

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** - **S2** - **SH** - **SD** - **1**

RF02	N			L			S2			
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	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			バッテリー B: 有り(アプソ仕様) N: なし(インクリ仕様)
							SD	1		
							ロボットドライバ SD: TS-SD	I/Oケーブル 1: 1m		

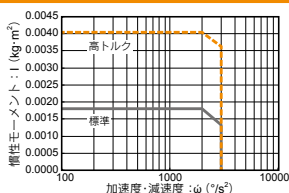
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
 ※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。
 ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

基本仕様

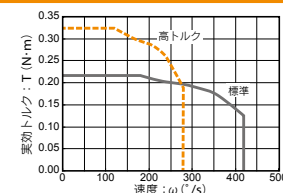
モーター	20□ステップモータ	
分解能	4096 パルス/回転	
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.05°	
駆動方式	特殊ウォームギア+ベルト	
タイプ	標準	高トルク
最高速度 ^{※2}	420°/sec	280°/sec
最大回転トルク	0.22 N·m	0.32 N·m
最大押当てトルク	0.11 N·m	0.16 N·m
バックラッシュ	±0.5°	
最大慣性モーメント ^{※3}	0.0018 kg·m ²	0.004 kg·m ²
ケーブル長	標準: 1m / オプション: 3m, 5m, 10m	
回転範囲	310°	

※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.711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
78	86	74	78	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-S2	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-SH	ポイントトレース/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

※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ください。
 ※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。

ストローク終端
CW回転方向時の原点位置
【原点】³

原点マーク

原点²
CCW回転方向時の原点位置
【ストローク終端】

310°

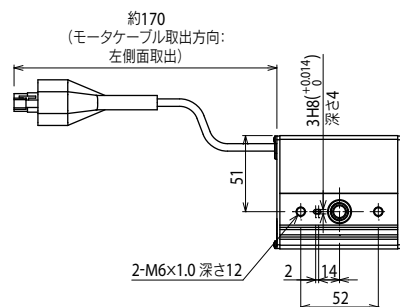
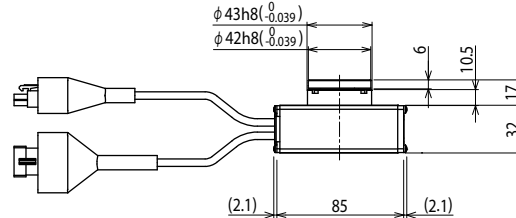
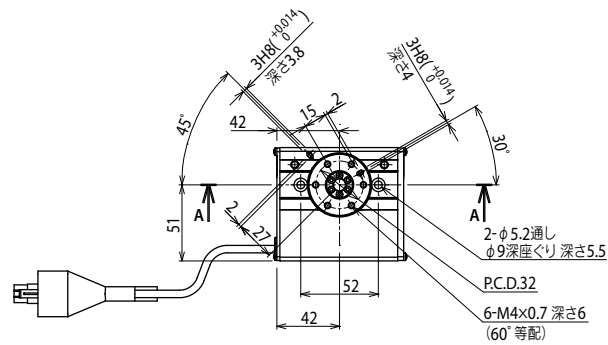
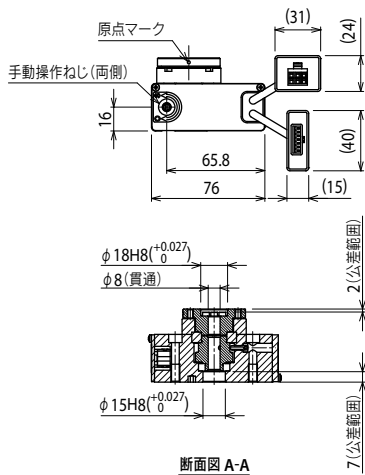
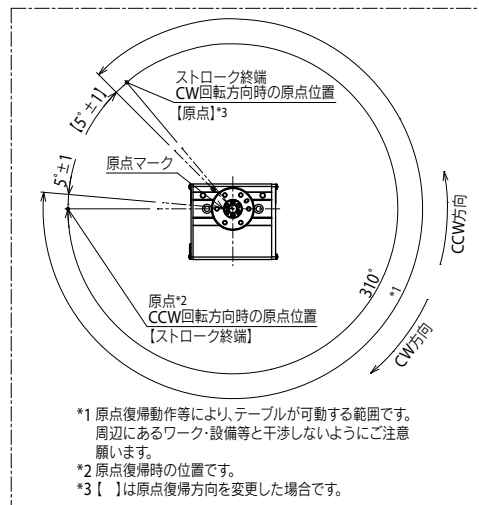
CCW方向

CW方向

質量(kg) 0.49

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。

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。