

# RF04-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

**RF04** **S** **S2** **SH**

ロボット本体	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 R:右 L:左	回転方向 N:CCW Z:CW	ケーブル長 <sup>*1</sup> 1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m
						ロボットポジション S2:TS-S2 <sup>*2</sup>
						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 <sup>*3</sup>
						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 <sup>*3</sup>
						バッテリー B:有り(アップ仕様) N:なし(インクリ仕様)

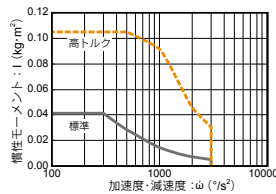
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。  
 ※2. DINレールについてはP.500をご参照ください。  
 ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.62をご参照ください。

## 基本仕様

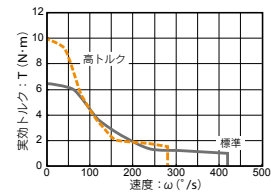
モーター	42□ステップモータ	
分解能	20480 パルス/回転	
繰返し位置決め精度 <sup>*1</sup>	±0.05°	
駆動方式	特殊ウォームギア+ベルト	
タイプ	標準	高トルク
最高速度 <sup>*2</sup>	420°/sec	280°/sec
最大回転トルク	6.6 N・m	10 N・m
最大押当てトルク	3.3 N・m	5 N・m
バックラッシュ	±0.5°	
最大慣性モーメント <sup>*3</sup>	0.04 kg・m <sup>2</sup>	0.1 kg・m <sup>2</sup>
ケーブル長	標準:1m / オプション:3m, 5m, 10m	
回転範囲	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

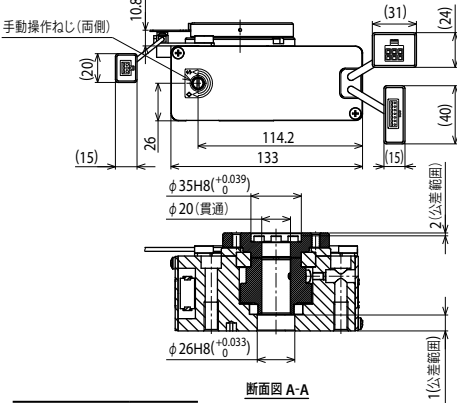
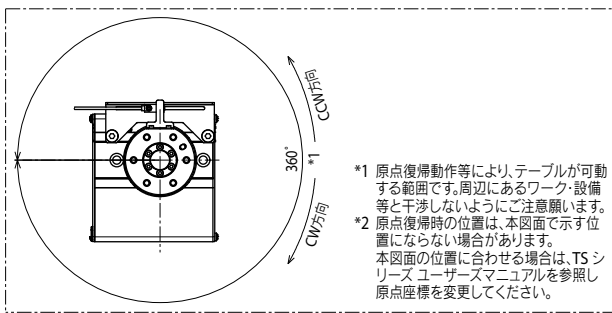
許容ラジアル荷重 (N)		許容スラスト荷重 (N)		許容モーメント (N・m)	
		(a)	(b)		
標準モーター	高剛性モーター	標準モーター	高剛性モーター	標準モーター	高剛性モーター
314	378	296	398	9.7	12.0

※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。

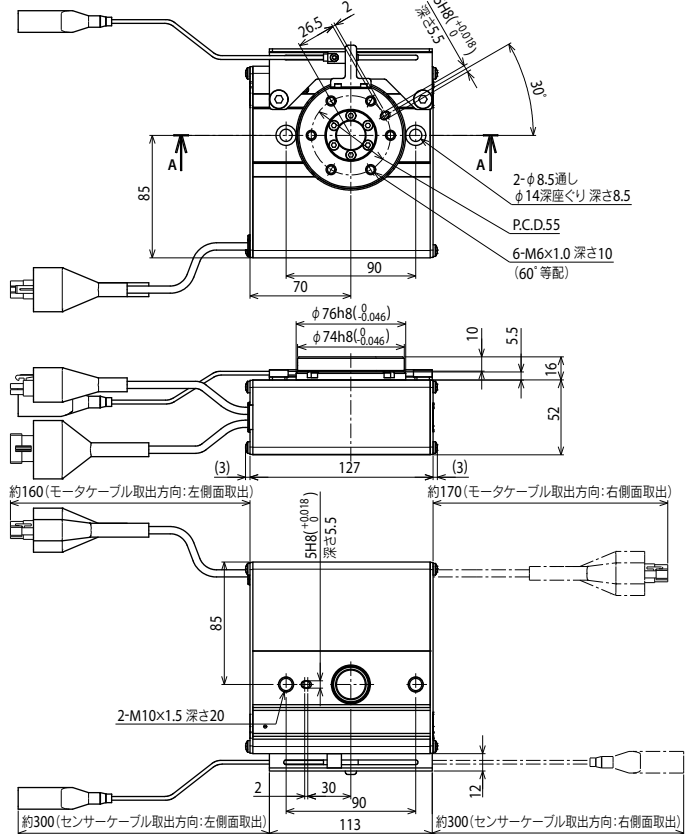
## 適用コントローラ

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

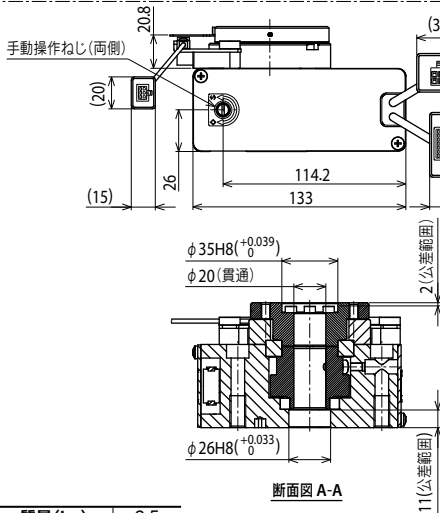
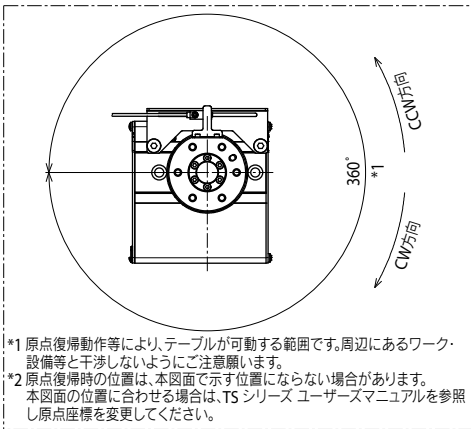
## RF04-SN センサー仕様 - 標準モデル



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. モーターケーブル、センサーケーブルの最小曲げ半径はR30です。



RF04-SH センサー仕様 – 高剛性モデル



質量(kg) 2.5

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。

