

RF02-S

ロータリータイプ / センサー仕様



- 標準CE対応
- リミットレス回転

注文型式

RF02 - **S** - **L** - **S2** - **SH**

ロボット本体

S 原点復帰方法
S: センサー仕様 (リミットレス回転)

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 ロボットポジション
S2: TS-S2^{※2}

入出力
NP: NPN
PN: PNP
CC: CC-Link
DN: DeviceNet™
EP: EtherNet/IP™
PT: PROFINET
GW: I/Oボードなし^{※3}

SH ロボットポジション
SH: TS-SH

入出力
NP: NPN
PN: PNP
CC: CC-Link
DN: DeviceNet™
EP: EtherNet/IP™
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)

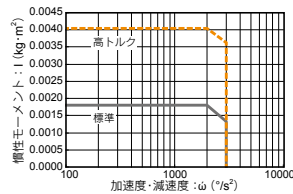
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
 ※2. DINレールについてはP.500をご参照ください。
 ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.62をご参照ください。

基本仕様

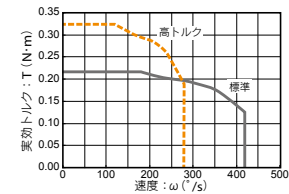
モーター	20□ステップモータ	
分解能	4096 パルス/回転	
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.05°	
駆動方式	特殊ウォームギア+ベルト	
タイプ	標準	高トルク
最高速度 ^{※2}	420°/sec	280°/sec
最大回転トルク	0.22 N·m	0.32 N·m
最大押当てトルク	0.11 N·m	0.16 N·m
バックラッシュ	±0.5°	
最大慣性モーメント ^{※3}	0.0018 kg·m ²	0.004 kg·m ²
ケーブル長	標準: 1m / オプション: 3m, 5m, 10m	
回転範囲	360°	

※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

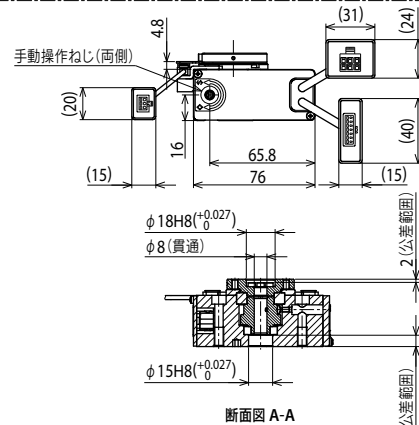
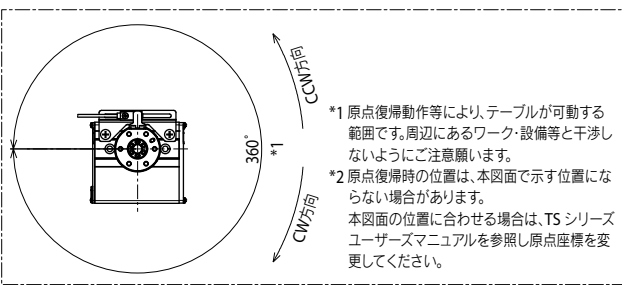
許容ラジアル荷重 (N)		許容スラスト荷重 (N)		許容モーメント (N·m)	
		(a)	(b)		
標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	標準モデル	高剛性モデル	高剛性モデル
78	86	74	78	107	107

※ 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TRANSERVOシリーズユーザーズマニュアルをご参照ください。

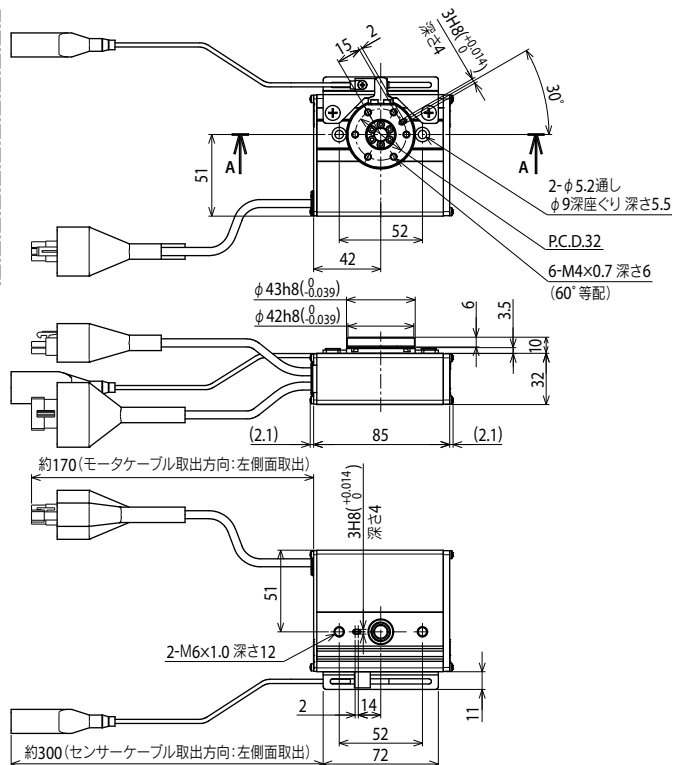
適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2S	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-SHS	

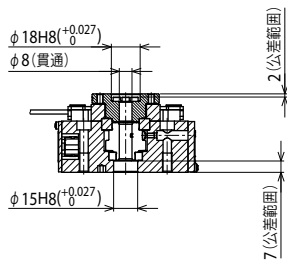
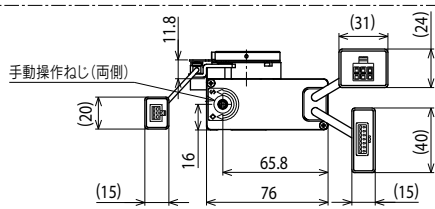
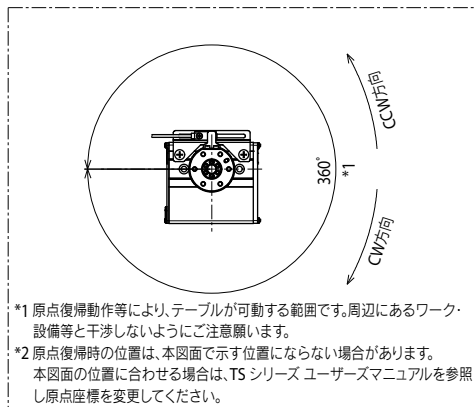
RF02-SN センサー仕様 - 標準モデル



注1. 本図は、軸受け.....標準
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、センサー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。



RF02-SH センサー仕様 – 高剛性モデル



質量 (kg)	0.55
---------	------

- 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. モーターケーブル、センサーケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注3. モーターケーブル取出方向は左側面のみとなります。

