

RF02-N

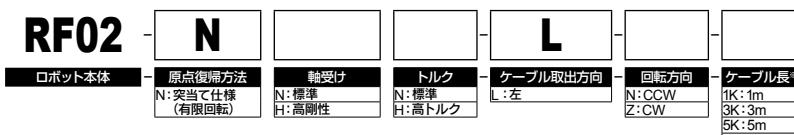
ロータリータイプ／突当て仕様



● 標準CE対応

● 回転範囲：310°

□ 注文型式



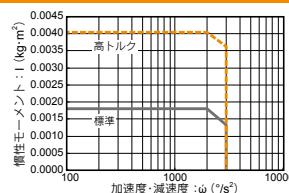
- ※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
- ※2. DINレールについてはP.500をご参照ください。
- ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.62をご参照ください。

■ 基本什樣

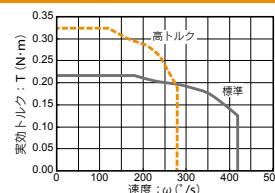
モーター	20□ステップモータ
分解能	4096 パルス/回転
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.05°
駆動方式	特殊ウォームギア+ベルト
タイプ	標準
最高速度 ^{※2}	420°/sec
最大回転トルク	0.22 N·m
最大押当てトルク	0.11 N·m
バックラッシング	±0.5°
最大慣性モーメント ^{※3}	0.0018 kg·m ²
ケーブル長	標準: 1 m / オプション: 3 m, 5 m, 10 m
回転範囲	310°

- ※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。
- ※2. 慣性モーメントにより最高速度が変動します。
「慣性モーメント-加速度・減速度」グラフ、「実効トルク-速度」グラフにて確認してください。
- ※3. 慣性モーメントと実効トルクを求める際にはP.606をご覧ください。

■ 慣性モーメント - 加速度・減速度



■ 塞効トルク = 速度



■ 許容荷重



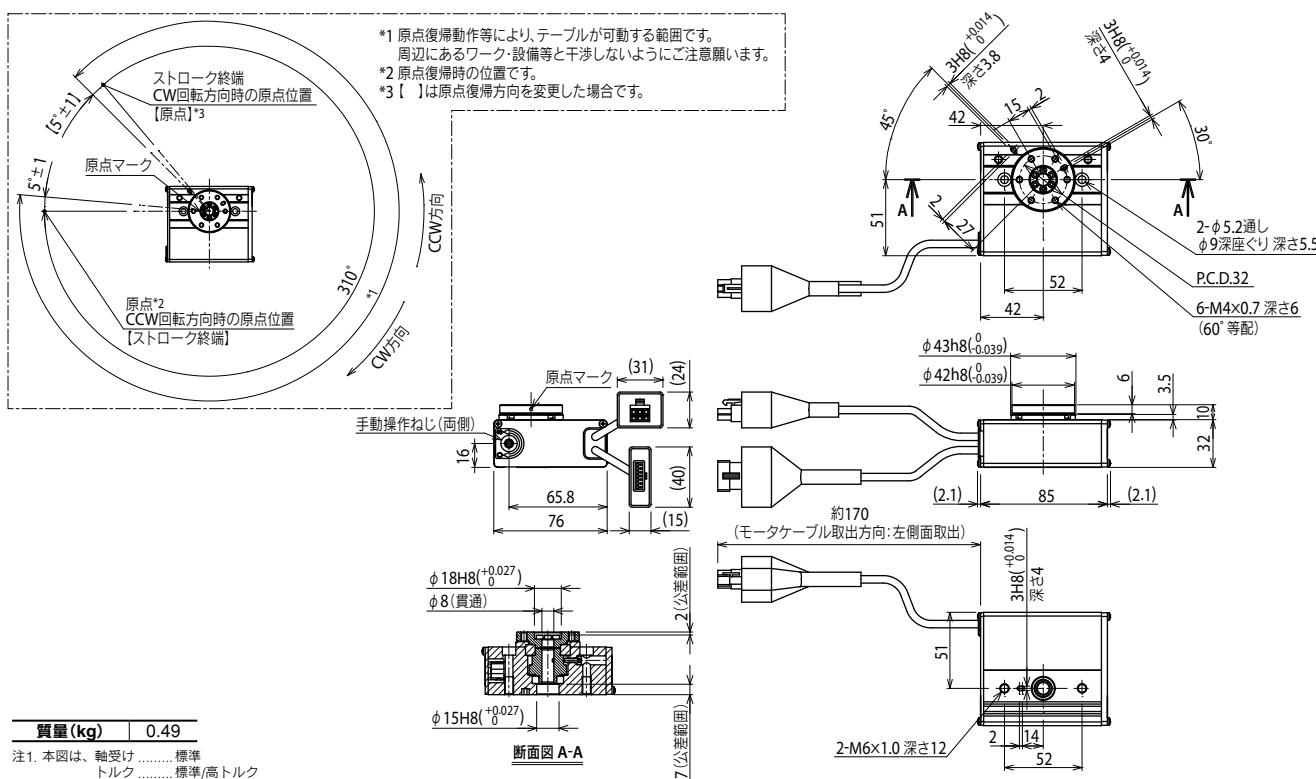
許容ラジアル荷重 (N)	許容スラスト荷重(N) (a)	許容スラスト荷重(N) (b)	許容モーメント (N·m)
標準モデル[高剛性モデル]	標準モデル[高剛性モデル]	標準モデル[高剛性モデル]	標準モデル[高剛性モデル]

※ ご購入の際は「慣性モーメント-加速度・減速度」グラフ及び「実効トルク-速度」グラフを確認の上、コントローラの加速度を設定してください。

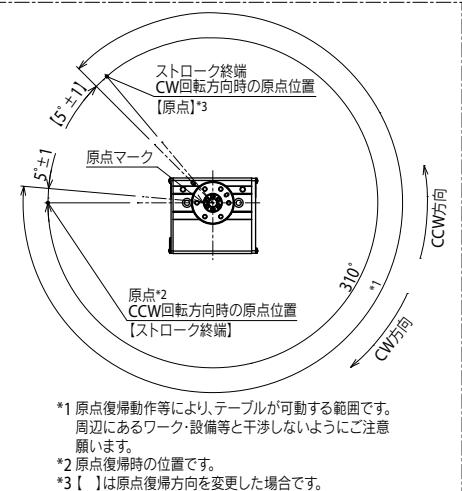
■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2	ポイントトレース
TS-SH	リモートコマンド
TS-SD	パルス列

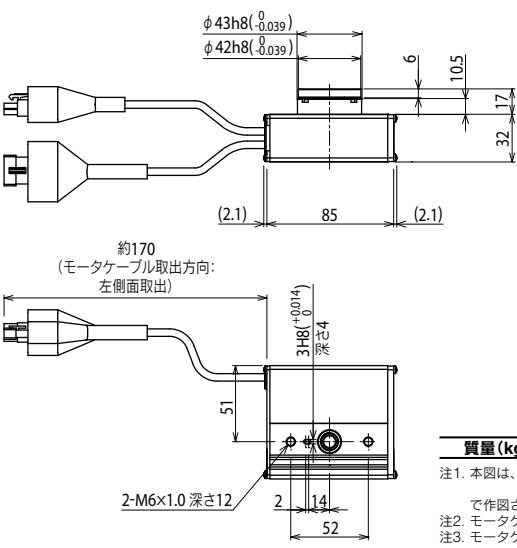
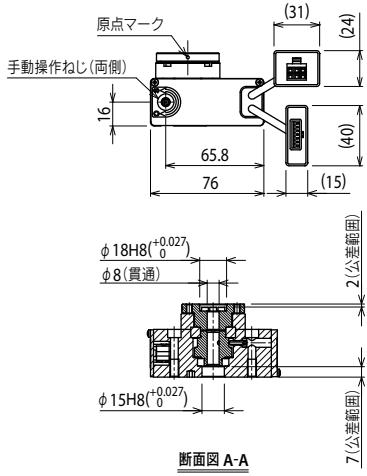
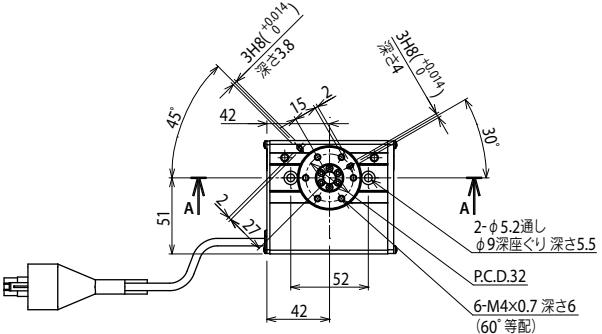
RF02-NN 突当て仕様 – 標準モデル



RF02-NH 突当て仕様 – 高剛性モデル



- *1 原点復帰動作等により、テーブルが可動する範囲です。周辺にあるワーク・設備等と干渉しないようにご注意願います。
- *2 原点復帰時の位置です。
- *3 「 」は原点復帰方向を変更した場合です。



質量(kg)	0.52
注1. 本図は、軸受け	高剛性
トルク	標準/高トルク
で作図された。	
注2. モータケーブル	の最小曲げ半径はR30です。
注3. モータケーブル	取出方向は左側面のみとなり