

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

RF02

N

L

ロボット本体

原点復帰方法

N: 突当て仕様
(有限回転)

軸受け

N: 標準
H: 高剛性

トルク

N: 標準
H: 高トルク

ケーブル取出方向

L: 左

回転方向

N: CCW
Z: CW

ケーブル長^{※1}

1K: 1m
3K: 3m
5K: 5m
10K: 10m

S2

ロボットポジショナ

S2: TS-S2^{※2}

入出力

NP: NPN
PN: PNP
CC: CC-Link
DN: DeviceNetTM
EP: EtherNet/IPTM
PT: PROFINET
GW: I/Oボードなし^{※3}

SH

ロボットポジショナ

SH: TS-SH

入出力

NP: NPN
PN: PNP
CC: CC-Link
DN: DeviceNetTM
EP: EtherNet/IPTM
PT: PROFINET
GW: I/Oボードなし^{※3}

バッテリー

B: 有り(アプソ仕様)
N: なし(インクリ仕様)

SD

ロボットドライバ

SD: TS-SD

1

I/Oケーブル

1: 1m

※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。

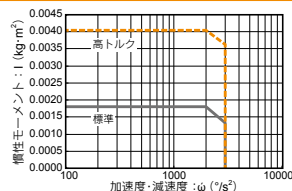
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. DINレールについてはP.500をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.62をご参照ください。

■ 基本仕様

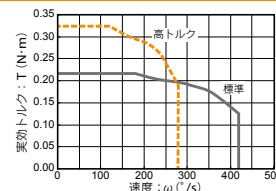
モーター	20□ステップモータ	
分解能	4096 パルス/回転	
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.05°	
駆動方式	特殊ウォームギア+ベルト	
タイプ	標準	高トルク
最高速度 ^{※2}	420°/sec	280°/sec
最大回転トルク	0.22 N・m	0.32 N・m
最大押当てトルク	0.11 N・m	0.16 N・m
バックラッシュ	±0.5°	
最大慣性モーメント ^{※3}	0.0018 kg・m ²	0.004 kg・m ²
ケーブル長	標準: 1m / オプション: 3m, 5m, 10m	
回転範囲	310°	

※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をご参照ください。




■ 慣性モーメント-加速度・減速度



■ 実効トルク-速度



■ 許容荷重

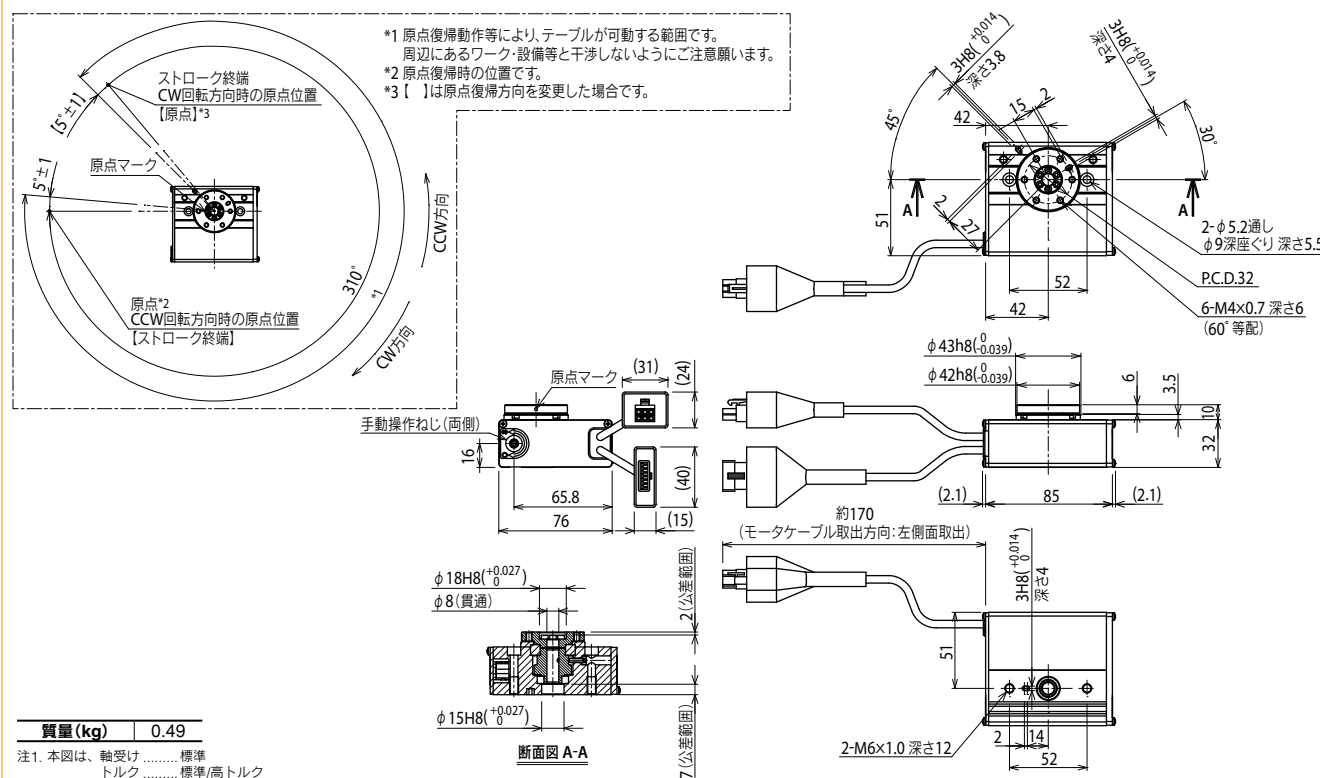
			
許容ラジアル荷重 (N)	許容スラスト荷重 (N)		許容モーメント (N・m)
標準モデル 高剛性モデル	(a) 標準モデル 高剛性モデル	(b) 標準モデル 高剛性モデル	標準モデル 高剛性モデル
78 86	74 78	107	2.4 2.9

※ 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。
詳細はTRANSEVOシリーズユーザーズマニュアルをご参照ください。

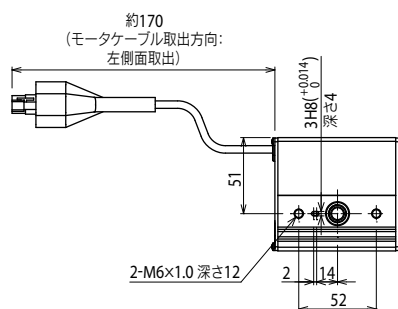
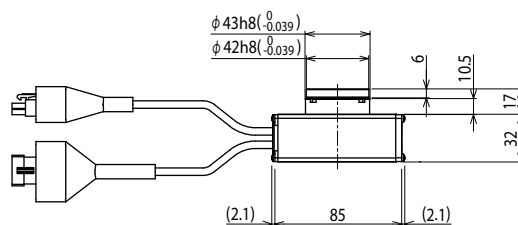
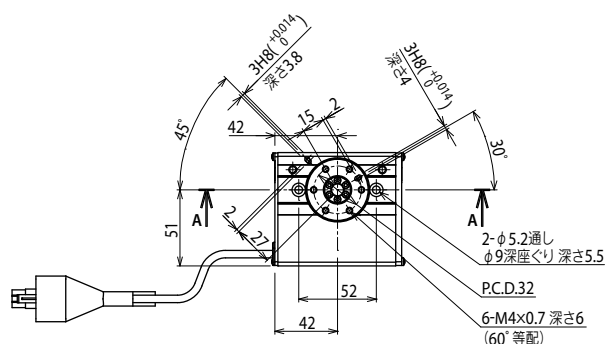
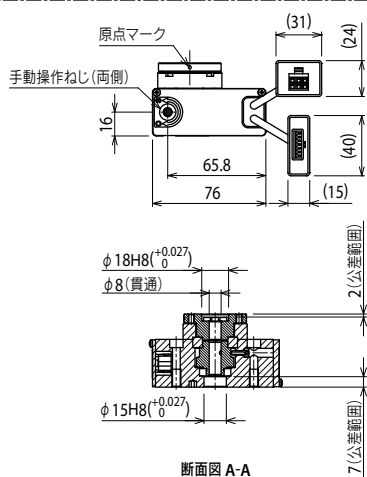
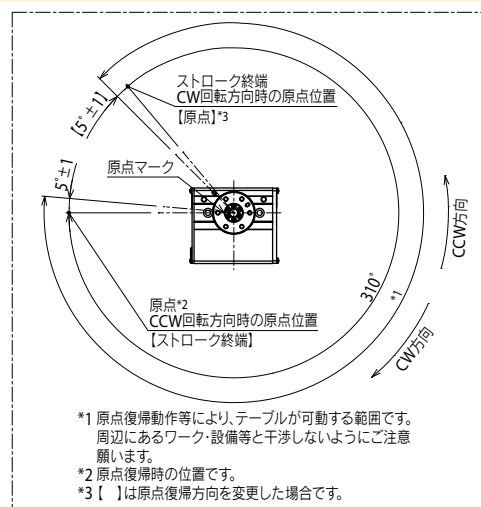
■ 適用コントローラ

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



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
で作図されています。

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ます。