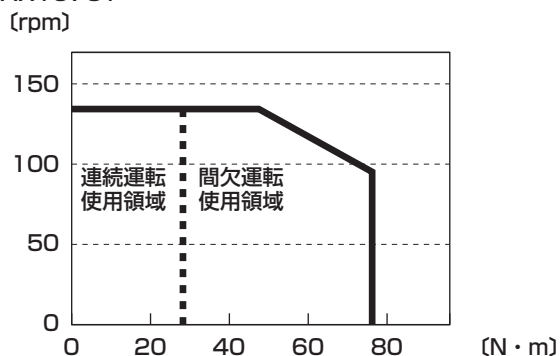
※グラフは三相AC200V時の特性です。

● AX1045T



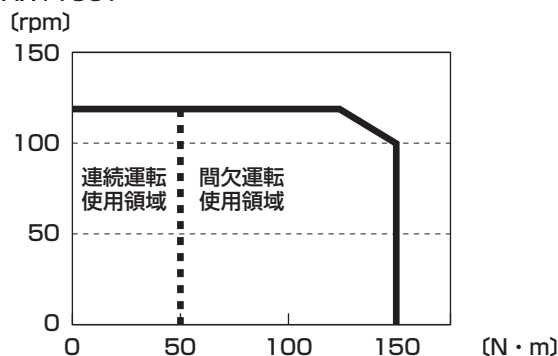
※グラフは三相AC200V時の特性です。

● AX1075T



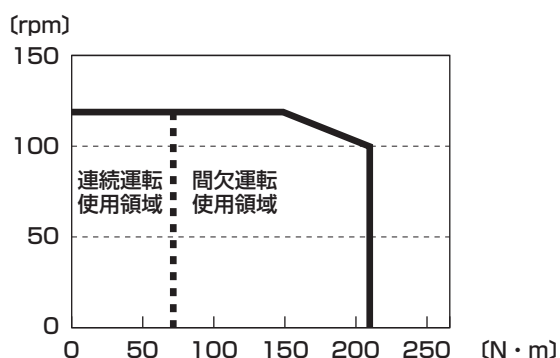
※グラフは三相AC200V時の特性です。

● AX1150T



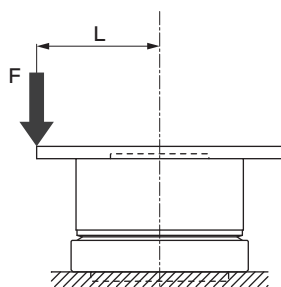
※グラフは三相AC200V時の特性です。

● AX1210T



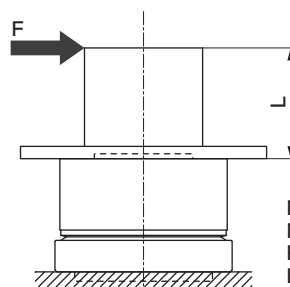
※グラフは三相AC200V時の特性です。

(注) モーメント荷重 (簡易計算式)



(図a)

$M(N \cdot m) = F(N) \times L(m)$
M: モーメント荷重
F: 荷重
L: 出力軸中心からの距離

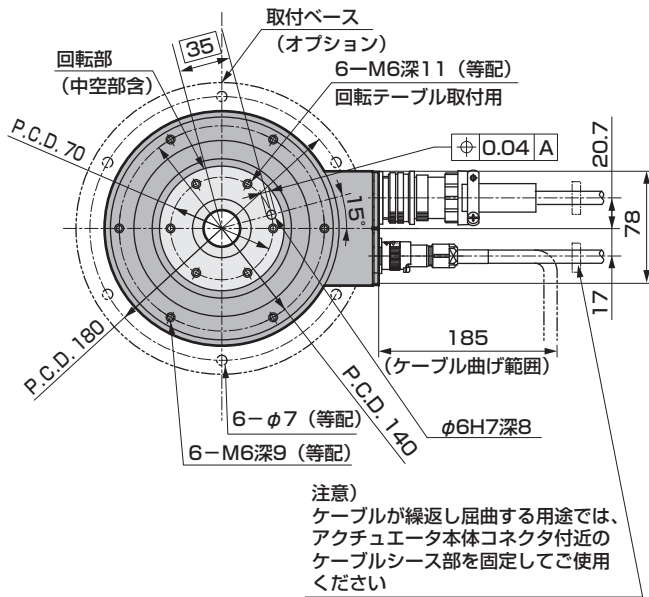


(図b)

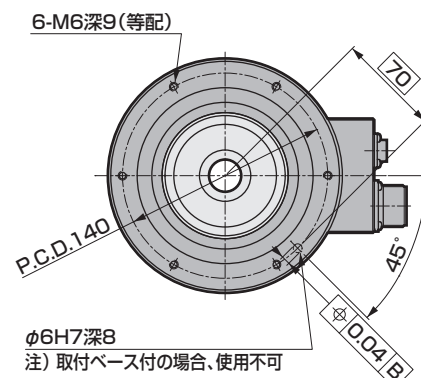
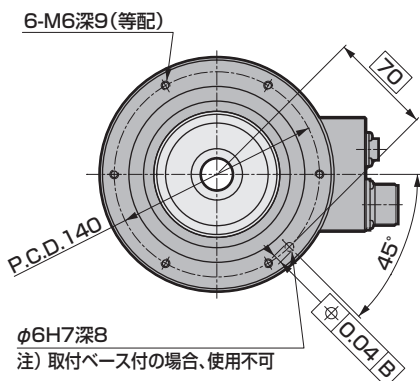
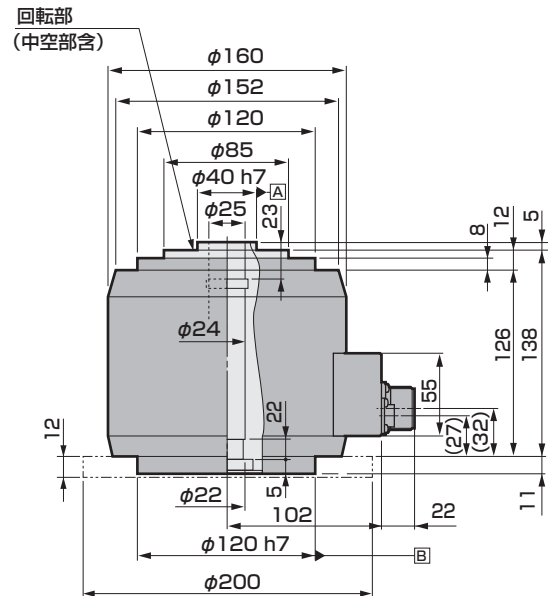
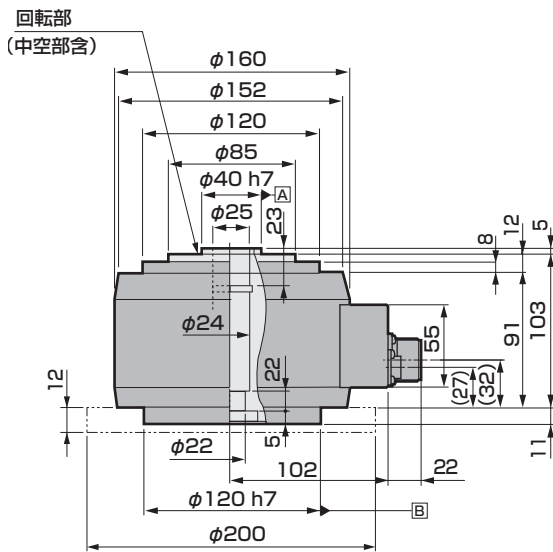
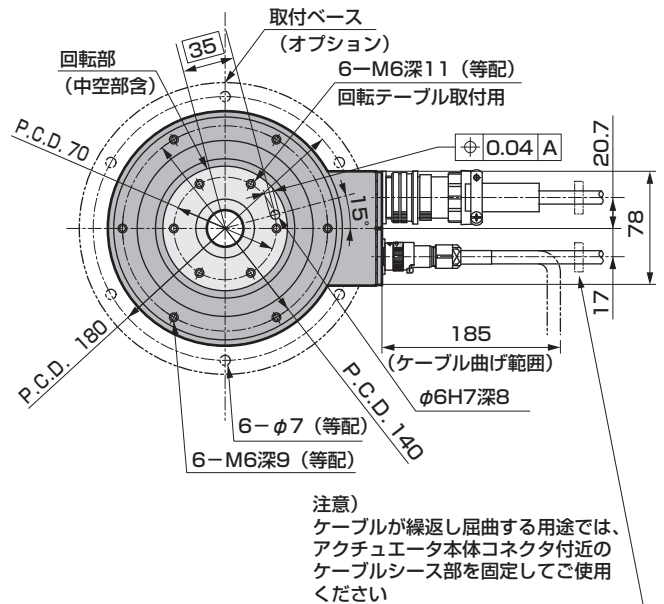
$M(N \cdot m) = F(N) \times (L + 0.02)(m)$
M: モーメント荷重
F: 荷重
L: 出力軸フランジ面からの距離

外形寸法図

● AX1022T



● AX1045T



注1) アクチュエータ原点位置は、外形寸法図と異なる場合があります。
原点オフセット機能により、任意の原点位置を設定することができます。

アクチュエータ
AX6000M

ドライバ
AX9000MU

アクチュエータ
AX1000T

アクチュエータ
AX2000T

アクチュエータ
AX4000T

ドライバ
AX9000TS/TH

対話ターミナル
AX0180

関連部品形番表

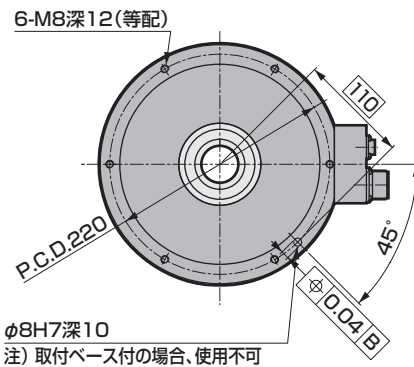
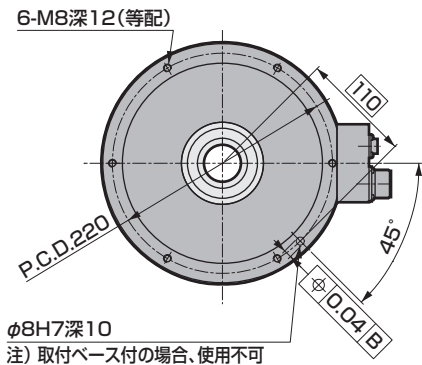
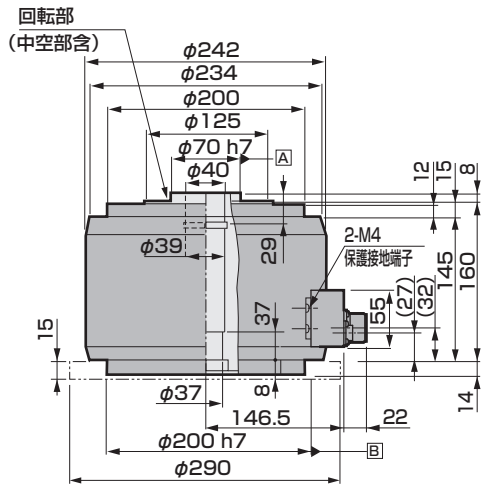
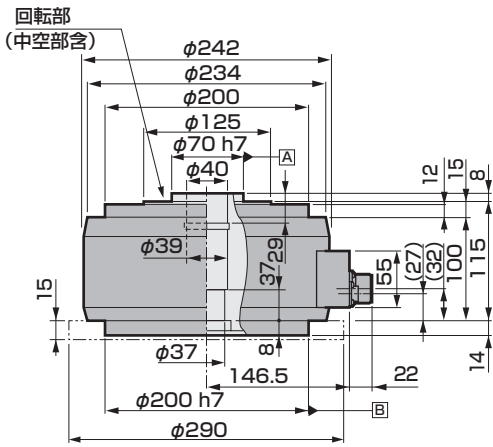
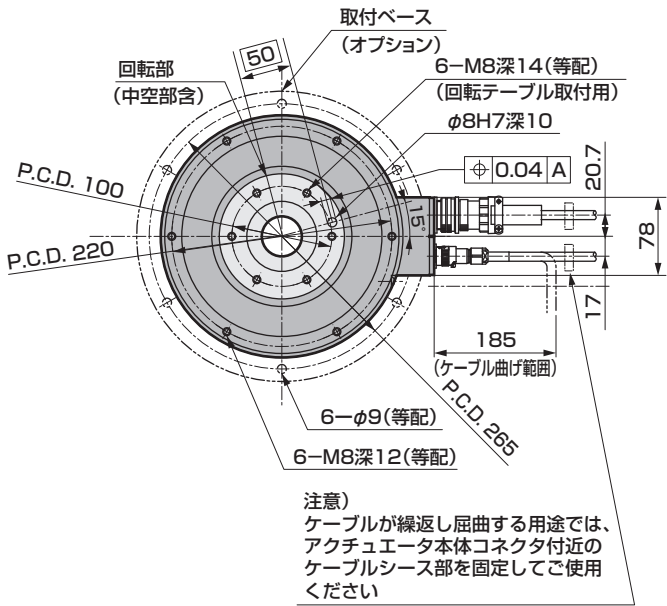
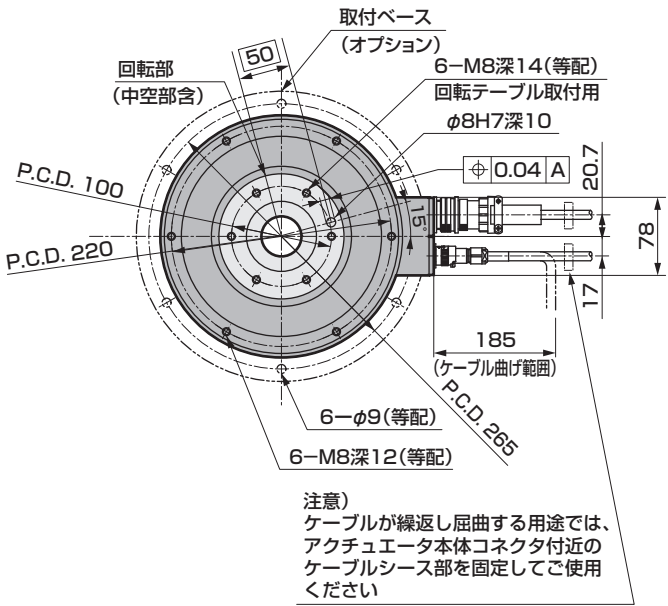
AX1000T Series

外形寸法図

● AX1075T

● AX1150T

アクチュエータ AX6000M	ドライバ AX9000MU	アクチュエータ AX1000T	アクチュエータ AX2000T	アクチュエータ AX4000T	ドライバ AX9000TS/TH	対話ターミナル AX0180	関連部品形番表
--------------------	------------------	--------------------	--------------------	--------------------	---------------------	-------------------	---------



注1)アクチュエータ原点位置は、外形寸法図と異なる場合があります。
原点オフセット機能により、任意の原点位置を設定することができます。

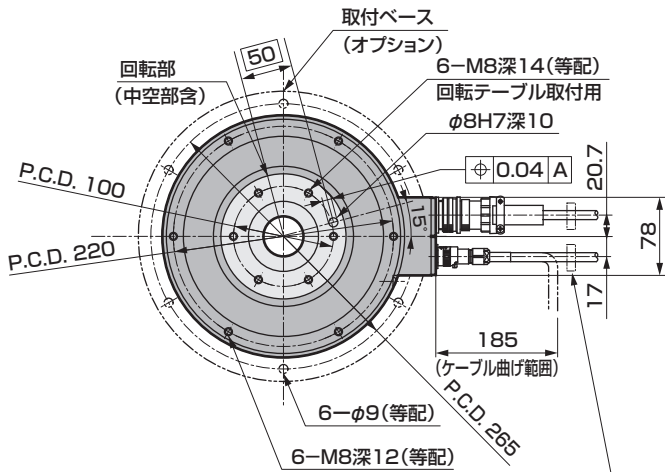
AX1000T Series

外形寸法図、オプション付外形寸法図

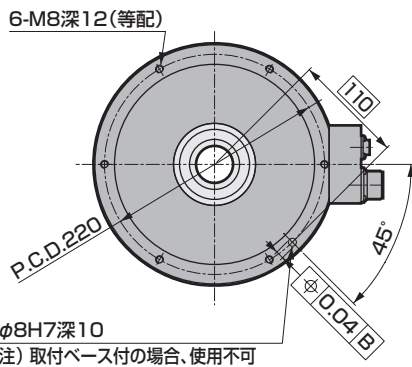
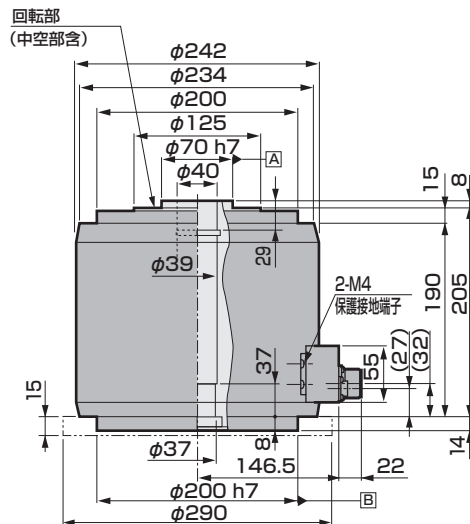
外形寸法図(-C : コネクタ下方取付)

外形寸法図

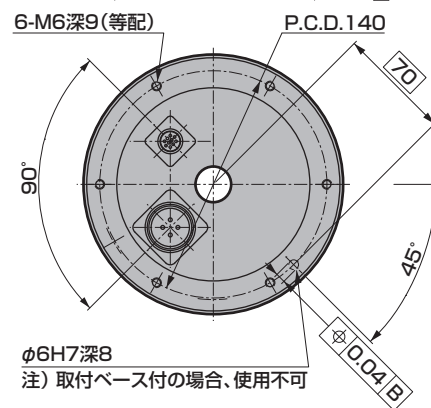
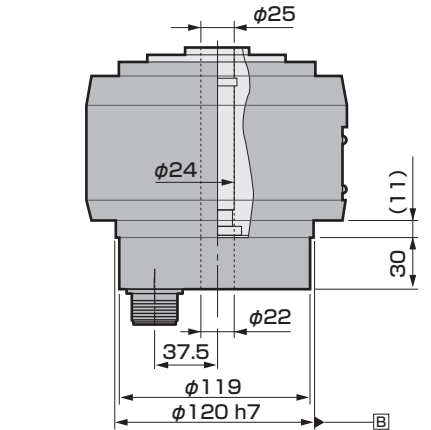
● AX1210T



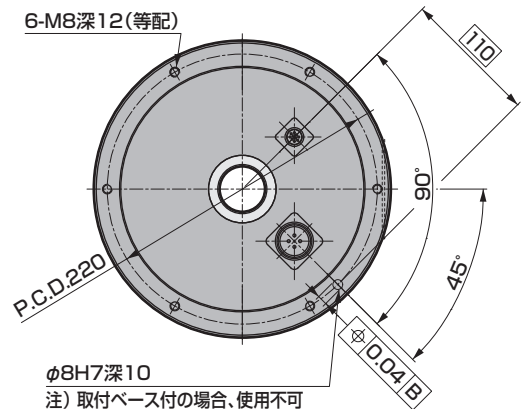
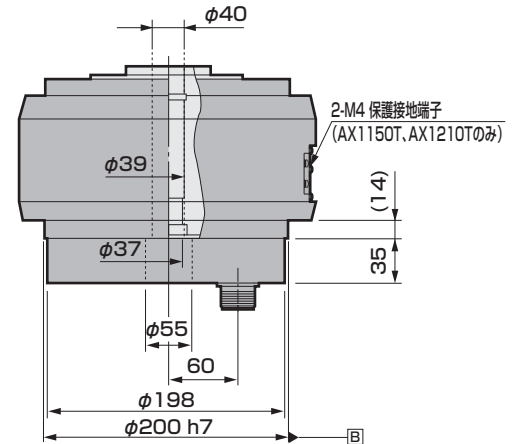
注意)
ケーブルが繰返し屈曲する用途では、
アクチュエータ本体コネクタ付近の
ケーブルシース部を固定してご使用
ください



● AX1022T/AX1045T-C



● AX1075T/AX1150T/AX1210T-C



注1) アクチュエータ原点位置は、外形寸法図と異なる場合があります。
原点オフセット機能により、任意の原点位置を設定することができます。



アブソデックス

AX2000T Series

高速回転(最高回転速度300rpm)、小径でコンパクト、中空径が大きい(φ30)
ドライバとアクチュエータとケーブルの組合せ自由な互換機能

- 最大トルク: 6・12・18 N・m
- 対応ドライバ: TSタイプドライバ



アクチュエータ仕様

項 目		AX2006T	AX2012T	AX2018T
最大出力トルク	N・m	6	12	18
連続出力トルク	N・m	2	4	6
最高回転速度	rpm	300(注1)		
許容アキシャル荷重	N	1000		
許容モーメント荷重	N・m	40		
出力軸慣性モーメント	kg・m ²	0.00575	0.00695	0.00910
許容負荷慣性モーメント	kg・m ²	0.3	0.4	0.5
割出し精度(注3)	秒	±30		
繰返し精度(注3)	秒	±5		
出力軸摩擦トルク	N・m	0.6		0.7
分解能	P/rev	540672		
モータ絶縁階級		F種		
モータ耐電圧		AC1500V 1分間		
モータ絶縁抵抗		10MΩ以上 DC500V		
使用周囲温度		0~45℃(0~40℃:注4)		
使用周囲湿度		20~85%RH 結露なきこと		
保存周囲温度		-20~80℃		
保存周囲湿度		20~90%RH 結露なきこと		
雰囲気		腐食性ガス、爆発性ガス、粉塵無きこと		
質量	kg	4.7(6.0) 注2	5.8(7.1) 注2	7.5(8.8) 注2
出力軸の振れ(注3)	mm	0.03		
出力軸の面振れ(注3)	mm	0.03		
保護構造		IP20		

注1: 連続回転運転時は80rpm以下の速度でお使いください。

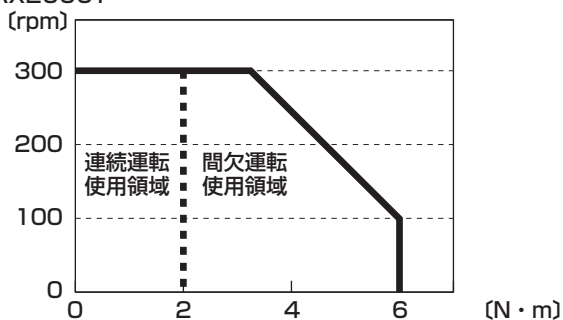
注2: ()内は、取付ベースオプション付アクチュエータ質量です。

注3: 割出し精度、繰返し精度、出力軸の振れ、出力軸の面振れの考え方については、52ページ「用語解説」をご参照ください。

注4: UL認証品としてご使用の場合、上限温度は40℃となります。

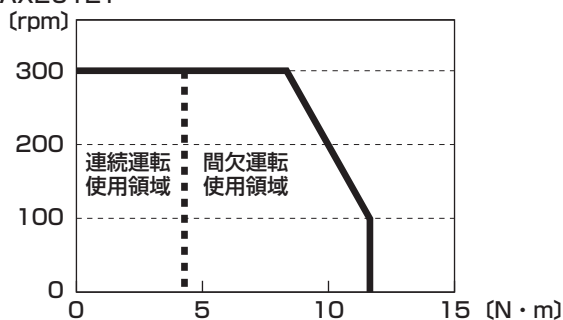
速度・最大トルク特性

●AX2006T



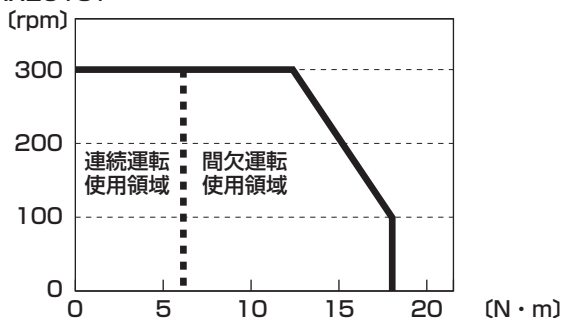
※グラフは三相AC200V時の特性です。

●AX2012T



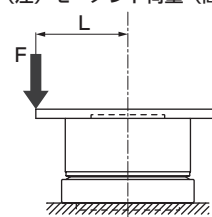
※グラフは三相AC200V時の特性です。

●AX2018T



※グラフは三相AC200V時の特性です。

(注) モーメント荷重 (簡易計算式)



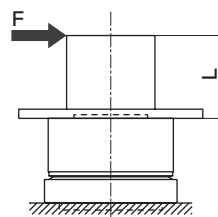
(図a)

$$M(\text{N} \cdot \text{m}) = F(\text{N}) \times L(\text{m})$$

M: モーメント荷重

F: 荷重

L: 出力軸中心からの距離



(図b)

$$M(\text{N} \cdot \text{m}) = F(\text{N}) \times (L + 0.02)(\text{m})$$

M: モーメント荷重

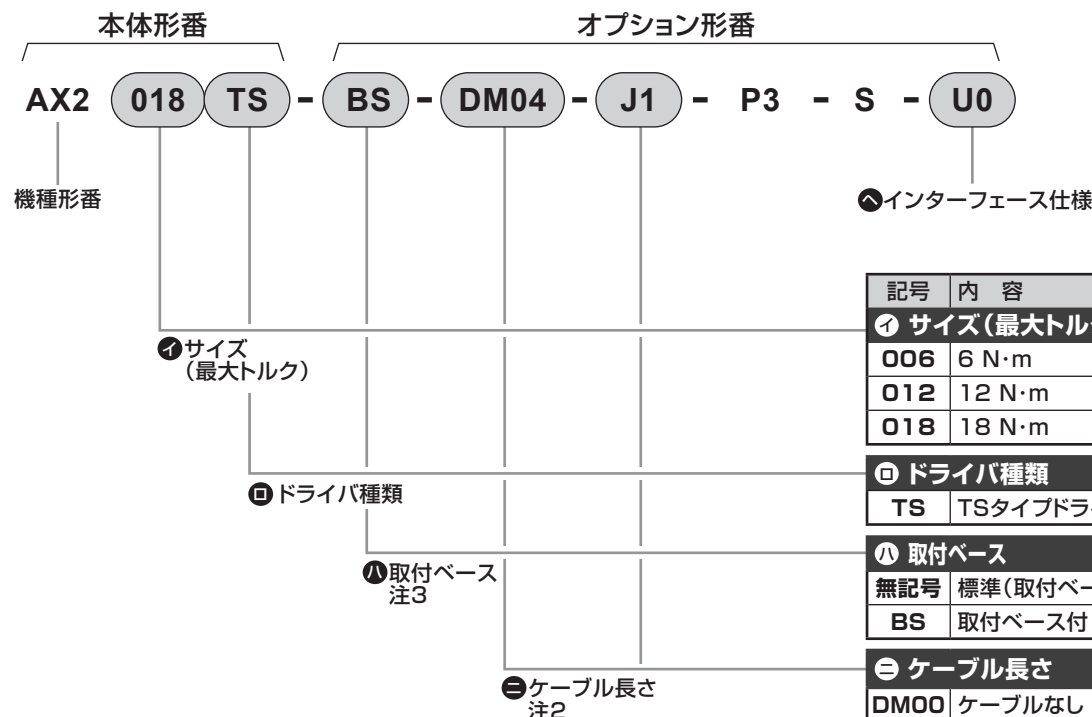
F: 荷重

L: 出力軸フランジ面からの距離

⚠ ご使用になる前に必ず61~66ページの使用上の注意事項をお読みください。

形番表示方法

● セット形番 (アクチュエータ、ドライバ、ケーブル)



記号	内 容
① サイズ(最大トルク)	
006	6 N・m
012	12 N・m
018	18 N・m

記号	内 容
② ドライバ種類	
TS	TSタイプドライバ付

記号	内 容
③ 取付ベース	
無記号	標準(取付ベース無し)
BS	取付ベース付

記号	内 容
④ ケーブル長さ	
DM00	ケーブルなし
DM02	2m
DM04	4m(標準長さ)
DM06	6m
DM08	8m
DM10	10m
DM15	15m
DM20	20m

記号	内 容
⑤ ドライバ電源電圧	
無記号	左記ドライバ電源電圧対応表をご参照ください。

記号	内 容
⑥ インターフェース仕様	
U0	パラレルI/O(NPN仕様)
U1	パラレルI/O(PNP仕様)
U2	CC-Link
U3	PROFIBUS-DP
U4	DeviceNet
U5	EtherCAT
U6	EtherNet/IP

⚠ 形番選定にあたっての注意事項

注1: ドライバは、下記対応表に従って選定してください。

ドライバ電源電圧対応表

機種	ドライバ タイプ	
	TSタイプドライバ	
	三相・単相 AC200V ~AC230V	単相 AC100V ~AC115V
AX2006T	無記号	J1
AX2012T	無記号	J1
AX2018T	無記号	J1

注2: ケーブルは可動ケーブルです。

ケーブルの外形寸法については、48ページをご参照ください。本体引出しケーブルは可動ケーブルではありません。

注3: ③取付ベース付“BS”オプションを選択された場合、下面の位置決めピン穴は使用できません。

表面処理は無電解ニッケルめっき処理となります。

注4: 位置決めピン穴は表面処理無しとなる場合があります。

注5: 本体表面処理は無電解ニッケルめっき処理となります。

● アクチュエータ本体単体形番

AX2 T - BS - P3 - S

① サイズ

③ 取付ベース

● ドライバ単体形番

● AC200V~AC230V

AX9000TS - U0

● AC100V~AC115V

AX9000TS-J1-U0

⑥ インターフェース仕様

● ケーブル単品形番

● モータケーブル

AX-CBLM6-DM04

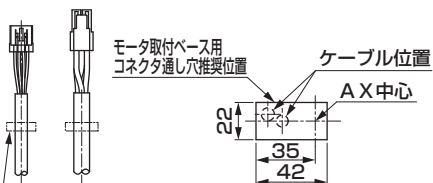
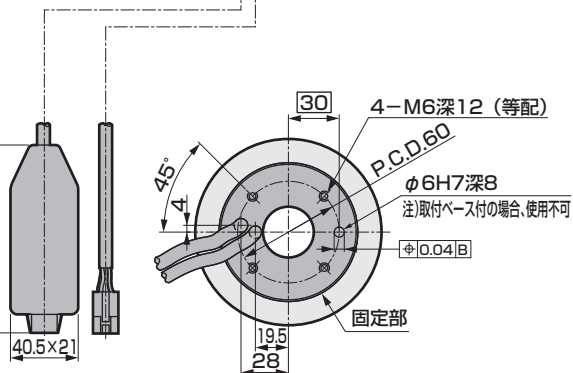
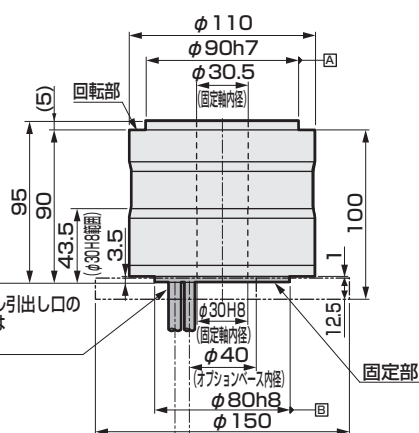
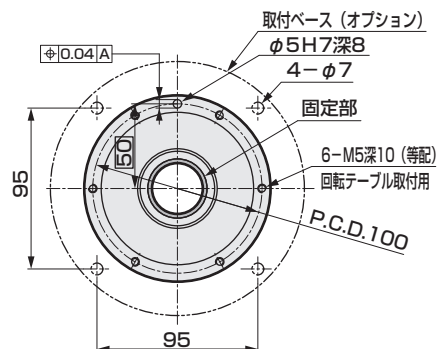
● レゾルバケーブル

AX-CBLR6-DM04

④ ケーブル長さ
(注: ケーブル長さ4mの
場合は“DM04”)

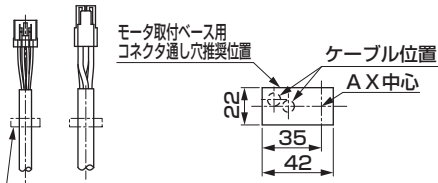
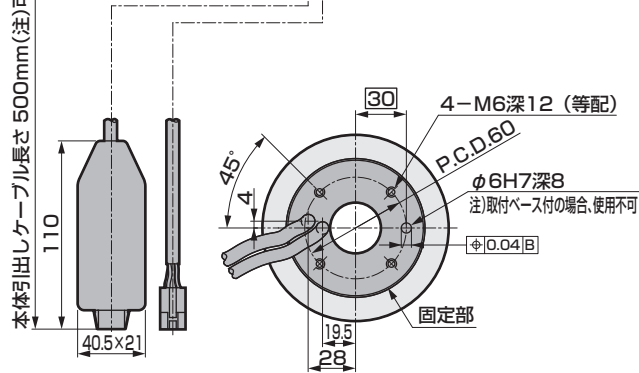
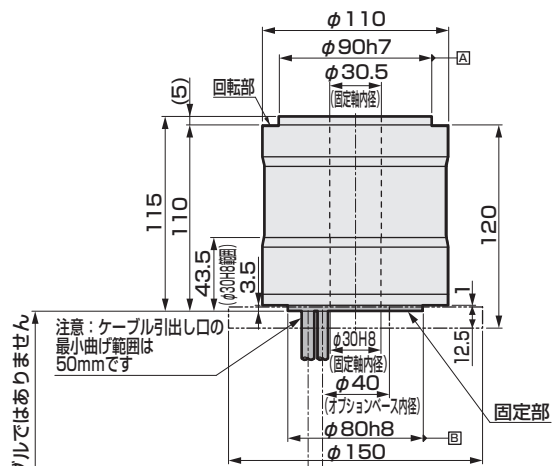
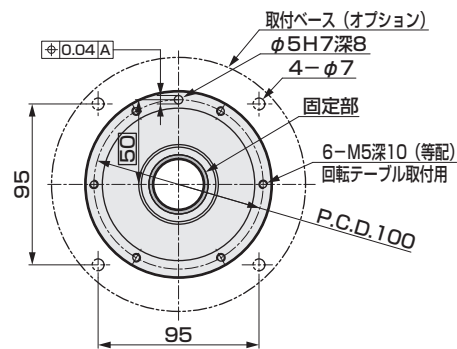
外形寸法図

●AX2006T



注意)
ケーブルが繰返し屈曲する用途では、
アクチュエータ本体コネクタ付近の
ケーブルシース部を固定してご使用
ください

●AX2012T

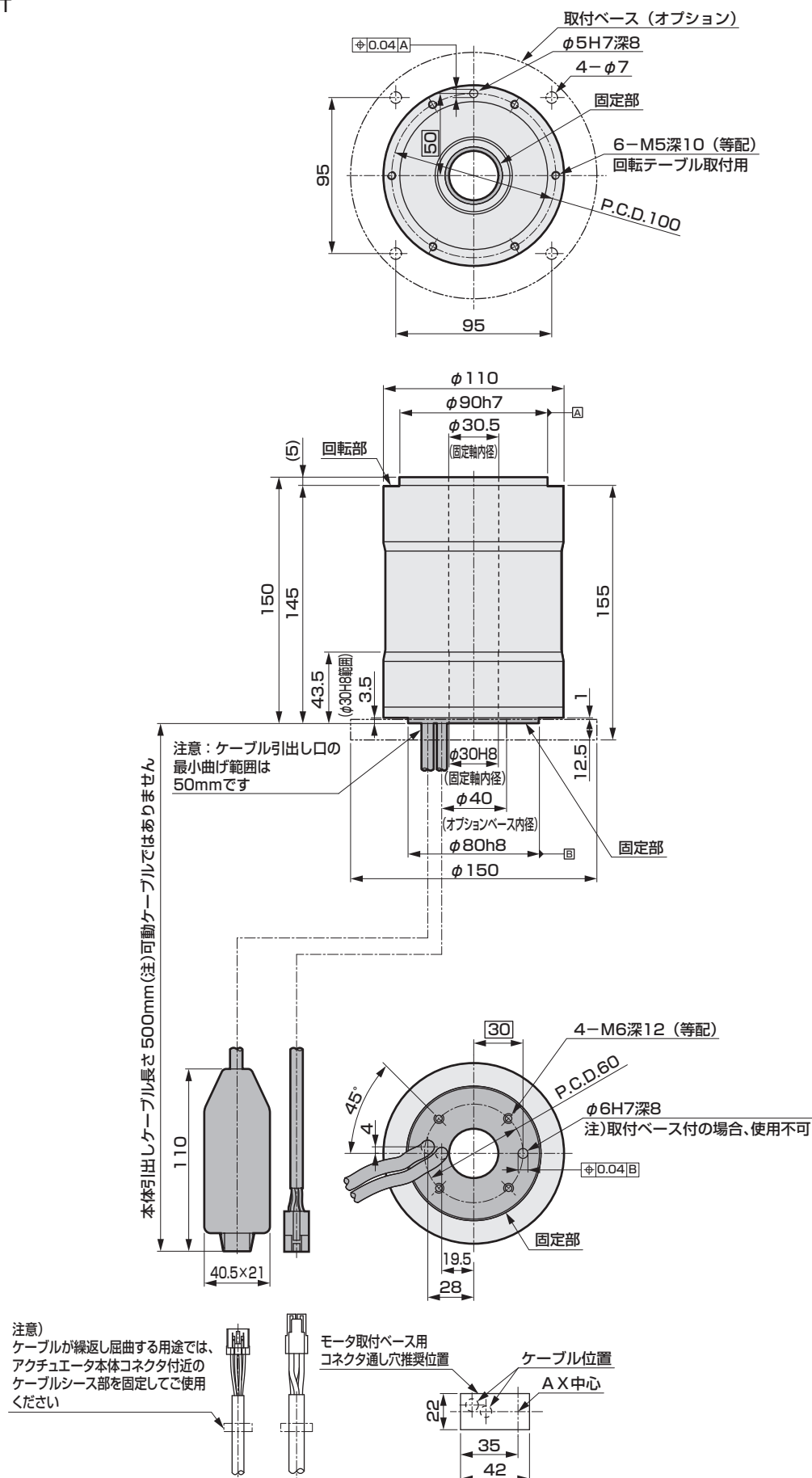


注意)
ケーブルが繰返し屈曲する用途では、
アクチュエータ本体コネクタ付近の
ケーブルシース部を固定してご使用
ください

注1) アクチュエータ原点位置は、外形寸法図と異なる場合があります。
原点オフセット機能により、任意の原点位置を設定することができます。

外形寸法図

●AX2018T



注1) アクチュエータ原点位置は、外形寸法図と異なる場合があります。
 原点オフセット機能により、任意の原点位置を設定することができます。



アブソデックス

AX4000T Series

大慣性モーメントの負荷へ対応
ドライバとアクチュエータとケーブルの組合せ自由な互換機能
中空径が大きくケーブル配線、配管に便利、オプション豊富

- 最大トルク：9・22・45・75 N・m
- 対応ドライバ：TSタイプドライバ



アクチュエータ仕様

項 目		AX4009T	AX4022T	AX4045T	AX4075T
最大出力トルク	N・m	9	22	45	75
連続出力トルク	N・m	3	7	15	25
最高回転速度	rpm	240(注1)			140(注1)
許容アキシャル荷重	N	800	3700		20000
許容モーメント荷重	N・m	40	60	80	200
出力軸慣性モーメント	kg・m ²	0.009	0.0206	0.0268	0.1490
許容負荷慣性モーメント	kg・m ²	0.35(1.75)(注2)	0.60(3.00)(注2)	0.90(5.00)(注2)	5.00(25.00)(注2)
割出し精度(注5)	秒	±30			
繰返し精度(注5)	秒	±5			
出力軸摩擦トルク	N・m	0.8	3.5		10.0
分解能	P/rev	540672			
モータ絶縁階級		F種			
モータ耐電圧		AC1500V 1分間			
モータ絶縁抵抗		10MΩ以上 DC500V			
使用周囲温度		0～45℃(0～40℃：注6)			
使用周囲湿度		20～85%RH 結露なきこと			
保存周囲温度		－20～80℃			
保存周囲湿度		20～90%RH 結露なきこと			
雰囲気		腐食性ガス、爆発性ガス、粉塵なきこと			
質量	kg	5.5	12.3(14.6) 注3	15.0(17.3) 注3	36.0(41.0) 注3
ブレーキ付時総質量	kg	－	16.4(18.7) 注3	19.3(21.6) 注3	54.0(59.0) 注3
出力軸の振れ(注5)	mm	0.03			
出力軸の面振れ(注5)	mm	0.05			
保護構造		IP20			

注1：連続回転運転時は80rpm以下の速度でお使いください。

注2：()内までの負荷条件でご使用になる場合は、パラメータ72(積分ゲイン倍率)=0.3(目安値)に設定してください。

注3：()内は、取付ベースオプション付アクチュエータ質量です。

注4：連続回転運転とパラメータ72(積分ゲイン倍率)を併用される場合は都度お問い合わせください。

注5：割出し精度、繰返し精度、出力軸の振れ、出力軸の面振れの考え方については、52ページ「用語解説」をご参照ください。

注6：UL認証品としてご使用の場合、上限温度は40℃となります。

電磁ブレーキ仕様(オプション)

項 目	対応機種	AX4022T・AX4045T	AX4075T
種類		ノンバックラッシュ乾式無励磁作動型	
定格電圧	V	DC24V	
電源容量	W	30	55
定格電流	A	1.25	2.30
静摩擦トルク	N・m	35	200
アマチュア釈放時間(ブレーキオン)	msec	50(参考値)	50(参考値)
アマチュア吸引時間(ブレーキオフ)	msec	150(参考値)	250(参考値)
保持精度	分	45(参考値)	
最大使用頻度	回/分	60	40

注1：出力軸回転時、電磁ブレーキのディスクと固定部による擦過音を発生することがあります。

また、電磁ブレーキ作動時には衝撃音が発生します。

注2：ブレーキオフ後の移動では、上記アマチュア吸引時間によりパラメータのディレイ時間を変更していただく必要があります。

注3：ノンバックラッシュ式ですが回転方向に荷重を受けると定位置保持は困難となります。制動・精度保持用途ではありません。

注4：手動開放用タップ(3箇所)にボルトを均等に締め込むことで電磁ブレーキを手動開放することができます。

注5：電磁ブレーキ付仕様の中空穴にシャフトを通す場合は非磁性材料(SUS303等)を使用してください。

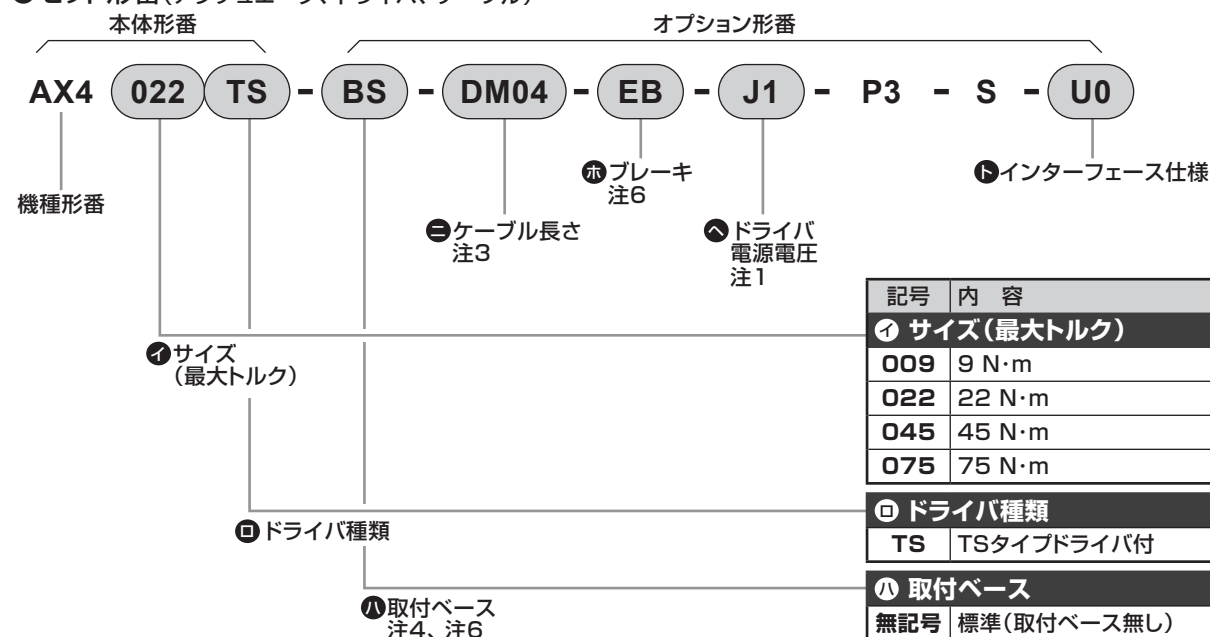
磁化により周辺機器に磁気の影響を与えることがあります。

注意事項についての詳細は技術資料・取扱説明書をお読みください。

! ご使用になる前に必ず61～66ページの使用上の注意事項をお読みください。

形番表示方法

● セット形番 (アクチュエータ、ドライバ、ケーブル)



⚠ 形番選定にあたっての注意事項

注1：ドライバは、下記対応表に従って選定してください。

ドライバ電源電圧対応表

機種	ドライバタイプ	
	三相・単相 AC200V ~AC230V	単相 AC100V ~AC115V
AX4009T	無記号	J1
AX4022T	無記号	J1
AX4045T	無記号	J1
AX4075T	無記号 注2	

注2：最大トルク75N・mの機種について、単相AC200Vで使用される場合には、トルク制限領域の計算が通常とは異なります。使用可否の判定については、都度お問い合わせください。

注3：ケーブルは可動ケーブルです。

ケーブルの外形寸法については、48ページをご参照ください。
本体引出しケーブルは可動ケーブルではありません。

注4：① 取付ベース付“BS”オプションを選択された場合、下面の位置決めピン穴は使用できません。表面処理は無電解ニッケルめっき処理となります。

注5：位置決めピン穴は表面処理無しとなる場合があります。

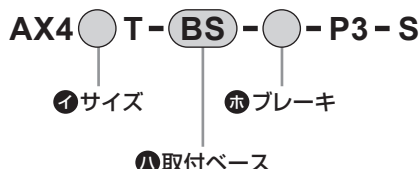
注6：電磁ブレーキを選択される際は、電磁ブレーキ接続方法の注意事項(65ページ)をご参照ください。

オプションについては、下記「オプション対応表」に従って選定してください。

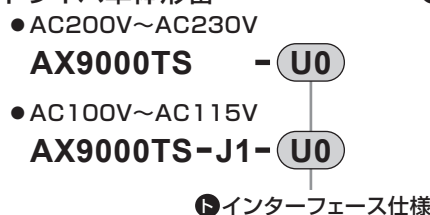
	AX4009T	AX4022T	AX4045T	AX4075T
取付けベース (ーBS)	×	○	○	○
ブレーキ (ーEB)	×	○	○	○

注7：本体の表面処理は無電解ニッケルめっき処理となります。

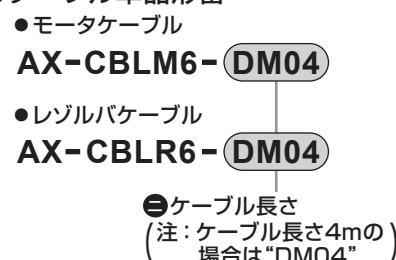
● アクチュエータ本体単体形番



● ドライバ単体形番



● ケーブル単品形番



記号	内 容
① サイズ(最大トルク)	
009	9 N・m
022	22 N・m
045	45 N・m
075	75 N・m

② ドライバ種類	
TS	TSタイプドライバ付

③ 取付ベース	
無記号	標準(取付ベース無し)
BS	取付ベース付

④ ケーブル長さ	
DM00	ケーブルなし
DM02	2m
DM04	4m(標準長さ)
DM06	6m
DM08	8m
DM10	10m
DM15	15m
DM20	20m

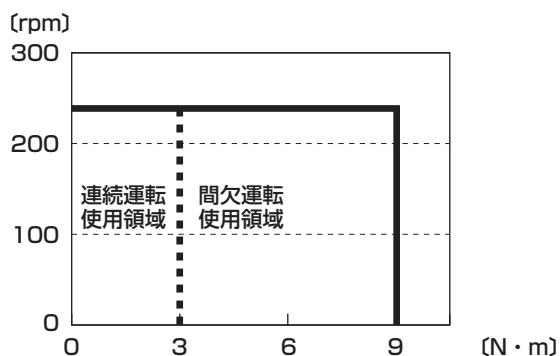
⑤ ブレーキ	
無記号	標準(電磁ブレーキ無し)
EB	負作動型電磁ブレーキ付

⑥ ドライバ電源電圧	
左記ドライバ電源電圧対応表をご参照ください。	

⑦ インターフェース仕様	
U0	パラレルI/O(NPN仕様)
U1	パラレルI/O(PNP仕様)
U2	CC-Link
U3	PROFIBUS-DP
U4	DeviceNet
U5	EtherCAT
U6	EtherNet/IP

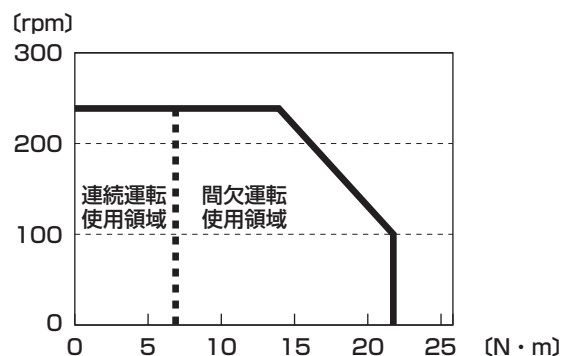
速度・最大トルク特性

●AX4009T



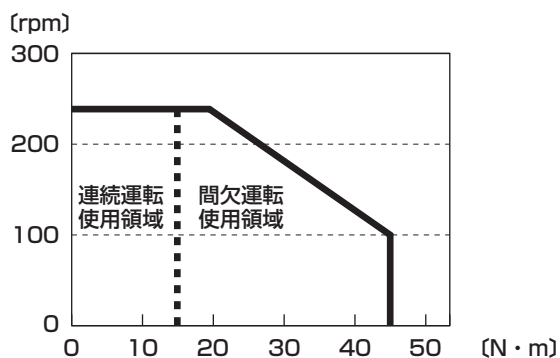
※グラフは三相AC200V時の特性です。

●AX4022T



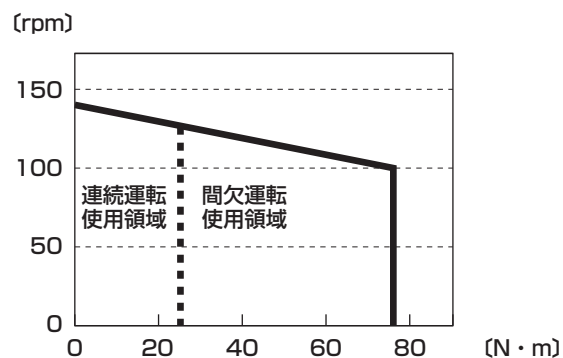
※グラフは三相AC200V時の特性です。

●AX4045T



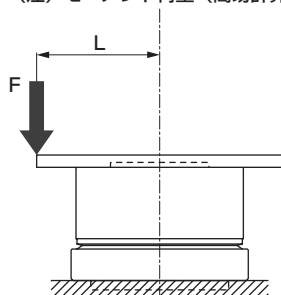
※グラフは三相AC200V時の特性です。

●AX4075T



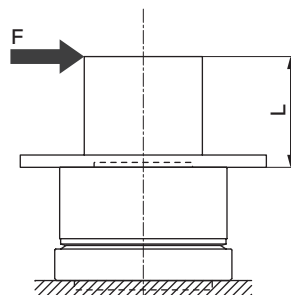
※グラフは三相AC200V時の特性です。

(注) モーメント荷重 (簡易計算式)



(図a)

$M(N \cdot m) = F(N) \times L(m)$
 M : モーメント荷重
 F : 荷重
 L : 出力軸中心からの距離



(図b)

$M(N \cdot m) = F(N) \times (L + 0.02)(m)$
 M : モーメント荷重
 F : 荷重
 L : 出力軸フランジ面からの距離

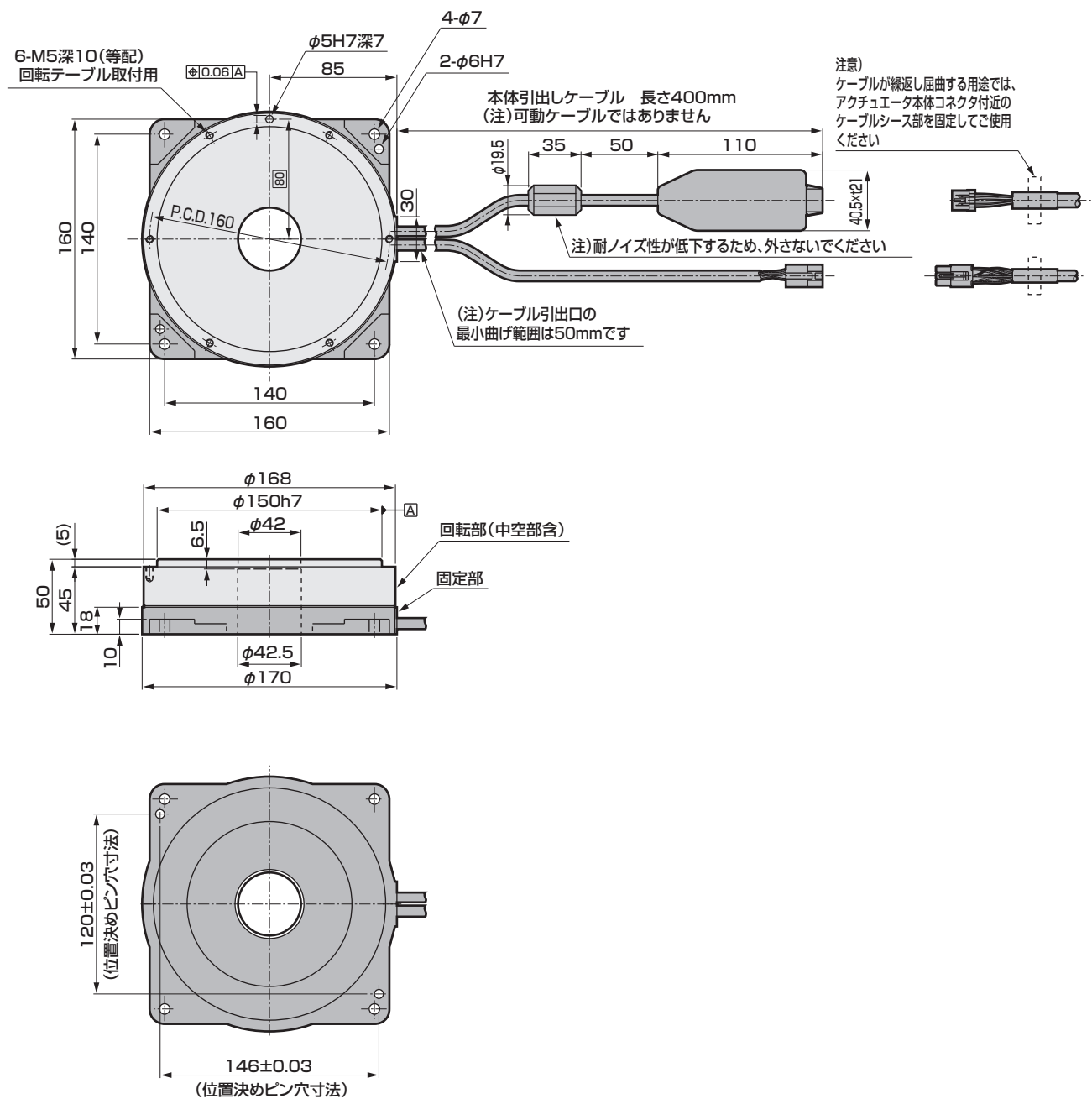
! ご使用になる前に必ず61～66ページの使用上の注意事項をお読みください。

アウチユエータ AX6000M	ドライバ AX9000MU	アウチユエータ AX1000T	アウチユエータ AX2000T	アウチユエータ AX4000T	ドライバ AX9000TS/TH	対話ターミナル AX0180	関連部品形番表
--------------------	------------------	--------------------	--------------------	--------------------	---------------------	-------------------	---------

外形寸法図

● AX4009T

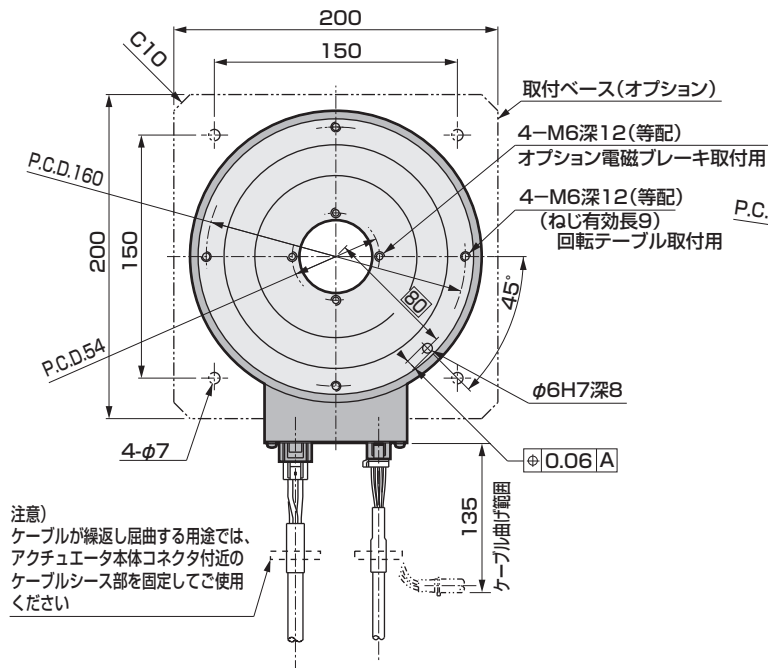
アケチュエータ AX6000M	ドライバ AX9000MJ	アケチュエータ AX1000T	アケチュエータ AX2000T	アケチュエータ AX4000T	ドライバ AX9000TS/TH	対話ターミナル AX0180	関連部品形番表
--------------------	------------------	--------------------	--------------------	--------------------	---------------------	-------------------	---------



注1)アクチュエータ原点位置は、外形寸法図と異なる場合があります。
原点オフセット機能により、任意の原点位置を設定することができます。

外形寸法図

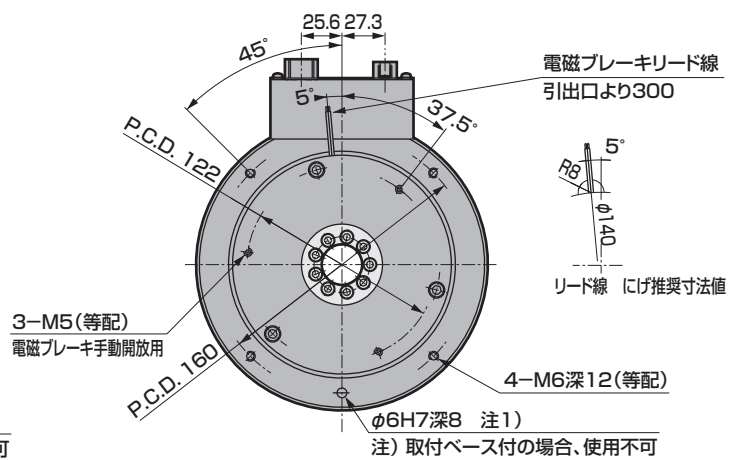
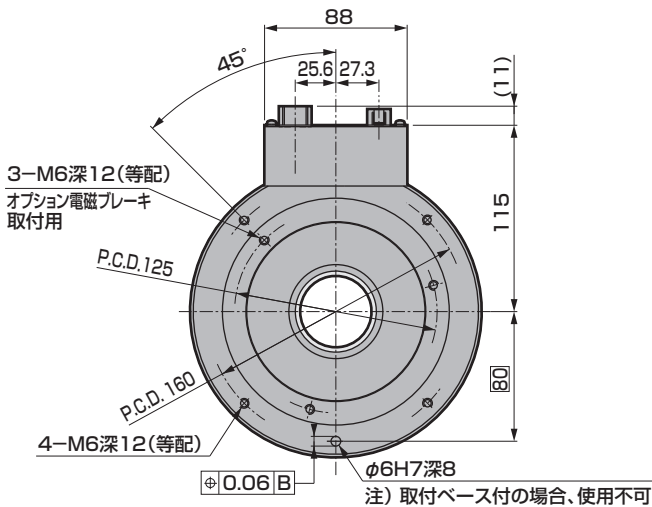
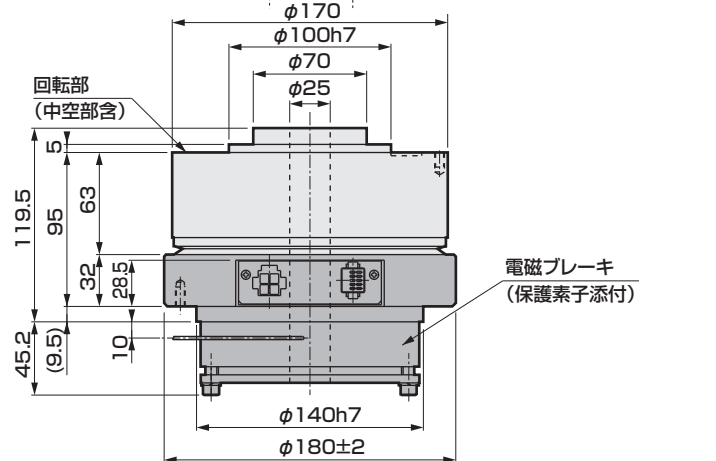
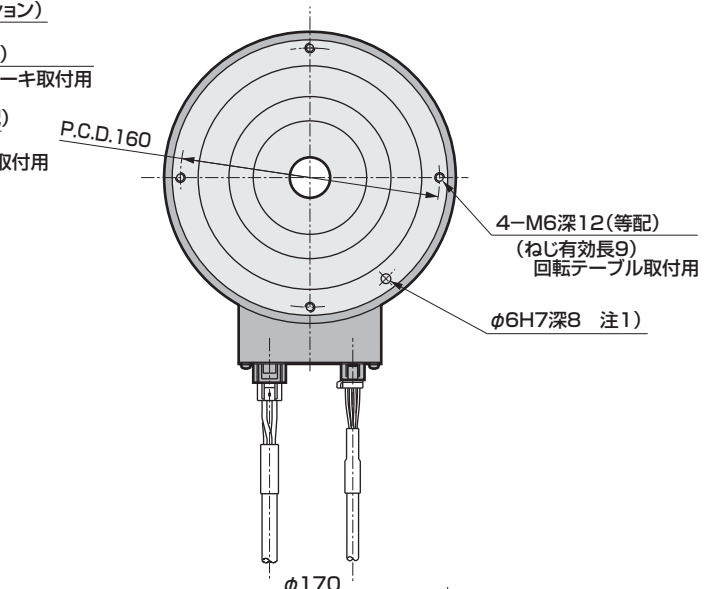
● AX4022T



● AX4022T-EB

電磁ブレーキ付

その他オプションは左図参照ください。



注1) アクチュエータ原点位置は、外形寸法図と異なる場合があります。
原点オフセット機能により、任意の原点位置を設定することができます。
電磁ブレーキ取付時の位置決めピン穴位置は、AX4022Tと共通です。

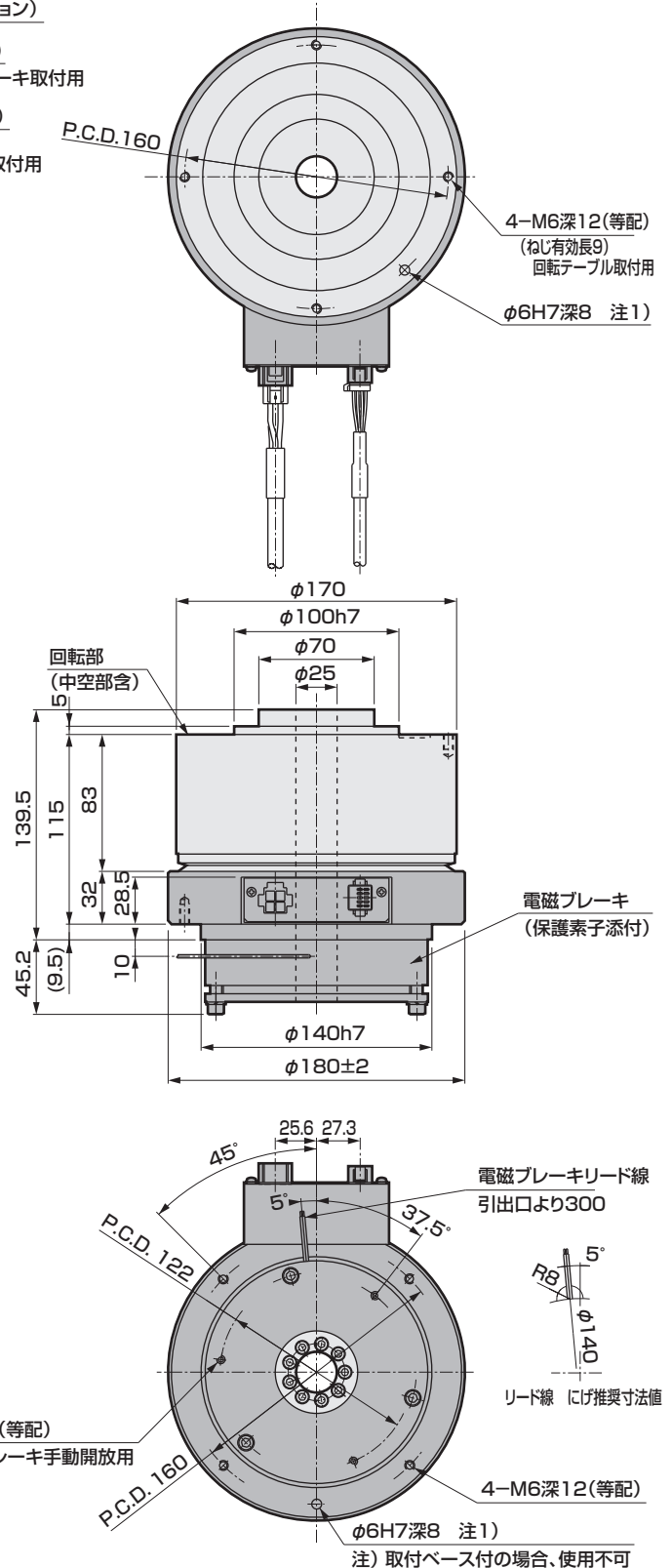
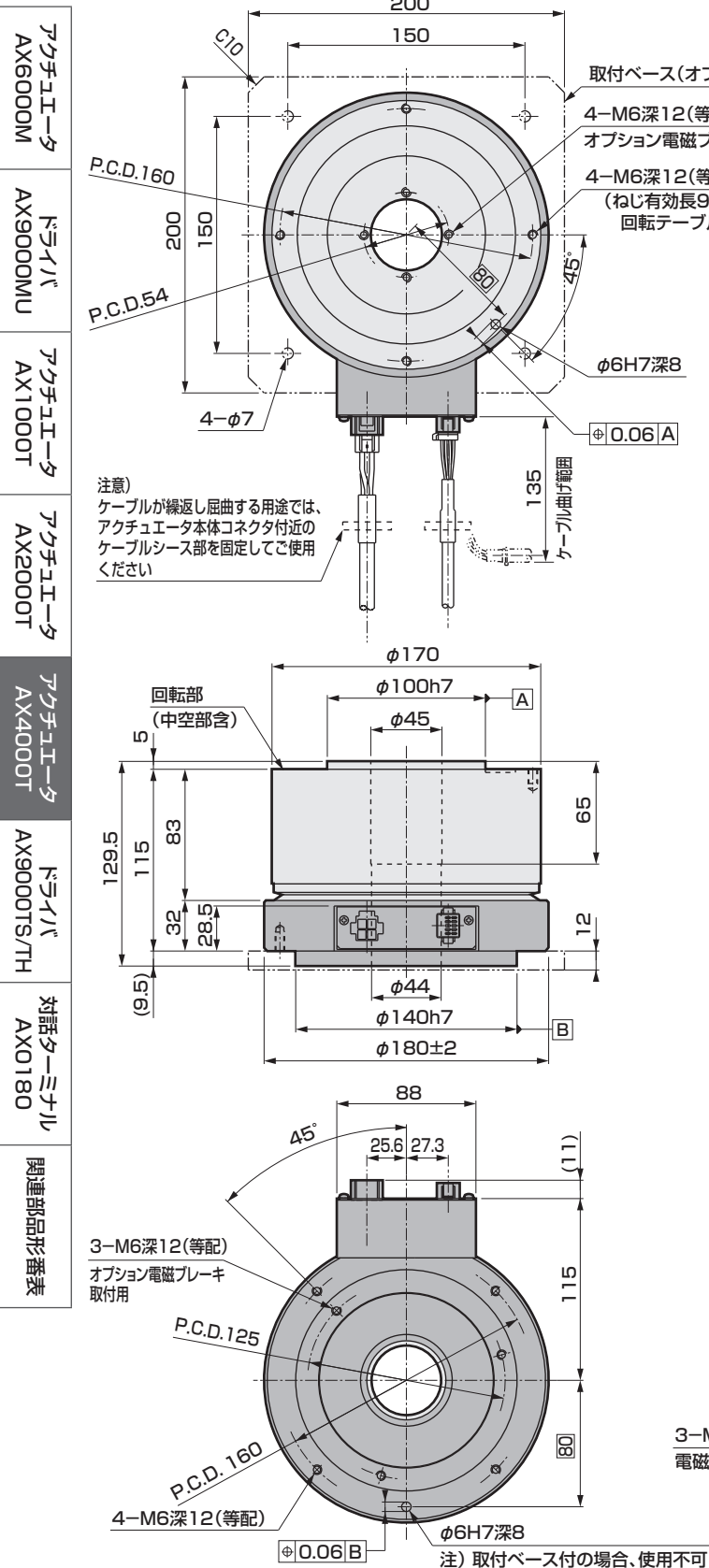
外形寸法図

● AX4045T

● AX4045T-EB

電磁ブレーキ付

その他オプションは左図参照ください。



注1) アクチュエータ原点位置は、外形寸法図と異なる場合があります。原点オフセット機能により、任意の原点位置を設定することができます。
電磁ブレーキ取付時の位置決めピン穴位置は、AX4045Tと共通です。

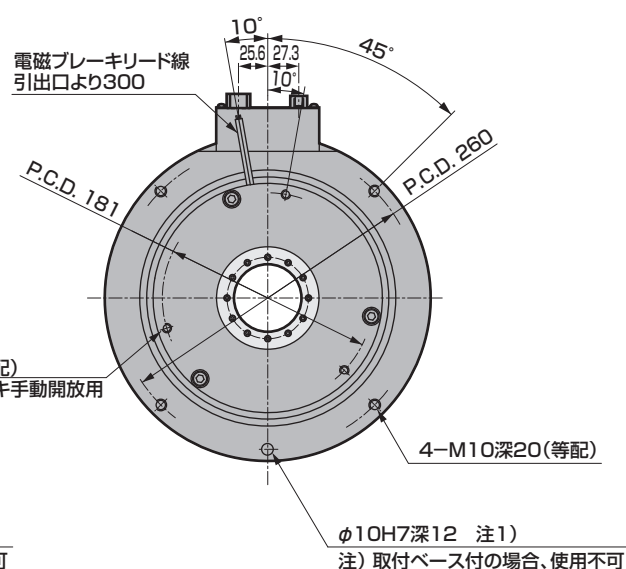
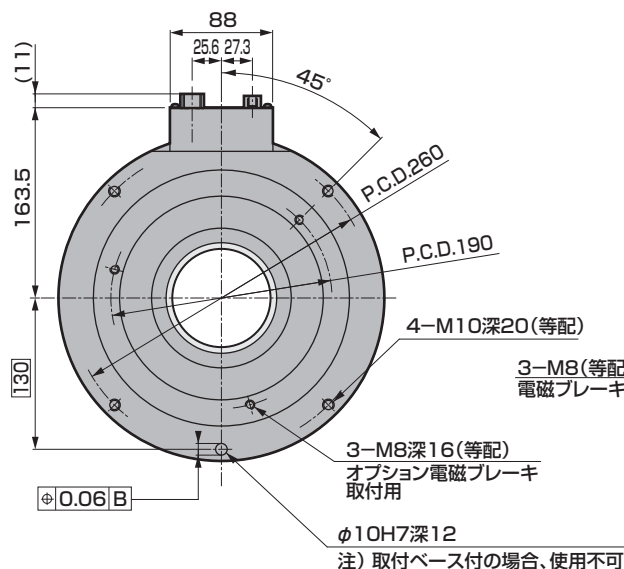
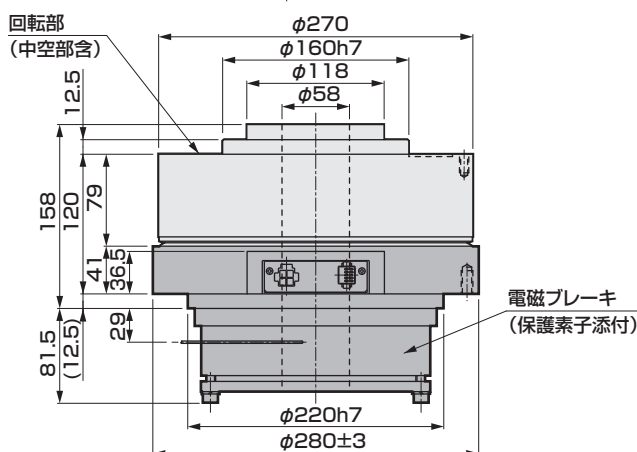
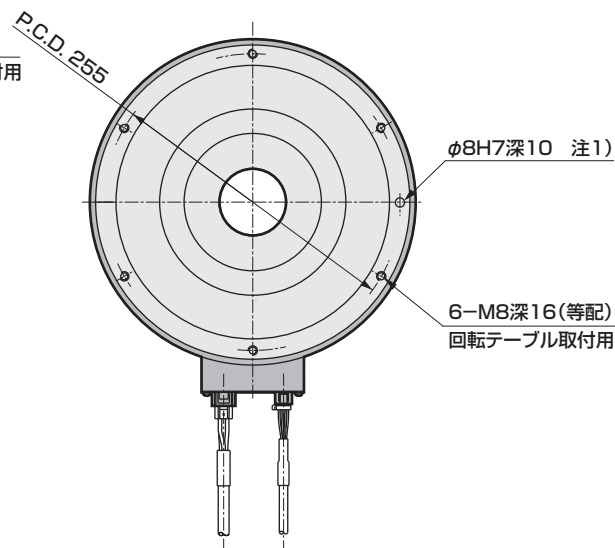
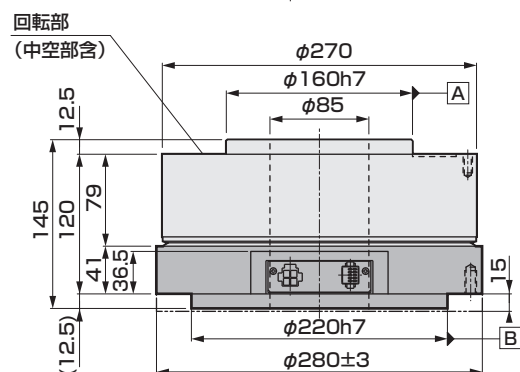
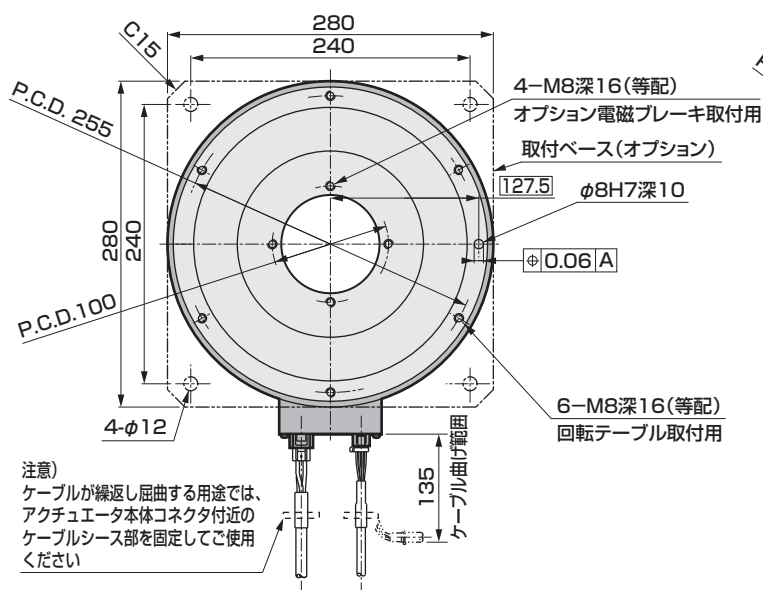
外形寸法図

● AX4075T

● AX4075T-EB

電磁ブレーキ付

その他オプションは左図参照ください。



注1) アクチュエータ原点位置は、外形寸法図と異なる場合があります。原点オフセット機能により、任意の原点位置を設定することができます。
電磁ブレーキ取付時の位置決めピン穴位置は、AX4075Tと共通です。



アブソデックス

AX4000T Series

大慣性モーメントの負荷へ対応
ドライバとアクチュエータとケーブルの組合せ自由な互換機能
中空径が大きくケーブル配線、配管に便利、オプション豊富

- 最大トルク：150・300・500・1000 N・m
- 対応ドライバ：THタイプドライバ



アクチュエータ仕様

項 目		AX4150T	AX4300T	AX4500T	AX410WT
最大出力トルク	N・m	150	300	500	1000
連続出力トルク	N・m	50	100	160	330
最高回転速度	rpm	100(注1)		70	30
許容アキシャル荷重	N	20000			
許容モーメント荷重	N・m	300	400	500	400
出力軸慣性モーメント	kg・m ²	0.2120	0.3260	0.7210	2.7200
許容負荷慣性モーメント	kg・m ²	75.00(注2)	180.00(注2)	300.00(注2)	600.00(注2)
割出し精度(注4)	秒	±30			
繰返し精度(注4)	秒	±5			
出力軸摩擦トルク	N・m	10.0		15.0	20.0
分解能	P/rev	540672			
モータ絶縁階級		F種			
モータ耐電圧		AC1500V 1分間			
モータ絶縁抵抗		10MΩ以上 DC500V			
使用周囲温度		0~45℃(0~40℃:注5)			
使用周囲湿度		20~85%RH 結露なきこと			
保存周囲温度		-20~80℃			
保存周囲湿度		20~90%RH 結露なきこと			
雰囲気		腐食性ガス、爆発性ガス、粉塵無きこと			
質量	kg	44.0(49.0) 注3	66.0(74.0) 注3	115.0(123.0) 注3	198.0(217.0) 注3
ブレーキ付時総質量	kg	63.0(68.0) 注3	86.0(94.0) 注3	—	—
出力軸の振れ(注4)	mm	0.03			
出力軸の面振れ(注4)	mm	0.05			0.08
保護構造		IP20			

注1：連続回転運転時は80rpm以下の速度でお使いください。

注2：出荷時は、大慣性モーメント対応の設定となります。

注3：()内は、取付ベースオプション付アクチュエータ質量です。

注4：割出し精度、繰返し精度、出力軸の振れ、出力軸の面振れの考え方については、52ページ「用語解説」をご参照ください。

注5：UL認証品としてご使用の場合、上限温度は40℃となります。

電磁ブレーキ仕様(オプション)

項 目	対応機種	AX4150T・AX4300T
種類		ノンバックラッシュ乾式無励磁作動型
定格電圧	V	DC24V
電源容量	W	55
定格電流	A	2.30
静摩擦トルク	N・m	200
アマチュア釈放時間(ブレーキオン)	msec	50(参考値)
アマチュア吸引時間(ブレーキオフ)	msec	250(参考値)
保持精度	分	45(参考値)
最大使用頻度	回/分	40

注1：出力軸回転時、電磁ブレーキのディスクと固定部による擦過音を発生することがあります。

また、電磁ブレーキ作動時には衝撃音が発生します。

注2：ブレーキオフ後の移動では、上記アマチュア吸引時間によりパラメータのディレイ時間を変更していただく必要があります。

注3：ノンバックラッシュ式ですが回転方向に荷重を受けると定位置保持は困難となります。制動・精度保持用途ではありません。

注4：手動開放用タップ(3箇所)にボルトを均等に締め込むことで電磁ブレーキを手動開放することができます。

注5：電磁ブレーキ付仕様の中空穴にシャフトを通す場合は非磁性材料(SUS303等)を使用してください。

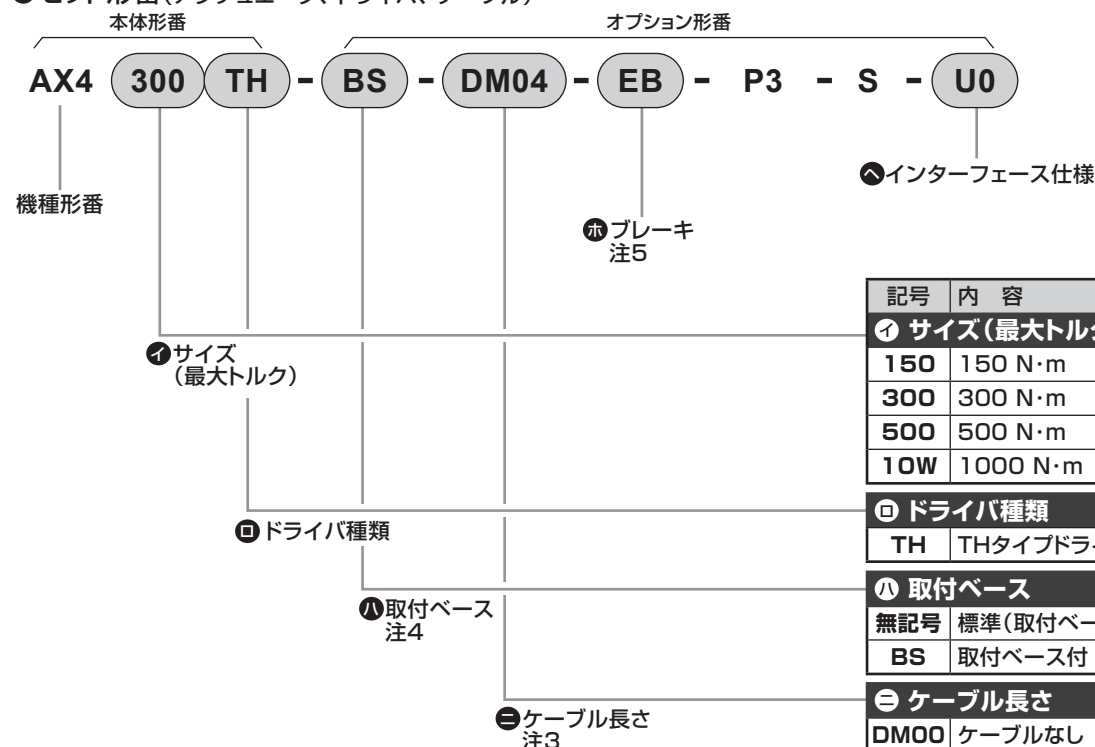
磁化により周辺機器に磁気の影響を与えることがあります。

注意事項についての詳細は技術資料・取扱説明書をお読みください。

⚠ ご使用になる前に必ず61~66ページの使用上の注意事項をお読みください。

形番表示方法

● セット形番 (アクチュエータ、ドライバ、ケーブル)



記号	内 容
① サイズ(最大トルク)	
150	150 N・m
300	300 N・m
500	500 N・m
10W	1000 N・m
② ドライバ種類	
TH	THタイプドライバ付
③ 取付ベース	
無記号	標準 (取付ベース無し)
BS	取付ベース付
④ ケーブル長さ	
DM00	ケーブルなし
DM02	2m
DM04	4m (標準長さ)
DM06	6m
DM08	8m
DM10	10m
DM15	15m
DM20	20m
⑤ ブレーキ	
無記号	標準 (電磁ブレーキ無し)
EB	負作動型電磁ブレーキ付
⑥ インターフェース仕様	
U0	パラレルI/O (NPN仕様)
U1	パラレルI/O (PNP仕様)
U2	CC-Link
U3	PROFIBUS-DP
U4	DeviceNet
U5	EtherCAT
U6	EtherNet/IP

! 形番選定にあたっての注意事項

注1：ドライバは、下記対応表に従って選定してください。

ドライバ電源電圧対応表

機種	ドライバ タイプ	THタイプドライバ 三相・単相 AC200V～AC230V
AX4150T		無記号 注2
AX4300T		無記号 注2
AX4500T		無記号 注2
AX410WT		無記号 注2

注2：単相AC200Vで使用される場合には、トルク制限領域の計算が通常とは異なります。使用可否の判定については、都度お問い合わせください。

注3：ケーブルは可動ケーブルです。
ケーブルの外形寸法については、48ページをご参照ください。

注4：③ 取付ベース付“BS”オプションを選択された場合、下面の位置決めピン穴は使用できません。表面処理は無電解ニッケルめっきとなります。

注5：電磁ブレーキを選択される際は、電磁ブレーキ接続方法の注意事項(65ページ)をご参照ください。
オプションについては、下記「オプション対応表」に従って選定してください。

	AX4150T	AX4300T	AX4500T	AX410WT
電磁ブレーキ (-EB)	○	○	×	×

注6：位置決めピン穴は、表面処理無しとなる場合があります。

注7：本体表面処理は無電解ニッケルめっき処理となります。

● アクチュエータ本体単体形番

AX4 T - BS - - P3 - S

① サイズ

③ 取付ベース

⑤ ブレーキ

● ドライバ単体形番

● AC200V～AC230V
AX9000TH - U0

⑥ インターフェース仕様

● ケーブル単品形番

● モータケーブル
AX-CBLM6 - DM04

● レゾルバケーブル
AX-CBLR6 - DM04

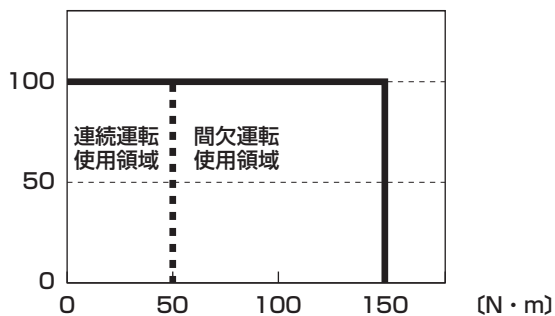
④ ケーブル長さ
(注：ケーブル長さ4mの
場合は“DM04”)

※ 特注対応品は、CE、UL/cUL、及びRoHS非対応になります。都度お問い合わせください。

速度・最大トルク特性

●AX4150T

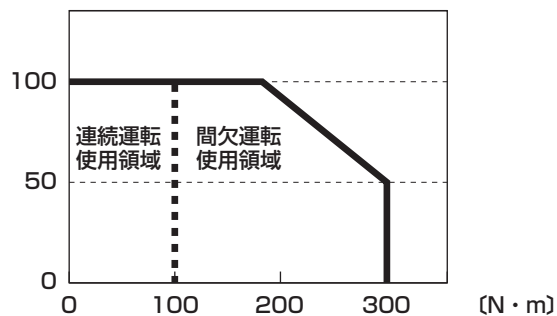
[rpm]



※グラフは三相AC200V時の特性です。

●AX4300T

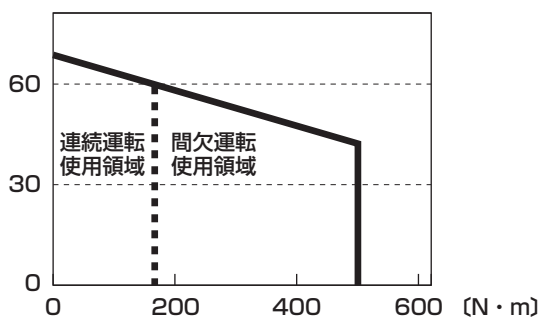
[rpm]



※グラフは三相AC200V時の特性です。

●AX4500T

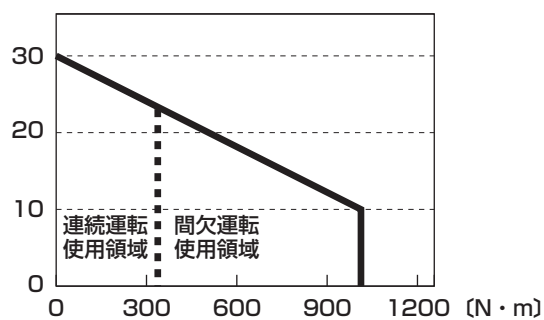
[rpm]



※グラフは三相AC200V時の特性です。

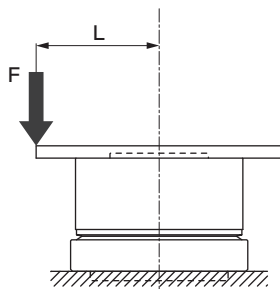
●AX410WT

[rpm]



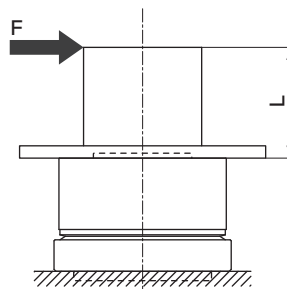
※グラフは三相AC200V時の特性です。

(注) モーメント荷重 (簡易計算式)



(図a)

$M(N \cdot m) = F(N) \times L(m)$
M : モーメント荷重
F : 荷重
L : 出力軸中心からの距離



(図b)

$M(N \cdot m) = F(N) \times (L + 0.02)(m)$
M : モーメント荷重
F : 荷重
L : 出力軸フランジ面からの距離

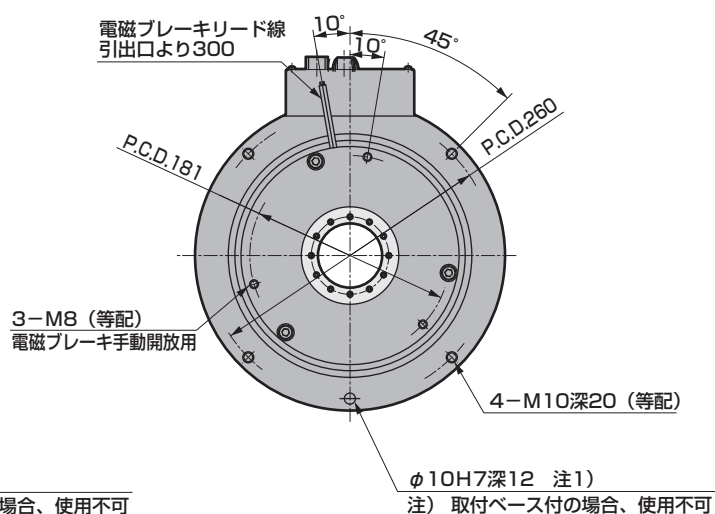
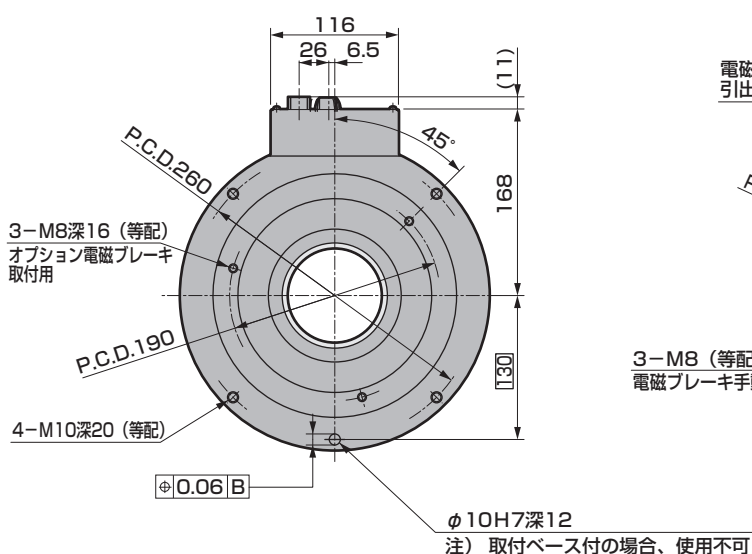
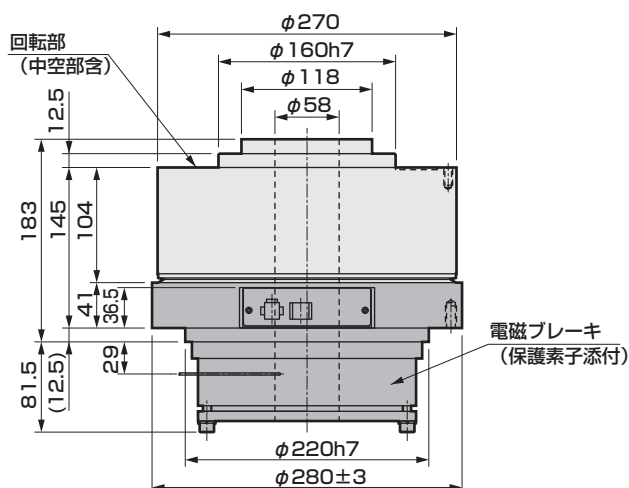
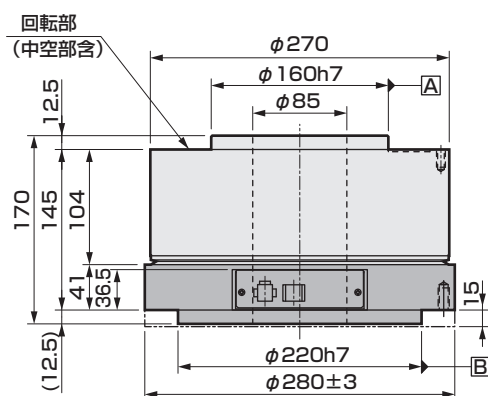
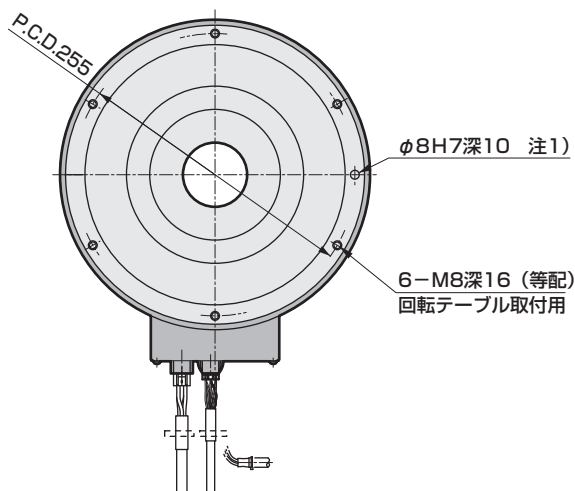
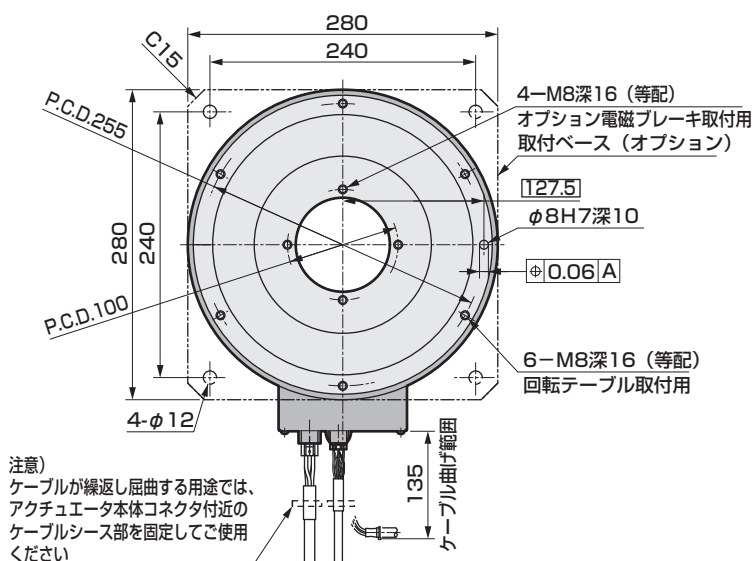
アウチユエータ AX6000M	ドライバ AX9000MU	アウチユエータ AX1000T	アウチユエータ AX2000T	アウチユエータ AX4000T	ドライバ AX9000TS/TH	対話ターミナル AX0180	関連部品形番表
--------------------	------------------	--------------------	--------------------	--------------------	---------------------	-------------------	---------

外形寸法図

● AX4150T

● AX4150T-EB 電磁ブレーキ付 その他オプションは左図参照ください。

アクチュエータ AX6000M	ドライバ AX9000MU	アクチュエータ AX1000T	アクチュエータ AX2000T	アクチュエータ AX4000T	ドライバ AX9000TS/TH	対話ターミナル AX0180	関連部品形番表
--------------------	------------------	--------------------	--------------------	--------------------	---------------------	-------------------	---------



注1) アクチュエータ原点位置は、外形寸法図と異なる場合があります。原点オフセット機能により、任意の原点位置を設定することができます。
電磁ブレーキ取付時の位置決めピン穴位置は、AX4150Tと共通です。

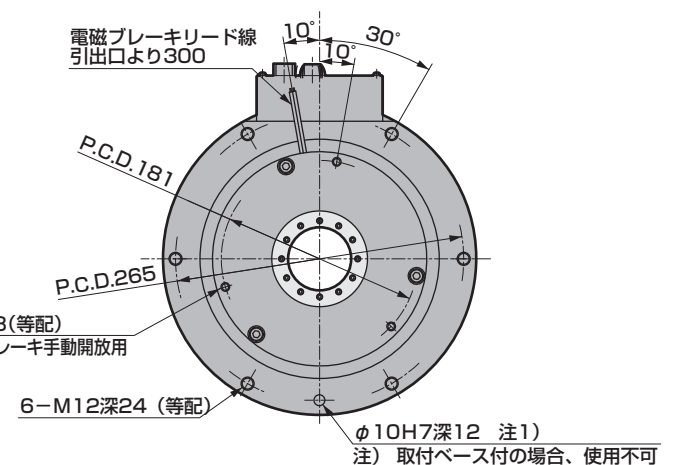
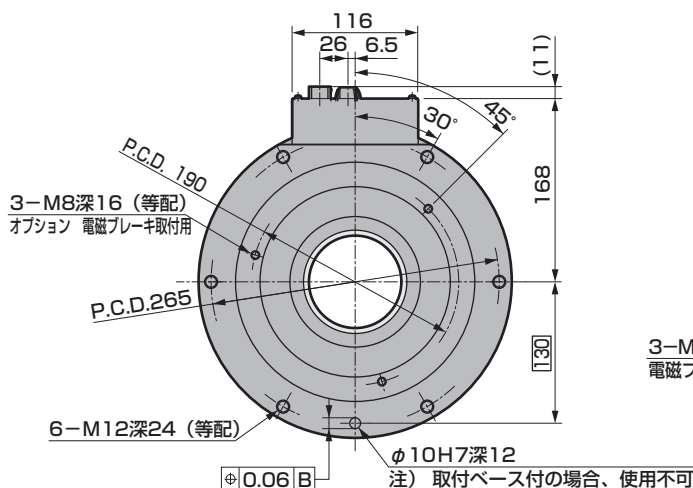
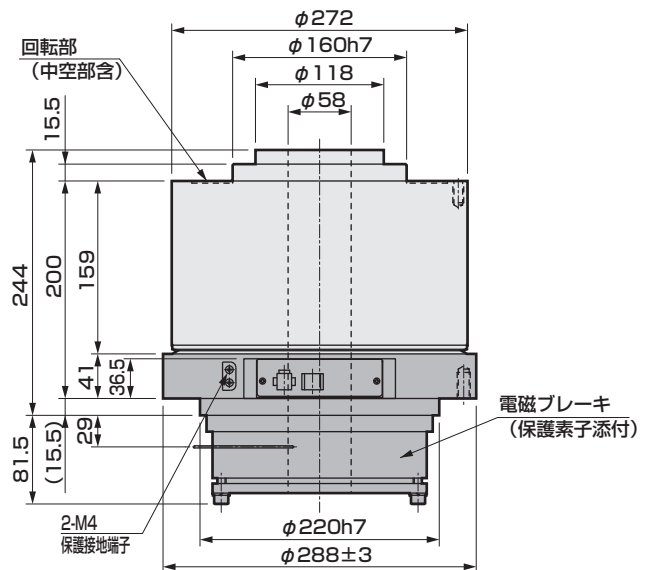
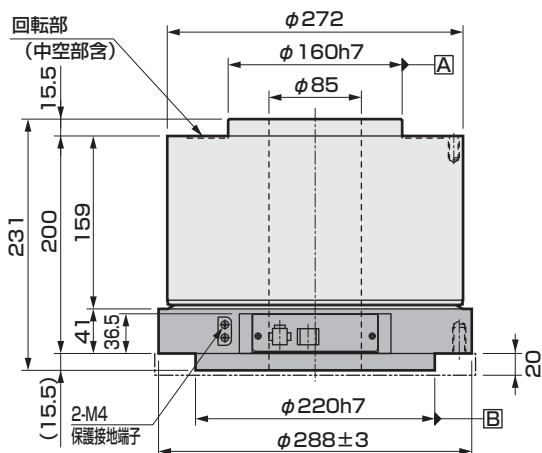
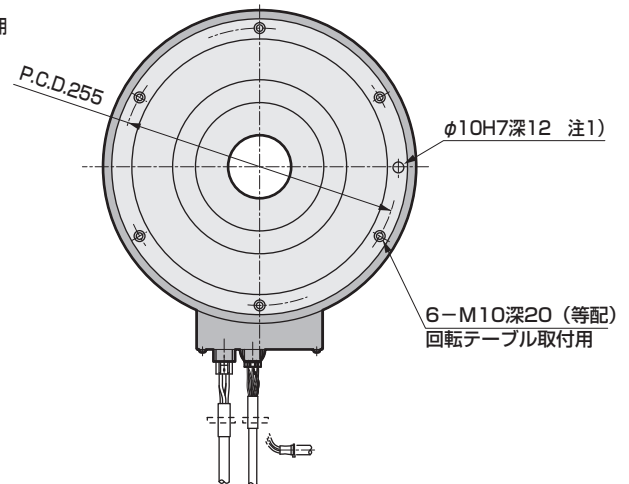
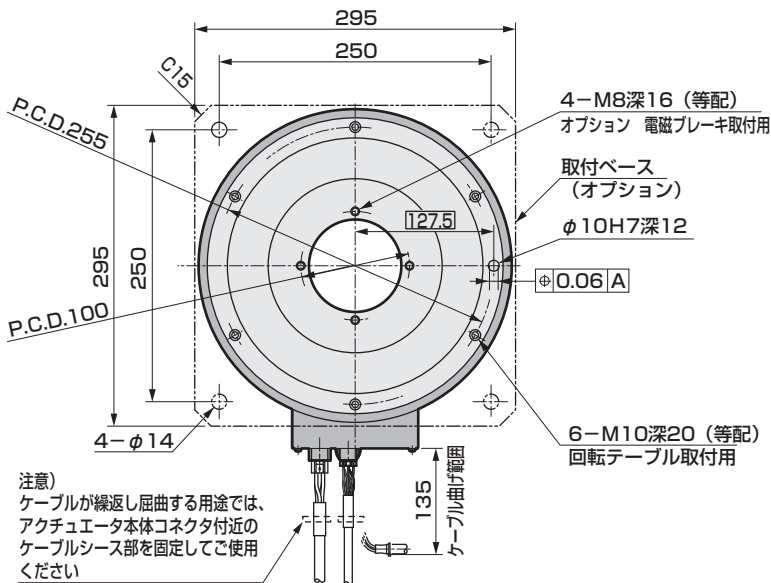
外形寸法図

● AX4300T

● AX4300T-EB

電磁ブレーキ付

その他オプションは左図参照ください。



注1) アクチュエータ原点位置は、外形寸法図と異なる場合があります。原点オフセット機能により、任意の原点位置を設定することができます。電磁ブレーキ取付時の位置決めピン穴位置は、AX4300Tと共通です。

アクチュエータ
AX6000M

ドライバ
AX9000MU

アクチュエータ
AX1000T

アクチュエータ
AX2000T

アクチュエータ
AX4000T

ドライバ
AX9000TS/TH

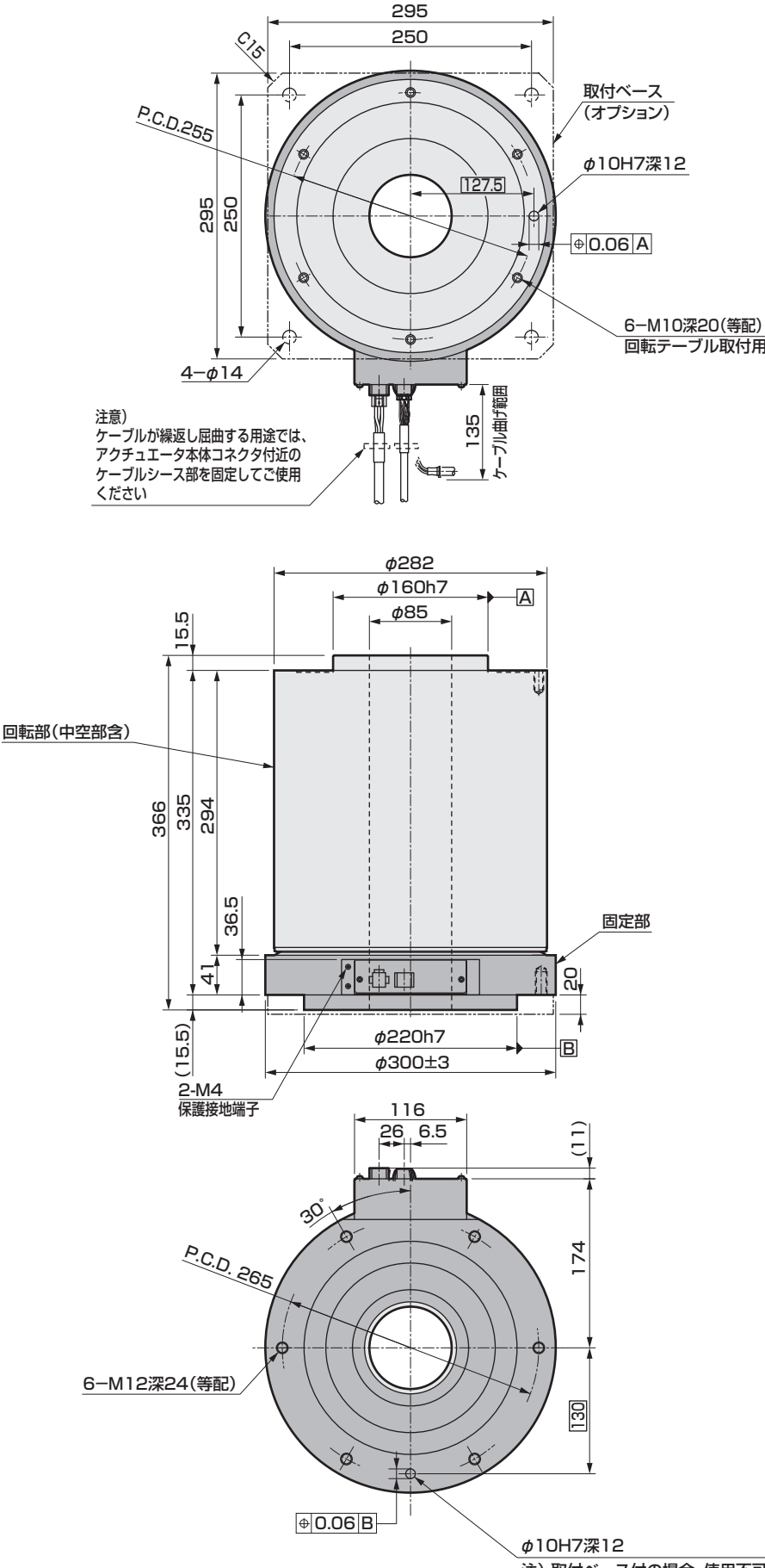
対話ターミナル
AX0180

関連部品形番表

外形寸法図

● AX4500T

アクチュエータ AX6000M	ドライバ AX9000MU	アクチュエータ AX1000T	アクチュエータ AX2000T	アクチュエータ AX4000T	ドライバ AX9000TS/TH	対話ターミナル AX0180	関連部品形番表
--------------------	------------------	--------------------	--------------------	--------------------	---------------------	-------------------	---------

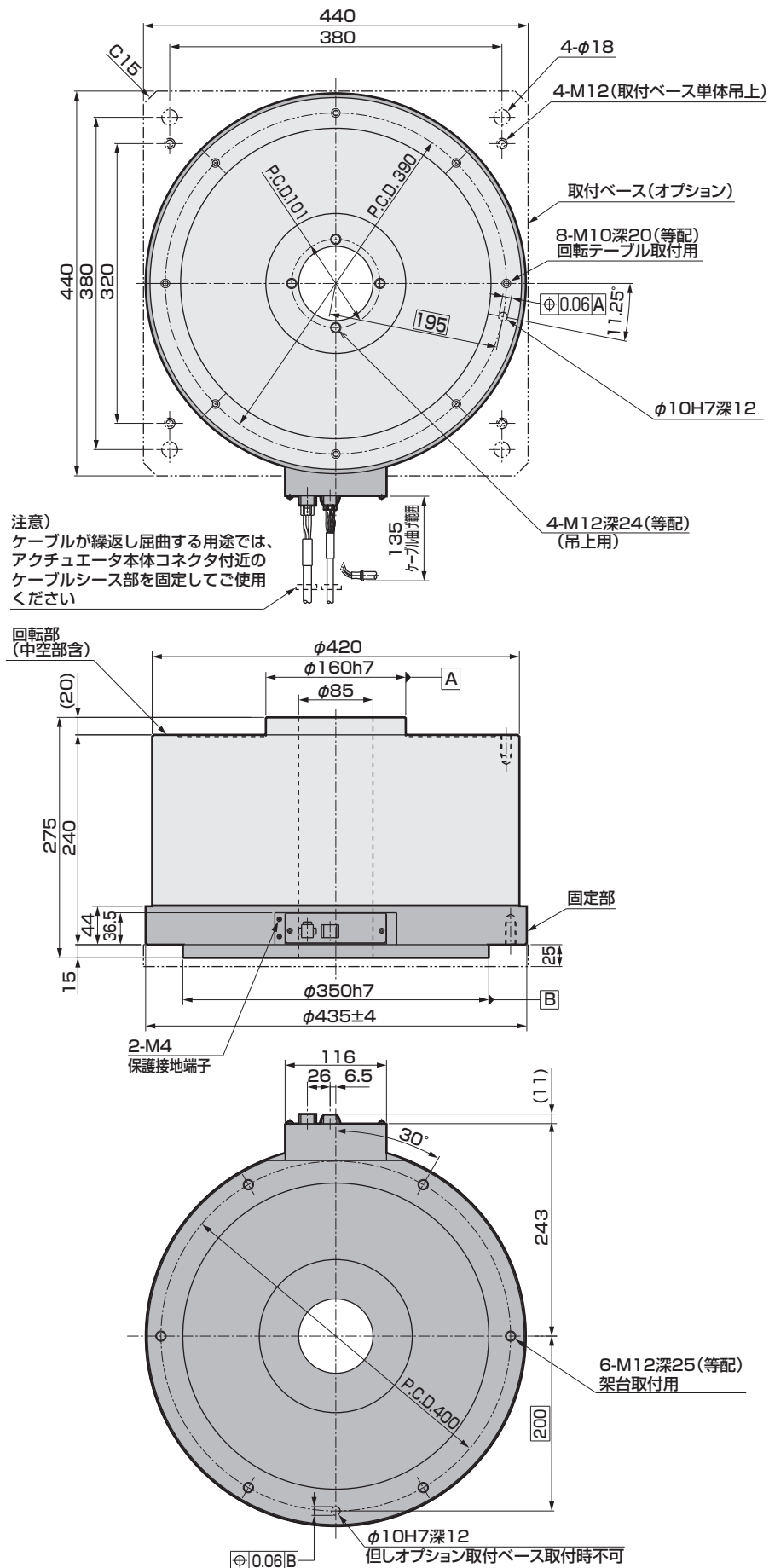


注1)アクチュエータ原点位置は、外形寸法図と異なる場合があります。
原点オフセット機能により、任意の原点位置を設定することができます。

注) 取付ベース付の場合、使用不可

外形寸法図

● AX410WT



注1)アクチュエータ原点位置は、外形寸法図と異なる場合があります。
原点オフセット機能により、任意の原点位置を設定することができます。

アクチュータ AX6000M	ドライバ AX9000MU	アクチュータ AX1000T	アクチュータ AX2000T	アクチュータ AX4000T	ドライバ AX9000TS/TH	対話ターミナル AX0180	関連部品形番表
-------------------	------------------	-------------------	-------------------	-------------------	---------------------	-------------------	---------



アブソデックス (AX1000T・AX2000T・AX4000Tシリーズ用)

TS・THタイプドライバ

インターフェース仕様：パラレル I/O (NPN)、パラレル I/O (PNP)
CC-Link、PROFIBUS-DP、DeviceNet
EtherCAT、EtherNet/IP



おもな特長

- 電源を主電源と制御電源に分離
- 配線方法を端子台からコネクタに変更
- 7セグメントLED2桁表示
- エンコーダ出力に対応 (パラレル I/O のみ)
- シリアル通信のオプション対応
- 位置情報、アラーム状態などのモニタ機能 (U2、U3、U4、U5、U6 オプションのみ)

形番表示方法

・AC200V～AC230V

AX9000TS - **U0**

AX9000TH - **U0**

・AC100V～AC115V

AX9000TS-J1 - **U0**

インターフェース仕様

U0：パラレル I/O (NPN)

U1：パラレル I/O (PNP)

U2：CC-Link

U3：PROFIBUS-DP

U4：DeviceNet

U5：EtherCAT

U6：EtherNet/IP

一般仕様

項 目		機種	
		TSタイプドライバ AX9000TS	THタイプドライバ AX9000TH
電源電圧	主電源	三相、単相 AC200V±10%～AC230V±10%(注1) AC100V±10%～AC115V±10%(J1オプション)(注2)(注3)	
	制御電源	AC200V±10%～AC230V±10% AC100V±10%～AC115V±10%(J1オプション)(注2)(注3)	
電源周波数		50/60 Hz	
定格入力電流		AC200V: 1.8A AC100V: 2.4A(注4)	AC200V: 5.0A(注4)
定格出力電流		1.9A	5.0A
構造		ドライバ、コントローラ 一体型(開放型)	
使用周囲温度		0～50℃	
使用周囲湿度		20～90%RH(結露無きこと)	
保存周囲温度		-20～65℃	
保存周囲湿度		20～90%RH(結露無きこと)	
雰囲気		腐食性ガス、粉塵無きこと	
耐ノイズ		1000V(P-P)、パルス幅1μsec、立上がり1nsec インパルスノイズ試験、誘導ノイズ(容量結合)	
耐振動		4.9m/s ²	
質量		約1.6kg	約2.1kg
保護構造		IP2X (CN4、CN5を除く)	

注1) 最大トルク75N・m以上の機種について、単相AC200Vで使用される場合には、トルク制限領域の計算が通常とは異なります。使用可否の判定については、都度お問い合わせください。

注2) 電源電圧AC100V～115V仕様(-J1オプション)をご使用の場合、誤って、AC200V～230Vを接続されますと、ドライバ内部回路が破損します。

注3) 最大トルク75N・m以上の機種は“-J1”を選択できません。

注4) ブレーカ容量は、下記参照ください。

注5) アクチュエータ回転中に主電源を遮断した場合、慣性により、回転が継続されることがあります。

注6) 主電源遮断後、ドライバの残存電圧により、モータが回転することがあります。

ブレーカ容量

TSタイプドライバ

アクチュエータ形番	ドライバ形番	突入電流 (A)		ブレーカ容量 定格電流 (A)
		単相100V	単相・三相200V	
AX2006T	AX9000TS	16(注1)	56(注1)	10
AX1022T、AX2012T、AX2018T				
AX4009T、AX4022T				
AX1045T、AX4045T				
AX1075T、AX4075T		—		

注1) 突入電流の値はAC115VおよびAC230Vにおける代表値です。

THタイプドライバ

アクチュエータ形番	ドライバ形番	突入電流 (A)	ブレーカ容量 定格電流 (A)
		三相200V	
AX1150T、AX4150T	AX9000TH	56(注1)	20
AX1210T、AX4300T			
AX4500T			
AX410WT			

注1) 突入電流の値はAC230Vにおける代表値です。

性能仕様

項 目	内 容
制御軸数	1軸、540,672パルス/1回転
角度設定単位	°(度)、パルス、割出数
角度最小設定単位	0.001°、1パルス
速度設定単位	秒、rpm
速度設定範囲	0.01～100秒 / 0.1～300rpm(注1)
等分割数	1～255
最大指令値	7桁数値入力 ±9,999,999
タイマー	0.01秒～99.99秒
プログラム言語	NC言語
プログラミング方法	対話ターミナル、パソコン等により RS232Cポートを通じてデータを設定する。
運転モード	自動、MDI、ジョグ、シングルブロック、 サーボオフ、パルス列入力モード
座標	アブソリュート、インクレメンタル
加速度曲線	<5種類> 変形正弦(MS)、変形等速(MC・MC2)、 変形台形(MT)、トラペジoidal(TR)
ステータス表示	LED表示 CHARGE：主電源 POWER：制御電源
動作表示	7セグメントLEDによる表示(2桁)
通信インターフェース	RS-232C準拠
入出力信号	各インターフェース仕様のページをご参照ください。
プログラム容量	約6000文字(256本)
電子サーマル	アクチュエータの過熱保護

注1) 最高回転速度は接続するアクチュエータにより異なります。

パラレルI/O (NPN)

CN3入力信号

ピン番号	信号名称	論理	判断
1~2	外部電源入力 +24V±10%		
3~4	外部電源入力 GND		
5	プログラム番号選択入力(ビット0)	正	レベル
6	プログラム番号選択入力(ビット1)	正	レベル
7	プログラム番号選択入力(ビット2)	正	レベル
8	プログラム番号選択入力(ビット3)	正	レベル
9	プログラム番号設定入力2桁目／ プログラム番号選択入力(ビット4)	正	エッジ レベル
10	プログラム番号設定入力1桁目／ プログラム番号選択入力(ビット5)	正	エッジ レベル
11	リセット入力	正	エッジ
12	原点復帰指令入力	正	エッジ
13	起動入力	正	エッジ
14	サーボオン入力／ プログラム停止入力	正	レベル エッジ
15	レディ復帰／連続回転停止入力	正	エッジ
16	アンサ入力／位置偏差カウンタリセット入力	正	エッジ
17	非常停止入力	負	レベル
18	ブレーキ解除入力	正	レベル

CN3パルス列入力信号

ピン番号	信号名称
19	PULSE/UP/ A相
20	—PULSE/—UP/—A相
21	DIR/ DOWN/ B相
22	—DIR/—DOWN/—B相

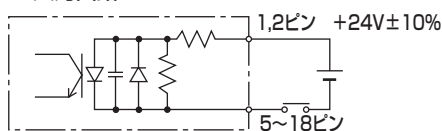
入出力回路仕様

内容	1回路電流 (mA)	最大点数 (回路)	最大電流 (mA)	最大消費電流 (mA)
入力回路	4	14	56	1106
出力回路	50	18	900	
ブレーキ出力(BK+,BK-)	75	2	150	

※出力回路の最大同時出力点数は、18点中の14点となります。

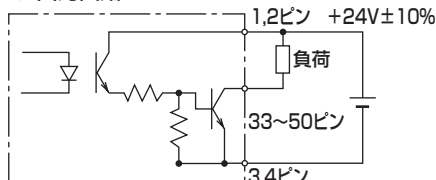
CN3入出力回路仕様

●入力回路



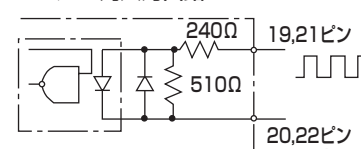
定格電圧24V±10%
定格電流4mA (DC24V時)

●出力回路



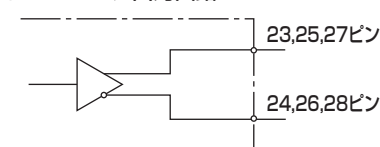
定格電圧24V±10%
定格電流50mA (MAX)

●パルス列入力回路



定格電圧5V±10%
最大入力周波数
ラインドライバ 1Mpps
オープンコレクタ 250Kpps

●エンコーダ出力回路



出力形式：ラインドライバ
使用ラインドライバ：DS26C31

CN3出力信号

ピン番号	信号名称	論理
33	Mコード出力(ビット0)	正
34	Mコード出力(ビット1)	正
35	Mコード出力(ビット2)	正
36	Mコード出力(ビット3)	正
37	Mコード出力(ビット4)	正
38	Mコード出力(ビット5)	正
39	Mコード出力(ビット6)	正
40	Mコード出力(ビット7)	正
41	インポジション出力	正
42	位置決め完了出力	正
43	起動入力待ち出力	正
44	アラーム出力1	負
45	アラーム出力2	負
46	インデックス途中出力1／原点位置出力	正
47	インデックス途中出力2／サーボ状態出力	正
48	レディ出力	正
49	分割位置スロープ出力	正
50	Mコードスロープ出力	正

CN3エンコーダ出力信号(インクリメンタル)

ピン番号	信号名称
23	A相(ラインドライバ出力)
24	—A相(ラインドライバ出力)
25	B相(ラインドライバ出力)
26	—B相(ラインドライバ出力)
27	Z相(ラインドライバ出力)
28	—Z相(ラインドライバ出力)

⚠ ご使用になる前に必ず61～66ページの使用上の注意事項をお読みください。

※ 特注対応品は、CE、UL/cUL、及びRoHS非対応になります。

TS·TH type driver

パラレルI/O (PNP)

CN3入力信号

ピン番号	信号名称	論理	判断
1~2	外部電源入力 GND(注1)		
3~4	外部電源入力 +24V±10%(注1)		
5	プログラム番号選択入力(ビット0)	正	レベル
6	プログラム番号選択入力(ビット1)	正	レベル
7	プログラム番号選択入力(ビット2)	正	レベル
8	プログラム番号選択入力(ビット3)	正	レベル
9	プログラム番号設定入力2桁目/ プログラム番号選択入力(ビット4)	正	エッジ レベル
10	プログラム番号設定入力1桁目/ プログラム番号選択入力(ビット5)	正	エッジ レベル
11	リセット入力	正	エッジ
12	原点復帰指令入力	正	エッジ
13	起動入力	正	エッジ
14	サーボオン入力/ プログラム停止入力	正	レベル エッジ
15	レディ復帰/連続回転停止入力	正	エッジ
16	アンサ入力/位置偏差カウンタリセット入力	正	エッジ
17	非常停止入力	負	レベル
18	ブレーキ解除入力	正	レベル

注1) AX9000GS/AX9000GHのPNP仕様とは配線が異なります。

CN3パルス列入力信号

ピン番号	信号名称
19	PULSE/UP/ A相
20	—PULSE/—UP/—A相
21	DIR/ DOWN/ B相
22	—DIR/—DOWN/—B相

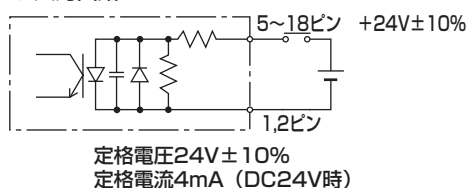
入出力回路仕様

内容	1回路電流 (mA)	最大点数 (回路)	最大電流 (mA)	最大消費電流 (mA)
入力回路	4	14	56	1106
出力回路	50	18	900	
ブレーキ出力(BK+,BK-)	75	2	150	

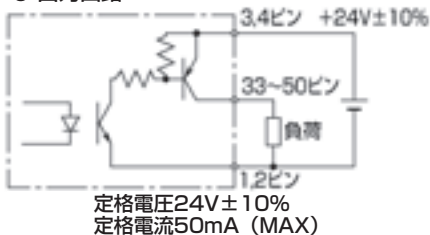
※出力回路の最大同時出力点数は、18点中の14点となります。

CN3入出力回路仕様

●入力回路



●出力回路



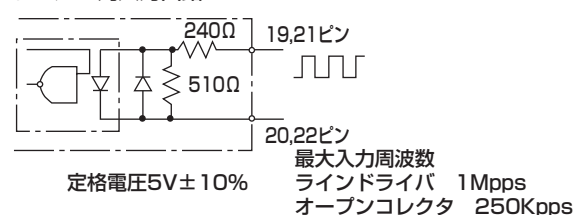
CN3出力信号

ピン番号	信号名称	論理
33	Mコード出力(ビット0)	正
34	Mコード出力(ビット1)	正
35	Mコード出力(ビット2)	正
36	Mコード出力(ビット3)	正
37	Mコード出力(ビット4)	正
38	Mコード出力(ビット5)	正
39	Mコード出力(ビット6)	正
40	Mコード出力(ビット7)	正
41	インポジション出力	正
42	位置決め完了出力	正
43	起動入力待ち出力	正
44	アラーム出力1	負
45	アラーム出力2	負
46	インデックス途中出力1/原点位置出力	正
47	インデックス途中出力2/サーボ状態出力	正
48	レディ出力	正
49	分割位置ストロープ出力	正
50	Mコードストロープ出力	正

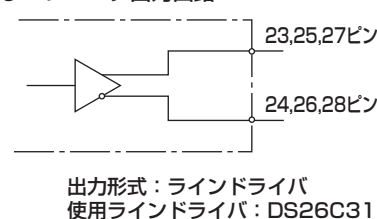
CN3エンコード出力信号(インクリメンタル)

ピン番号	信号名称
23	A相(ラインドライバ出力)
24	—A相(ラインドライバ出力)
25	B相(ラインドライバ出力)
26	—B相(ラインドライバ出力)
27	Z相(ラインドライバ出力)
28	—Z相(ラインドライバ出力)

●パルス列入力回路



●エンコード出力回路



CC-Link

通信仕様

項目	仕様
電源	DC5Vをサーボアンプより供給
CC-Linkバージョン	Ver1.10
占有局数(局タイプ)	2局(リモートデバイス局)
リモート入力点数	64点(使用不可含む)
リモート出力点数	64点(使用不可含む)
リモートレジスタ入出力	入力 8ワード / 出力 8ワード
通信速度	10M / 5M / 2.5M / 625k / 156kbps (パラメータ設定により選択)
接続ケーブル	CC-Link Ver1.10対応ケーブル (シールド付き3心ケーブル)
伝送フォーマット	HDL C準拠
リモート局番	1~63(パラメータで設定)
接続台数	リモートデバイス局のみで 最大32台 / 2局占有
モニタ機能	1回転内現在位置(度、パルス)、 位置偏差量、プログラム番号、 電子サーマル、回転速度、 ポイントテーブル番号、トルク負荷率、 加速度、アラーム、パラメータ、 運転モード

入出力信号

PLC → AX(Input)

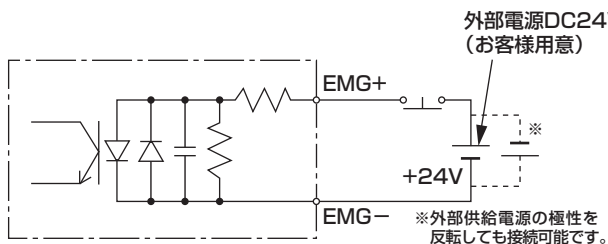
デバイス No.	信号名称	論理	判断
RYn0	プログラム番号選択入力(ビット0)	正	レベル
RYn1	プログラム番号選択入力(ビット1)	正	レベル
RYn2	プログラム番号選択入力(ビット2)	正	レベル
RYn3	プログラム番号選択入力(ビット3)	正	レベル
RYn4	プログラム番号設定入力二桁目 / プログラム番号選択入力(ビット4)	正	エッジ レベル
RYn5	プログラム番号設定入力一桁目 / プログラム番号選択入力(ビット5)	正	エッジ レベル
RYn6	リセット入力	正	エッジ
RYn7	原点復帰指令入力	正	エッジ
RYn8	起動入力	正	エッジ
RYn9	サーボオン入力 / プログラム停止入力	正	レベル エッジ
RYnA	レディ復帰入力 / 連続回転停止入力	正	エッジ
RYnB	アンサ入力 / 位置偏差カウンタリセット入力	正	エッジ
RYnC	非常停止入力	負	レベル
RYnD	ブレーキ解除入力	正	レベル
RYnE	ジョグ動作入力(CW方向)	正	エッジ
RYnF	ジョグ動作入力(CCW方向)	正	エッジ
RY(n+1)0	使用不可 / 移動単位選択入力(ビット0)	正	レベル
RY(n+1)1	使用不可 / 移動単位選択入力(ビット1)	正	レベル
RY(n+1)2	使用不可 / 移動速度単位選択入力	正	レベル
RY(n+1)3	テーブル運転、データ入力運転 切替入力	正	レベル
RY(n+1)4 RY(n+1)F	使用不可		
RY(n+2)0	モニタ出力実行要求	正	レベル
RY(n+2)1	命令コード実行要求	正	エッジ
RY(n+2)2 RY(n+2)F	使用不可		
RY(n+3)0 RY(n+3)F	使用不可		

※nは局番設定によって決まる値

AX(Output) → PLC

デバイス No.	信号名称	論理
RXn0	Mコード出力(ビット0)	正
RXn1	Mコード出力(ビット1)	正
RXn2	Mコード出力(ビット2)	正
RXn3	Mコード出力(ビット3)	正
RXn4	Mコード出力(ビット4)	正
RXn5	Mコード出力(ビット5)	正
RXn6	Mコード出力(ビット6)	正
RXn7	Mコード出力(ビット7)	正
RXn8	インポジション出力	正
RXn9	位置決め完了出力	正
RXnA	起動入力待ち出力	正
RXnB	アラーム出力1	負
RXnC	アラーム出力2	負
RXnD	インデックス途中出力1 / 原点位置出力	正
RXnE	インデックス途中出力2 / サーボ状態出力	正
RXnF	レディ出力	正
RX(n+1)0	分割位置ストロブ出力	正
RX(n+1)1	Mコードストロブ出力	正
RX(n+1)2 RX(n+1)F	使用不可	
RX(n+2)0	モニタ中	正
RX(n+2)1	命令コード実行完了	正
RX(n+2)2 RX(n+2)F	使用不可	
RX(n+3)0 RX(n+3)A	使用不可	
RX(n+3)B	リモートREADY	正
RX(n+3)C RX(n+3)F	使用不可	

TB3 入力回路仕様(非常停止)



定格電圧24V±10%、定格電流5mA以下

使用上の注意事項

- 通信ケーブルと動力線(モータケーブル、電源ケーブル等)は、十分な距離を保ってください。
- 通信ケーブルと動力線を接近させたり束ねたりすると、ノイズにより通信が不安定となり通信エラー、通信リトライの発生原因となります。
- 通信ケーブルの敷設について詳しくは、CC-Link 敷設マニュアルなどを参考にしてください。

TS·TH type driver

PROFIBUS-DP

通信仕様

項目	仕様
通信プロトコル	PROFIBUS DP-V0準拠
入出力データ	入力 8バイト／出力 8バイト
通信速度	12M／6M／3M／1.5M／500k ／187.5k／93.75k／45.45k ／19.2k／9.6kbps (オートボーレート機能)
接続ケーブル	PROFIBUS対応ケーブル (シールド付き2線式ツイストペアケーブル)
ノードアドレス	2～125(パラメータで設定)
接続台数	リピータ無し：各セグメントに最大32 ステーション リピータ有り：各セグメントに最大126 ステーション
モニタ機能	1回転内現在位置(度、パルス)、 位置偏差量、プログラム番号、 電子サーマル、回転速度、 ポイントテーブル番号、トルク負荷率、 加速度、アラーム、パラメータ、 運転モード

入出力信号

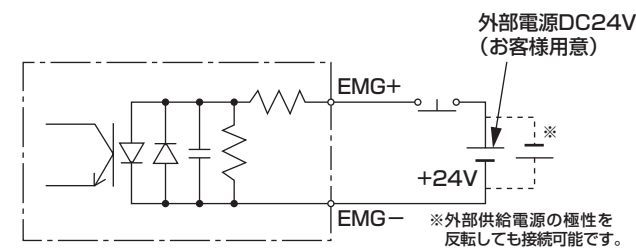
PLC → AX(Input)

バイト No.	信号名称	論理	判断
0.0	プログラム番号選択入力(ビット0)	正	レベル
0.1	プログラム番号選択入力(ビット1)	正	レベル
0.2	プログラム番号選択入力(ビット2)	正	レベル
0.3	プログラム番号選択入力(ビット3)	正	レベル
0.4	プログラム番号設定入力二桁目／ プログラム番号選択入力(ビット4)	正	エッジ レベル
0.5	プログラム番号設定入力一桁目／ プログラム番号選択入力(ビット5)	正	エッジ レベル
0.6	リセット入力	正	エッジ
0.7	原点復帰指令入力	正	エッジ
1.0	起動入力	正	エッジ
1.1	サーボオン入力／ プログラム停止入力	正	レベル エッジ
1.2	レディ復帰入力／ 連続回転停止入力	正	エッジ
1.3	アンサ入力／ 位置偏差カウンタリセット入力	正	エッジ
1.4	非常停止入力	負	レベル
1.5	ブレーキ解除入力	正	レベル
1.6	ジョグ動作入力(CW方向)	正	エッジ
1.7	ジョグ動作入力(CCW方向)	正	エッジ
2.0	パラメータ番号(ビット8)／ 移動単位選択入力(ビット0)	正	レベル
2.1	パラメータ番号(ビット9)／ 移動単位選択入力(ビット1)	正	レベル
2.2	パラメータ番号(ビット10)／ 移動速度単位選択入力	正	レベル
2.3	テーブル運転、データ入力運転 切替入力	正	レベル
2.4 2.5	使用不可		
2.6	モニタ出力実行要求	正	レベル
2.7	命令コード実行要求	正	エッジ
3.0	パラメータ番号(ビット0)／使用不可	正	レベル
3.1	パラメータ番号(ビット1)／使用不可	正	レベル
3.2	パラメータ番号(ビット2)／使用不可	正	レベル
3.3	パラメータ番号(ビット3)／使用不可	正	レベル
3.4	パラメータ番号(ビット4)／使用不可	正	レベル
3.5	パラメータ番号(ビット5)／使用不可	正	レベル
3.6	パラメータ番号(ビット6)／使用不可	正	レベル
3.7	パラメータ番号(ビット7)／使用不可	正	レベル

AX(Output) → PLC

バイト No.	信号名称	論理
0.0	Mコード出力(ビット0)	正
0.1	Mコード出力(ビット1)	正
0.2	Mコード出力(ビット2)	正
0.3	Mコード出力(ビット3)	正
0.4	Mコード出力(ビット4)	正
0.5	Mコード出力(ビット5)	正
0.6	Mコード出力(ビット6)	正
0.7	Mコード出力(ビット7)	正
1.0	インポジション出力	正
1.1	位置決め完了出力	正
1.2	起動入力待ち出力	正
1.3	アラーム出力1	負
1.4	アラーム出力2	負
1.5	インデックス途中出力1／ 原点位置出力	正
1.6	インデックス途中出力2／ サーボ状態出力	正
1.7	レディ出力	正
2.0	分割位置ストロブ出力	正
2.1	Mコードストロブ出力	正
2.2 2.5	使用不可	
2.6	モニタ中	正
2.7	命令コード実行完了	正
3.0 3.7	使用不可	

TB3 入力回路仕様(非常停止)



定格電圧24V±10%、定格電流5mA以下

使用上の注意事項

■ 通信ケーブルの敷設について詳しくは、プロフィバス協会より発行の “Installation Guideline for PROFIBUS DP/FMS” または、PROFIBUS 配線作業ガイドなどを参考にしてください。

DeviceNet

通信仕様

項目	仕様
通信用電源	DC11～25V
通信用電源消費電流	50mA以下
通信プロトコル	DeviceNet準拠：リモートI/O
占有ノード数	入力 8バイト／出力 8バイト
通信速度	500k／250k／125kbps (パラメータ設定により選択)
接続ケーブル	DeviceNet対応ケーブル (シールド付き5線式ケーブル、 信号線2本、電源線2本、シールド1本)
ノードアドレス	0～63(パラメータで設定)
接続台数	最大64台(マスター含む)
モニタ機能	1回転内現在位置(度、パルス)、 位置偏差量、プログラム番号、 電子サーマル、回転速度、 ポイントテーブル番号、トルク負荷率、 加速度、アラーム、パラメータ、 運転モード

入出力信号

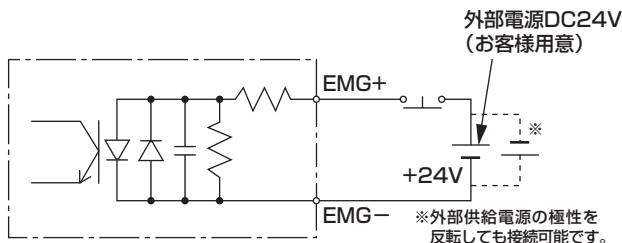
PLC → AX(Input)

バイト No.	信号名称	論理	判断
0.0	プログラム番号選択入力(ビット0)	正	レベル
0.1	プログラム番号選択入力(ビット1)	正	レベル
0.2	プログラム番号選択入力(ビット2)	正	レベル
0.3	プログラム番号選択入力(ビット3)	正	レベル
0.4	プログラム番号設定入力二桁目／ プログラム番号選択入力(ビット4)	正	エッジ レベル
0.5	プログラム番号設定入力一桁目／ プログラム番号選択入力(ビット5)	正	エッジ レベル
0.6	リセット入力	正	エッジ
0.7	原点復帰指令入力	正	エッジ
1.0	起動入力	正	エッジ
1.1	サーボオン入力／ プログラム停止入力	正	レベル エッジ
1.2	レディ復帰入力／ 連続回転停止入力	正	エッジ
1.3	アンサ入力／ 位置偏差カウンタリセット入力	正	エッジ
1.4	非常停止入力	負	レベル
1.5	ブレーキ解除入力	正	レベル
1.6	ジョグ動作入力(CW方向)	正	エッジ
1.7	ジョグ動作入力(CCW方向)	正	エッジ
2.0	パラメータ番号(ビット8)／ 移動単位選択入力(ビット0)	正	レベル
2.1	パラメータ番号(ビット9)／ 移動単位選択入力(ビット1)	正	レベル
2.2	パラメータ番号(ビット10)／ 移動速度単位選択入力	正	レベル
2.3	テーブル運転、データ入力運転 切替入力	正	レベル
2.4	使用不可		
2.5	使用不可		
2.6	モニタ出力実行要求	正	レベル
2.7	命令コード実行要求	正	エッジ
3.0	パラメータ番号(ビット0)／使用不可	正	レベル
3.1	パラメータ番号(ビット1)／使用不可	正	レベル
3.2	パラメータ番号(ビット2)／使用不可	正	レベル
3.3	パラメータ番号(ビット3)／使用不可	正	レベル
3.4	パラメータ番号(ビット4)／使用不可	正	レベル
3.5	パラメータ番号(ビット5)／使用不可	正	レベル
3.6	パラメータ番号(ビット6)／使用不可	正	レベル
3.7	パラメータ番号(ビット7)／使用不可	正	レベル

AX(Output) → PLC

バイト No.	信号名称	論理
0.0	Mコード出力(ビット0)	正
0.1	Mコード出力(ビット1)	正
0.2	Mコード出力(ビット2)	正
0.3	Mコード出力(ビット3)	正
0.4	Mコード出力(ビット4)	正
0.5	Mコード出力(ビット5)	正
0.6	Mコード出力(ビット6)	正
0.7	Mコード出力(ビット7)	正
1.0	インポジション出力	正
1.1	位置決め完了出力	正
1.2	起動入力待ち出力	正
1.3	アラーム出力1	負
1.4	アラーム出力2	負
1.5	インデックス途中出力1／ 原点位置出力	正
1.6	インデックス途中出力2／ サーボ状態出力	正
1.7	レディ出力	正
2.0	分割位置ストロブ出力	正
2.1	Mコードストロブ出力	正
2.2	使用不可	
2.5	使用不可	
2.6	モニタ中	正
2.7	命令コード実行完了	正
3.0	使用不可	
3.7	使用不可	

TB3 入力回路仕様(非常停止)



定格電圧24V±10%、定格電流5mA以下

使用上の注意事項

- 通信ケーブルと動力線（モータケーブル、電源ケーブル等）は、十分な距離を保ってください。
- 通信ケーブルと動力線を接近させたり束ねたりすると、ノイズにより通信が不安定となり通信エラー、通信リトライの発生原因となります。
- 通信ケーブルの敷設について詳しくは、DeviceNet 敷設マニュアルなどを参考にしてください。

TS·TH type driver

EtherCAT

通信仕様

項目	仕様
通信プロトコル	EtherCAT
通信速度	100Mbps (ファーストイーサネット、全二重)
プロセスデータ	固定PDOマッピング
最大PDOデータ長	RxPDO：40バイト／TxPDO：40バイト
ステーションエイリアス	0～65535(パラメータで設定)
接続ケーブル	EtherCAT対応ケーブル (CAT5e以上のツイストペアケーブル (アルミテープと編組の二重遮蔽)を推奨)
ノードアドレス	マスタが自動割り付け
モニタ機能 (Output Data)	1回転内現在位置(度、パルス)、 位置偏差量、プログラム番号、 電子サーマル、回転速度、 ポイントテーブル番号、トルク負荷率、 加速度、アラーム、パラメータ、 運転モード

入出力信号

PLC → AX(Input)

Index	Sub Index	表示名	bit	信号名称	論理	判断
0x2001	0x01	Input signal 1	0	プログラム番号選択入力(ビット0)	正	レベル
			1	プログラム番号選択入力(ビット1)	正	レベル
			2	プログラム番号選択入力(ビット2)	正	レベル
			3	プログラム番号選択入力(ビット3)	正	レベル
			4	プログラム番号設定入力二桁目／ プログラム番号選択入力(ビット4)	正	エッジ レベル
			5	プログラム番号設定入力一桁目／ プログラム番号選択入力(ビット5)	正	エッジ レベル
			6	リセット入力	正	エッジ
			7	原点復帰指令入力	正	エッジ
			8	起動入力	正	エッジ
			9	サーボオン入力／ プログラム停止入力	正	レベル エッジ
			10	レディ復帰入力／ 連続回転停止入力	正	エッジ
			11	アンサ入力／ 位置偏差カウンタリセット入力	正	エッジ
			12	非常停止入力	負	レベル
			13	ブレーキ解除入力	正	レベル
			14	ジョグ動作入力(CW方向)	正	エッジ
0x2001	0x01	Input signal 1	15	ジョグ動作入力(CCW方向)	正	エッジ
			16	使用不可／ 移動単位選択入力(ビット0)	正	レベル
			17	使用不可／ 移動単位選択入力(ビット1)	正	レベル
			18	使用不可／ 移動速度単位選択入力	正	レベル
			19	テーブル運転、データ入力運転 切替入力	正	レベル
			20	使用不可		
			31	使用不可		
	0x02	Input signal 2	0	モニタ出力実行要求	正	レベル
			1	命令コード実行要求	正	エッジ
			2	使用不可		
			31	使用不可		

PDOマッピング

RxPDO

Index	Sub Index	表示名	内容
0x1600	0x00	PDOオブジェクト数	10
	0x01	Input signal 1	0x2001-0x01
	0x02	Input signal 2	0x2001-0x02
	0x03	Input data 1	0x2003-0x01
	0x04	Input data 2	0x2003-0x02
	0x05	Input data 3	0x2003-0x03
	0x06	Input data 4	0x2003-0x04
	0x07	Input data 5	0x2003-0x05
	0x08	Input command 1	0x2003-0x06
	0x09	Input command 2	0x2003-0x07
	0x0A	Input command 3	0x2003-0x08

TxPDO

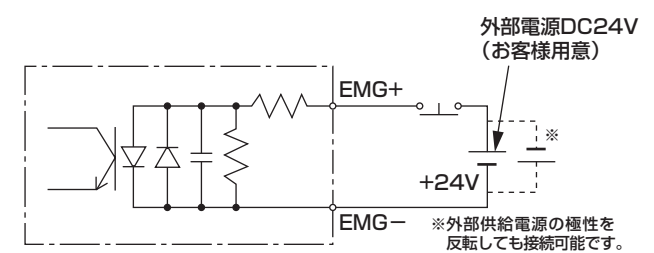
Index	Sub Index	表示名	内容
0x1A00	0x00	PDOオブジェクト数	10
	0x01	Output signal 1	0x2005-0x01
	0x02	Output signal 2	0x2005-0x02
	0x03	Output data 1	0x2007-0x01
	0x04	Output data 2	0x2007-0x02
	0x05	Output data 3	0x2007-0x03
	0x06	Output data 4	0x2007-0x04
	0x07	Output data 5	0x2007-0x05
	0x08	Output command 1	0x2007-0x06
	0x09	Output command 2	0x2007-0x07
	0x0A	Output command 3	0x2007-0x08

入出力信号

AX(Output) → PLC

Index	Sub Index	表示名	bit	信号名称	論理
0x2005	0x01	Output signal 1	0	Mコード出力(ビット0)	正
			1	Mコード出力(ビット1)	正
			2	Mコード出力(ビット2)	正
			3	Mコード出力(ビット3)	正
			4	Mコード出力(ビット4)	正
			5	Mコード出力(ビット5)	正
			6	Mコード出力(ビット6)	正
			7	Mコード出力(ビット7)	正
			8	インポジション出力	正
			9	位置決め完了出力	正
			10	起動入力待ち出力	正
			11	アラーム出力1	負
			12	アラーム出力2	負
			13	インデックス途中出力1／ 原点位置出力	正
			14	インデックス途中出力2／ サーボ状態出力	正
0x2005	0x02	Output signal 2	15	レディ出力	正
			16	分割位置ストロブ出力	正
			17	Mコードストロブ出力	正
			18	使用不可	
			31	使用不可	
			0	モニタ中	正
			1	命令コード実行完了	正
			2	使用不可	
			31	使用不可	

TB3 入力回路仕様(非常停止)



定格電圧24V±10%、定格電流5mA以下

使用上の注意事項

- 通信ケーブルと動力線(モータケーブル、電源ケーブル等)は、十分な距離を保ってください。
- 通信ケーブルと動力線を接近させたり束ねたりすると、ノイズにより通信が不安定となり通信エラー、通信リトライの原因となります。
- 通信ケーブルの敷設について詳しくは、ETG.1600 EtherCAT 敷設ガイドラインなどを参考にしてください。

EtherNet/IP

通信仕様

項目	仕様
通信プロトコル	EtherNet/IP
通信速度	自動設定 (100Mbps/10Mbps、全二重/半二重)
占有バイト数	入力: 32バイト/出力: 32バイト
IPアドレス	0.0.0.0~255.255.255.255 (パラメータで設定)
サブネットマスク	0.0.0.0~255.255.255.255 (パラメータで設定)
デフォルトゲートウェイ	0.0.0.0~255.255.255.255 (パラメータで設定)
RPI (バケットインターバル)	10msec~1000msec
接続ケーブル	EtherNet/IP対応ケーブル (CAT5以上のツイストペアケーブル (アルミテープと編組の二重遮蔽)) を推奨
モニタ機能	1回転内現在位置(度、パルス)、 位置偏差量、プログラム番号、 電子サーマル、回転速度、 ポイントテーブル番号、トルク負 荷率、加速度、アラーム、 パラメータ、運転モード

入出力信号

PLC → AX(Input)

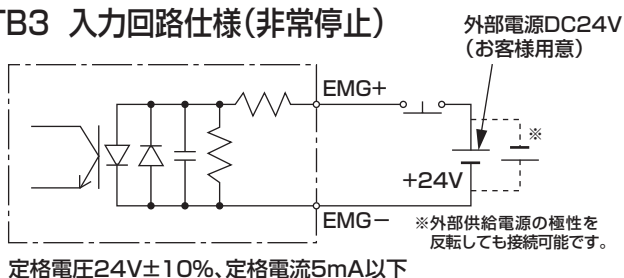
バイト	bit	信号名称	論理	判断
0	0	プログラム番号選択入力(ビット0)	正	レベル
	1	プログラム番号選択入力(ビット1)	正	レベル
	2	プログラム番号選択入力(ビット2)	正	レベル
	3	プログラム番号選択入力(ビット3)	正	レベル
	4	プログラム番号設定入力二桁目 ／プログラム番号選択入力(ビット4)	正	エッジ レベル
	5	プログラム番号設定入力一桁目 ／プログラム番号選択入力(ビット5)	正	エッジ レベル
	6	リセット入力	正	エッジ
	7	原点復帰指令入力	正	エッジ
1	0	起動入力	正	エッジ
	1	サーボオン入力 ／プログラム停止入力	正	レベル エッジ
	2	レディ復帰入力 ／連続回転停止入力	正	エッジ
	3	アンサ入力 ／位置偏差カウンタリセット入力	正	エッジ
	4	非常停止入力	負	レベル
	5	ブレーキ解除入力	正	レベル
	6	ジョグ動作入力(CW方向)	正	エッジ
	7	ジョグ動作入力(CCW方向)	正	エッジ
2	0	使用不可 ／移動単位選択入力(ビット0)	正	レベル
	1	使用不可 ／移動単位選択入力(ビット1)	正	レベル
	2	使用不可 ／移動速度単位選択入力	正	レベル
	3	テーブル運転、データ入力運転 切替入力	正	レベル
	4~7	使用不可		
	3	使用不可		
	4	0 モニタ出力実行要求	正	レベル
		1 命令コード実行要求	正	エッジ
3	2~7	使用不可		
	5	使用不可		
	6	使用不可		
	7	使用不可		
	8	使用不可		
	9	使用不可		
	10	使用不可		
	11	使用不可		
4	12	使用不可		
	13	使用不可		
	14	使用不可		
	15	使用不可		
	16	使用不可		
	17	使用不可		
	18	使用不可		
	19	使用不可		
5	20	使用不可		
	21	使用不可		
	22	使用不可		
	23	使用不可		
	24	使用不可		
	25	使用不可		
	26	使用不可		
	27	使用不可		
6	28	使用不可		
	29	使用不可		
	30	使用不可		
	31	使用不可		
	0	書き込みデータ ／AコードまたはPコード		
	1	データ設定 ／Fコード		
	2	データ設定 ／Fコード		
	3	データ設定 ／Fコード		

入出力信号

AX(Output) → PLC

バイト	bit	信号名称	論理
0	0	Mコード出力(ビット0)	正
	1	Mコード出力(ビット1)	正
	2	Mコード出力(ビット2)	正
	3	Mコード出力(ビット3)	正
	4	Mコード出力(ビット4)	正
	5	Mコード出力(ビット5)	正
	6	Mコード出力(ビット6)	正
	7	Mコード出力(ビット7)	正
1	0	インポジション出力	正
	1	位置決め完了出力	正
	2	起動入力待ち出力	正
	3	アラーム出力1	負
	4	アラーム出力2	負
	5	インデックス途中出力1 ／原点位置出力	正
	6	インデックス途中出力2 ／サーボ状態出力	正
	7	レディ出力	正
2	0	分割位置スロープ出力	正
	1	Mコードスロープ出力	正
	2~7	使用不可	
	3	使用不可	
	4	0 モニタ中	正
		1 命令コード実行完了	正
	2~7	使用不可	
	5	使用不可	
3	6	使用不可	
	7	使用不可	
	8	使用不可	
	9	使用不可	
	10	使用不可	
	11	使用不可	
	12	使用不可	
	13	使用不可	
4	14	使用不可	
	15	使用不可	
	16	使用不可	
	17	使用不可	
	18	使用不可	
	19	使用不可	
	20	使用不可	
	21	使用不可	
5	22	使用不可	
	23	使用不可	
	24	使用不可	
	25	使用不可	
	26	使用不可	
	27	使用不可	
	28	使用不可	
	29	使用不可	
6	30	使用不可	
	31	使用不可	
	0	使用不可	
	1	使用不可	
	2	使用不可	
	3	使用不可	
	4	使用不可	
	5	使用不可	

TB3 入力回路仕様(非常停止)



使用上の注意事項

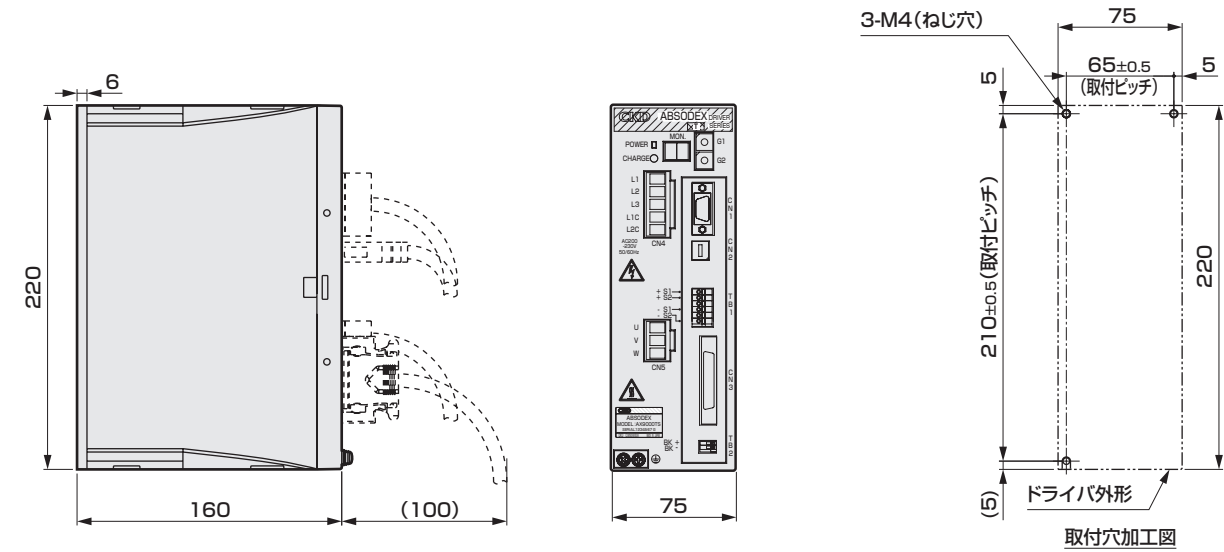
- 通信ケーブルと動力線(モータケーブル、電源ケーブル等)は、十分な距離を保ってください。
- 通信ケーブルと動力線を接近させたり束ねたりすると、ノイズにより通信が不安定となり通信エラー、通信リトライの原因となります。
- 通信ケーブルの敷設について詳しくは、EtherNet/IP 敷設マニュアルなどを参考にしてください。

TS·TH type driver

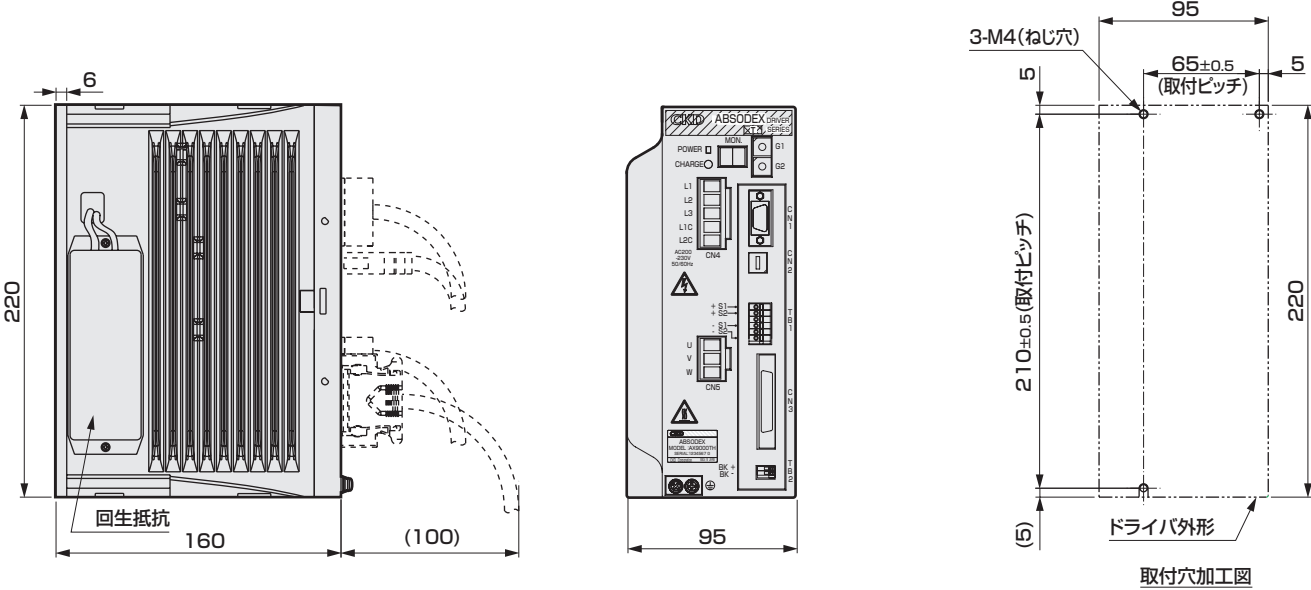
外形寸法図

● TSタイプドライバ

- アクチュエータ
AX6000M
- ドライバ
AX9000MU
- アクチュエータ
AX1000T
- アクチュエータ
AX2000T
- アクチュエータ
AX4000T
- ドライバ
AX9000TS/TH
- 対話ターミナル
AX0180
- 関連部品形番表



● THタイプドライバ



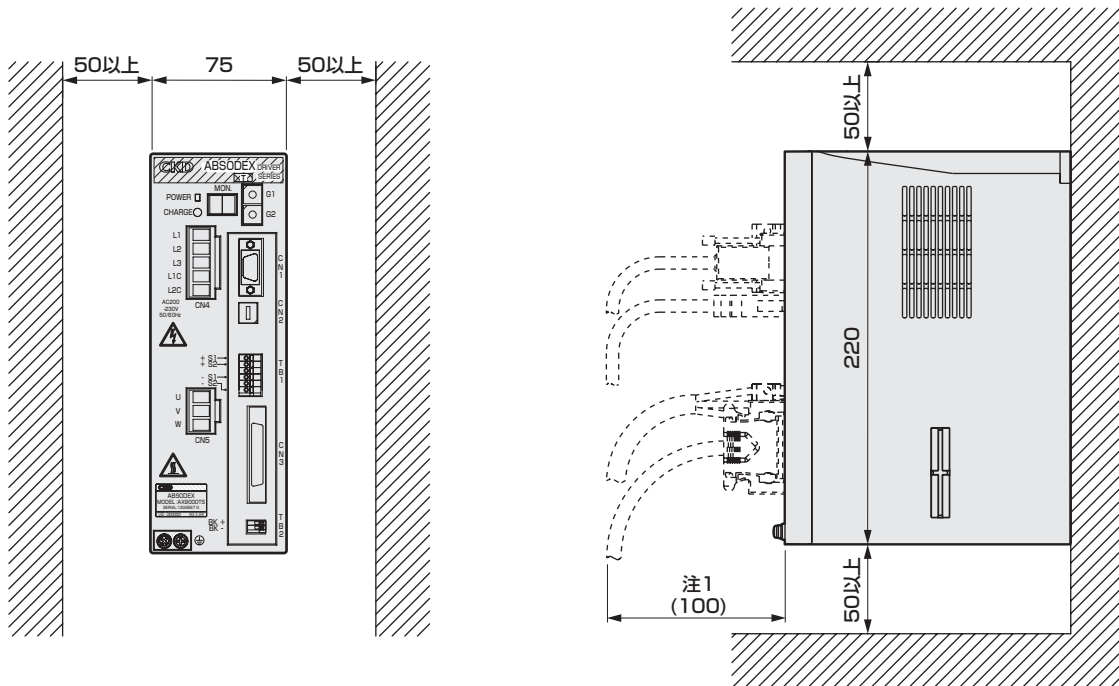
ドライバ添付品

形 番	仕 様	CN3コネクタ	電源コネクタ (CN4)	モータケーブルコネクタ (CN5)
AX9000TS-U0 AX9000TH-U0	パラレルI/O (NPN)	10150-3000PE (プラグ) 10350-52A0-008 (シェル) 住友スリーエム	PC4/5-ST-7.62 フェニックスコンタクト	PC4/3-ST-7.62 フェニックスコンタクト
AX9000TS-U1 AX9000TH-U1	パラレルI/O (PNP)			
AX9000TS-U2 AX9000TH-U2	CC-Link	BLZP5.08HC/05/180F AU OR BX ワイドミューラー		
AX9000TS-U3 AX9000TH-U3	PROFIBUS-DP	添付なし		
AX9000TS-U4 AX9000TH-U4	DeviceNet	MSTB2.5/5-STF-5.08AUM フェニックスコンタクト		
AX9000TS-U5 AX9000TH-U5	EtherCAT	添付なし		
AX9000TS-U6 AX9000TH-U6	EtherNet/IP	添付なし		

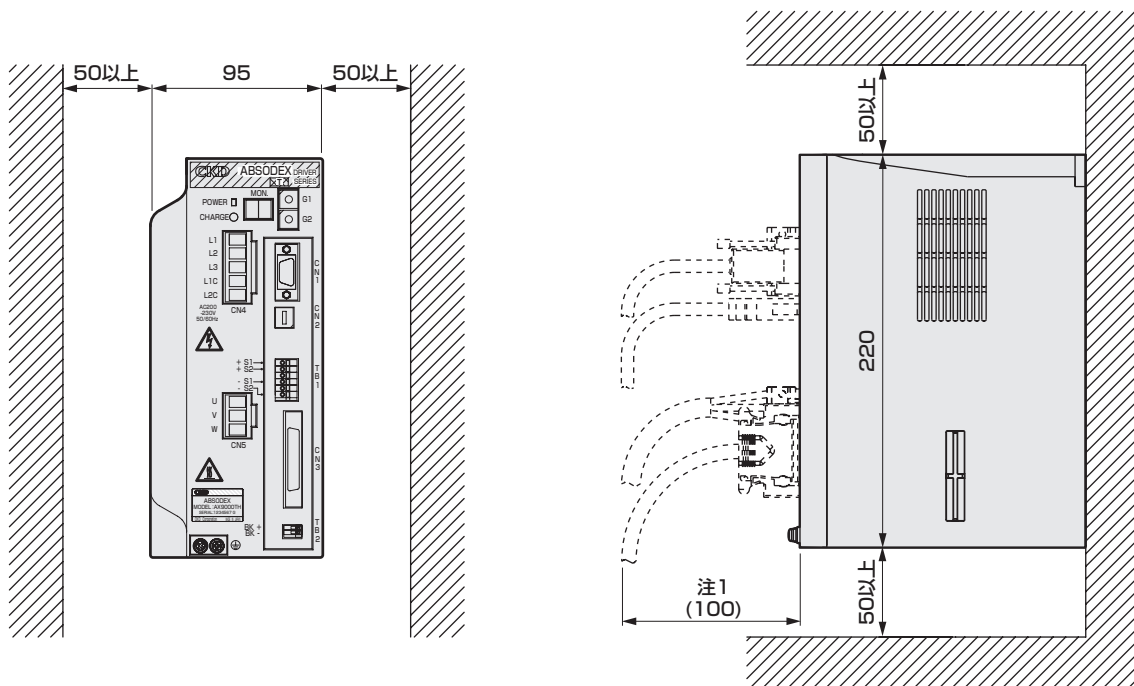
追加部品注文の際は、部品形番表をご参照ください。

設置寸法

● TSタイプドライバ



● THタイプドライバ



注1) ご使用になるケーブルに合わせて、余裕を持って寸法を決定してください。

⚠ 使用上の注意事項

- アブソデックスドライバは、防塵、防水構造ではありません。
粉塵、水、油等がドライバ内に入ることを無いたう、ご使用環境に合わせた保護をしてください。
- アブソデックスドライバは、他の機器、壁面等の構造物とは、上面、下面、側面ともに50mm以上の間隔をあけて取り付けてください。他のドライバ、機器からの発熱がある場合は周囲温度が50℃以上とならないようご注意ください。

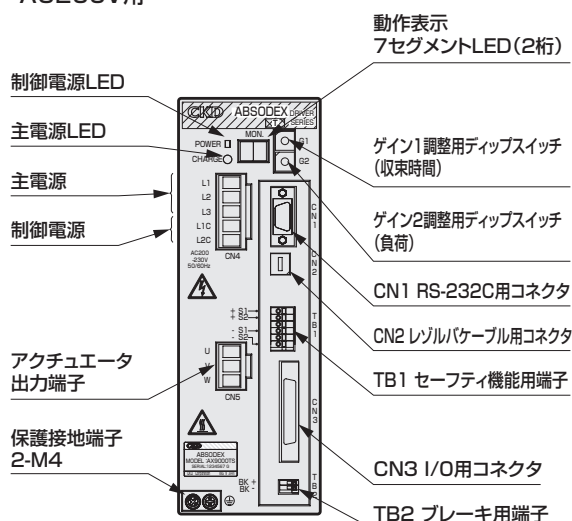
アブソデックス AX6000M	ドライバ AX9000MU	アブソデックス AX1000T	アブソデックス AX2000T	アブソデックス AX4000T	ドライバ AX9000TS/TH	対話ターミナル AX0180	関連部品形番表
--------------------	------------------	--------------------	--------------------	--------------------	---------------------	-------------------	---------

TS·TH type driver

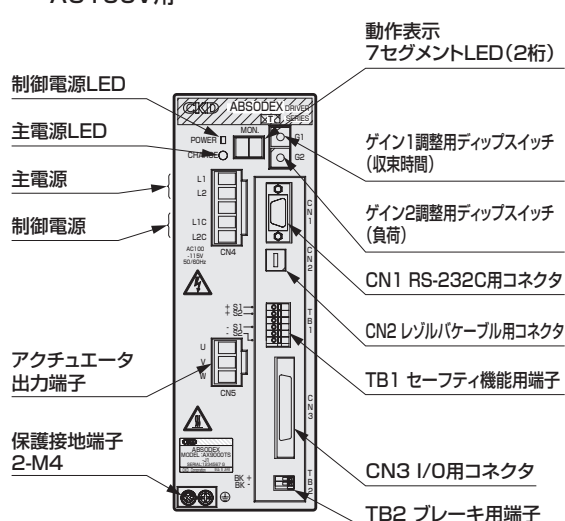
パネル説明

● パラレルI/O (NPN、PNP)

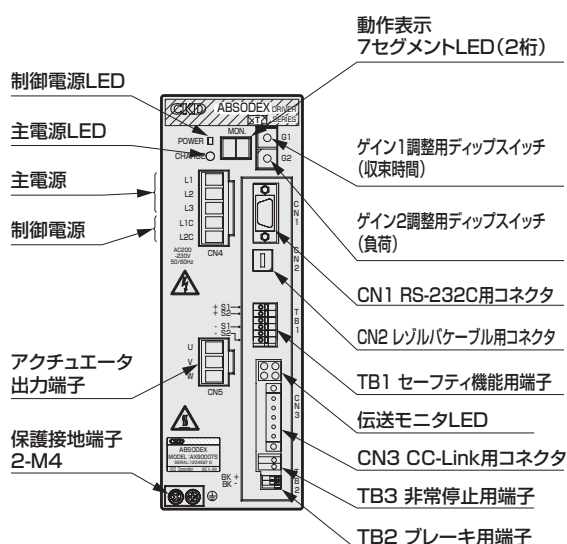
● AC200V用



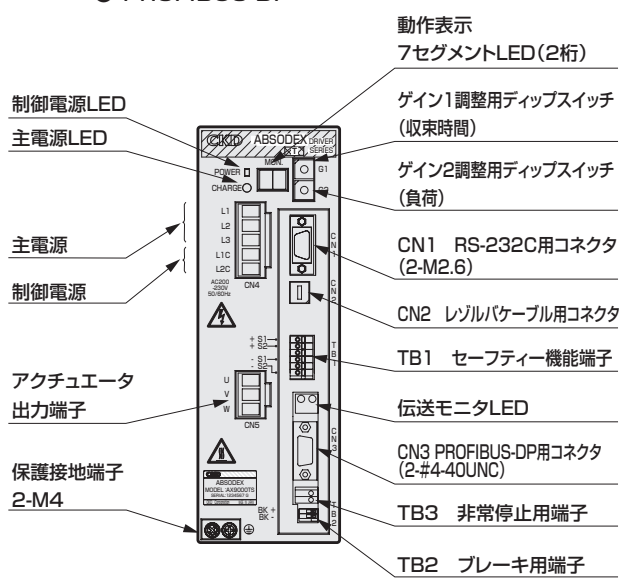
● AC100V用



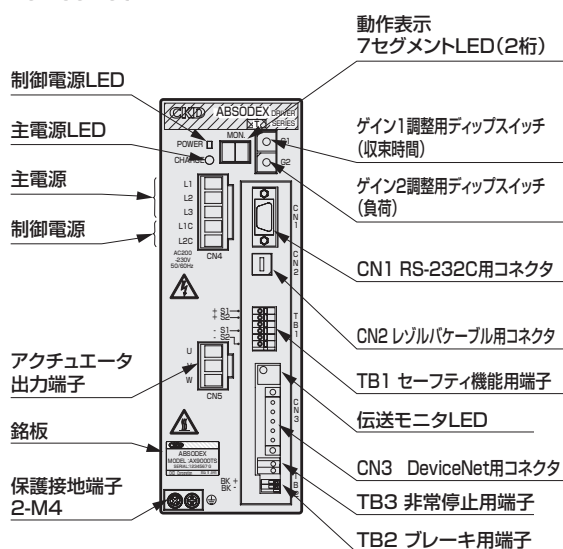
● CC-Link



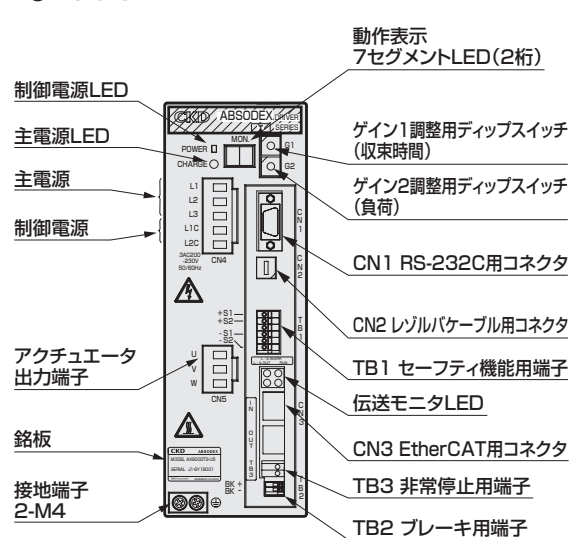
● PROFIBUS-DP



● DeviceNet

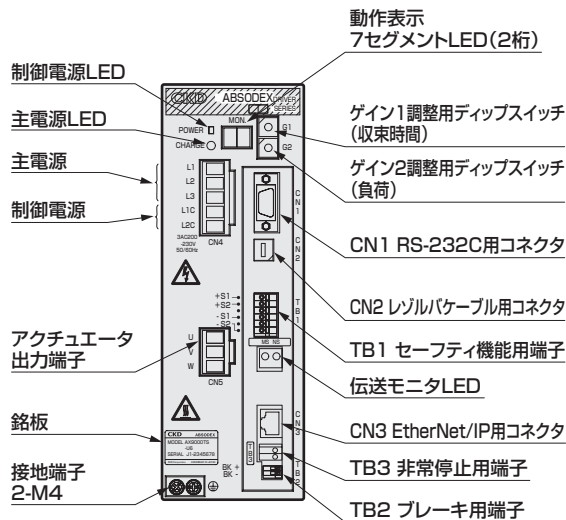


● EtherCAT



パネル説明

● EtherNet/IP



ケーブル仕様

ケーブル外形寸法図

品名/形番	ケーブル最小曲げ半径
●AX1000T アクチュエータ側 ドライバ側 L (ケーブル長さ) レゾルバケーブル モータケーブル φ21 (最大径) φ45 (最大径) (18.5) (43) (12) (100)	レゾルバケーブル AX-CBLR5-DM□□ (注1) 60mm モータケーブル AX-CBLM5-DM□□ (注1) 110mm
●AX2000T、AX4000T アクチュエータ側 ドライバ側 L (ケーブル長さ) レゾルバケーブル モータケーブル (16) (14) (22) (15) (18.5) (43) (12) (100)	レゾルバケーブル AX-CBLR6-DM□□ (注1) 60mm モータケーブル AX-CBLM6-DM□□ (注1) 110mm

注1) □□はケーブル長さ

⚠ 使用上の注意事項

- モータケーブルとドライバの接続の際は、ケーブルのマークチューブと、ドライバの表示に間違いの無いようご注意ください。
- ケーブルが繰返し屈曲する用途では、アクチュエータ本体コネクタ付近のケーブルシース部を固定してご使用ください。
- AX4009T、AX2000Tシリーズのアクチュエータ部の引出しケーブルは可動ケーブルではありません。必ずコネクタ部で固定し、可動しないようにしてください。また引出しケーブルをつかんで本体をもちあげたり、無理な力を加えないでください。誤作動、アラームの発生、コネクタ部の破損、断線の恐れがあります。
- ケーブルを接続する場合は、コネクタを奥まで確実に挿入してください。また、コネクタの取付ねじや固定ねじは確実に締め付けてご使用ください。
- ケーブルの切断、延長等の改造は行わないでください。故障・誤作動の原因となります。
- ケーブル長さLは形番表示方法のケーブル長さを参照してください。



アブソデックス対話ターミナル

AX0180

●TSタイプ・THタイプドライバ

RoHS

おもな特長

- ① プログラミングが簡単
等分割プログラムの場合、対話式で対話ターミナルからの問合わせに答えるだけで、簡単にプログラムが作成できます。
- ② 専用電源不要
電源はアブソデックスから供給されます。
- ③ バックアップ可能
プログラム・パラメータの保持ができ、プログラムのコピーができます。
- ④ 従来機種でも使用可能
S/GS/H/GH/WGHタイプドライバでは、従来の対話ターミナル(AX0170H)と同様にお使い頂けます。

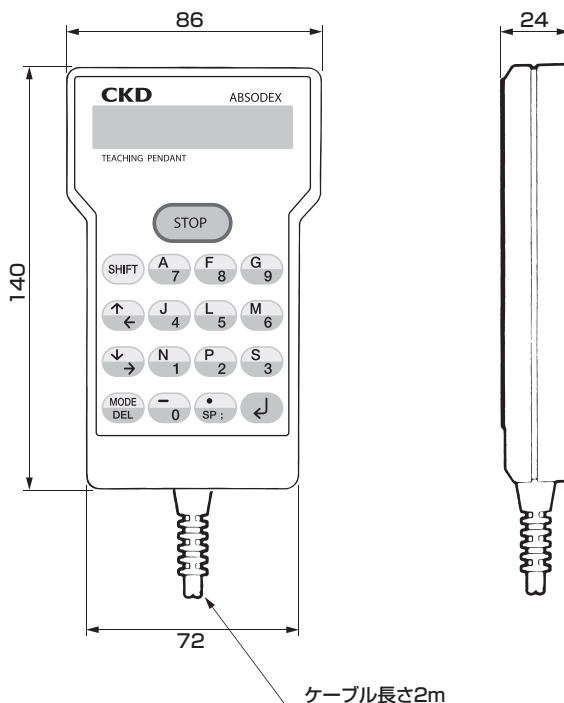
仕様

項目	AX0180
操作モード	編集、表示、パラメータ、動作、コピーの各モード
プログラム容量	等分割または、NCプログラム2000文字(1本)
プログラム番号	等分割プログラム：プログラム番号0～999
表示	16文字×2行(LCD表示)
入力キー	17キー (停止キー：1、コントロールキー：5文字、数字キー：11)
バックアップ	スーパーキャパシタ(約3時間)
電源	アブソデックスドライバから供給
ケーブル長さ	2m
使用周囲温度	0～50℃
使用周囲湿度	20～90%(結露なきこと)
保存周囲温度	-20～80℃
保存周囲湿度	20～90%(結露なきこと)
雰囲気	腐食性ガス、粉塵無きこと
質量	本体のみ 約140g

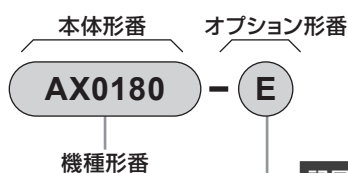
※ 英語版は、表示メッセージが英語になります。操作パネルの文字は日本語版と共通です。

外形寸法図

● 対話ターミナル

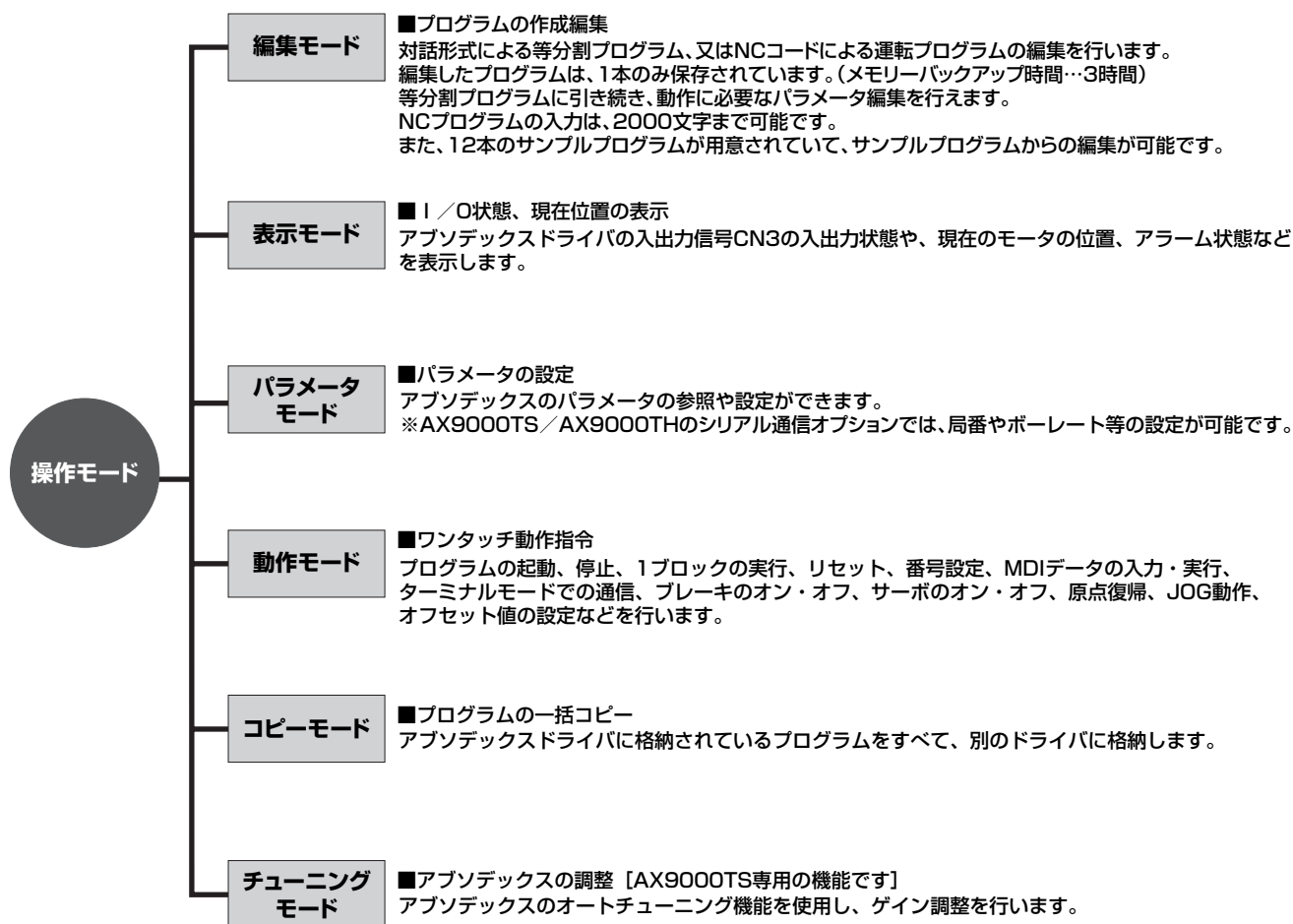


形番表示方法



記号	内 容
無記号	標準(日本語版)
E	英語版

対話ターミナル



アブソデックス
AX6000M

ドライバ
AX9000MU

アブソデックス
AX1000T

アブソデックス
AX2000T

アブソデックス
AX4000T

ドライバ
AX9000TS/TH

対話ターミナル
AX0180

関連部品形番表

対話式によるプログラム方法

下のような設定項目を入力することにより、簡単にプログラムを作成することができます。

【プログラム入力例】

新規	プログラムNo. [0~999]
原点復帰位置	1. 原点 2. 割出し
復帰方向	1. CW 2. CCW 3. 近回り
復帰速度	[1.0~20.0] rpm
分割数	[1~255]
移動時間	[0.01~100] 秒
回転方向	1. CW 2. CCW
停止処理	1. 起動待ち 2. ドウェル
ブレーキ	1. 使用 2. 未使用
遅延タイマー	[0.01~99.99] 秒
Mコード	1. Mコード 2. 分割位置

こんなときには…

アブソデックスを試しに動かしてみたい!	⇒	編集モード	12種類のサンプルプログラムが入っていますので、調整時に試してみてください。
アブソデックスのプログラムを作成し、アブソデックスに格納してみたい!	⇒	編集モード	簡単な手続きでプログラム入力と格納ができます。
アブソデックスに格納されているプログラムを動かしてみたい!	⇒	動作モード	プログラム番号の指定により簡単に起動させることができます。
カム曲線の特性を生かしてみたい!	⇒	パラメータモード	5種類のカム曲線が選択できます。それぞれの特性を生かしたドライブがワンタッチで実現します。
I/OのON、OFFを確認をしたい!	⇒	表示モード	I/Oの状態を表示できます。