

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			S2S	
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 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 S2S: TS-S2S ^{※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}
							SHS	
							ロボットポジション SHS: TS-SHS	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)

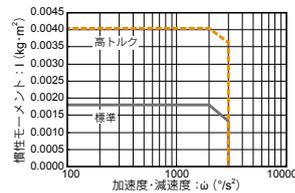
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
 ※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。
 ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

基本仕様

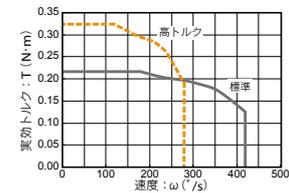
モーター	20□ステップモータ	
分解能	4096 パルス/回転	
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.05°	
駆動方式	特殊ウォームギア+ベルト	
タイプ	標準	高トルク
最高速度 ^{※2}	420°/sec	280°/sec
最大回転トルク	0.22 N·m	0.32 N·m
最大押当てトルク	0.11 N·m	0.16 N·m
バックラッシュ	±0.5°	
最大慣性モーメント ^{※3}	0.0018 kg·m ²	0.004 kg·m ²
ケーブル長	標準: 1m / オプション: 3m, 5m, 10m	
回転範囲	360°	

※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.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

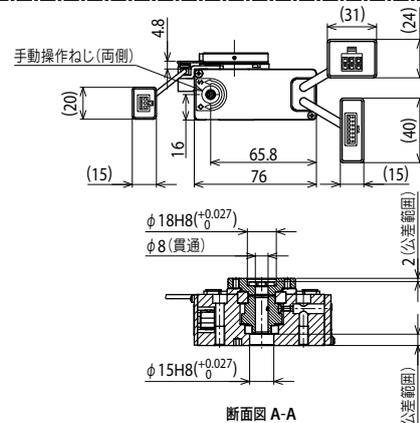
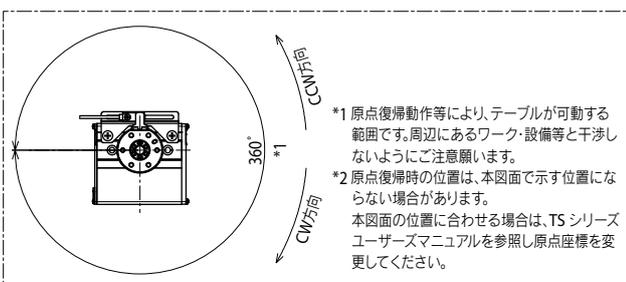
許容ラジアル荷重 (N)		許容スラスト荷重 (N)		許容モーメント (N·m)	
		(a)	(b)		
標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル
78	86	74	78	107	107

※ 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

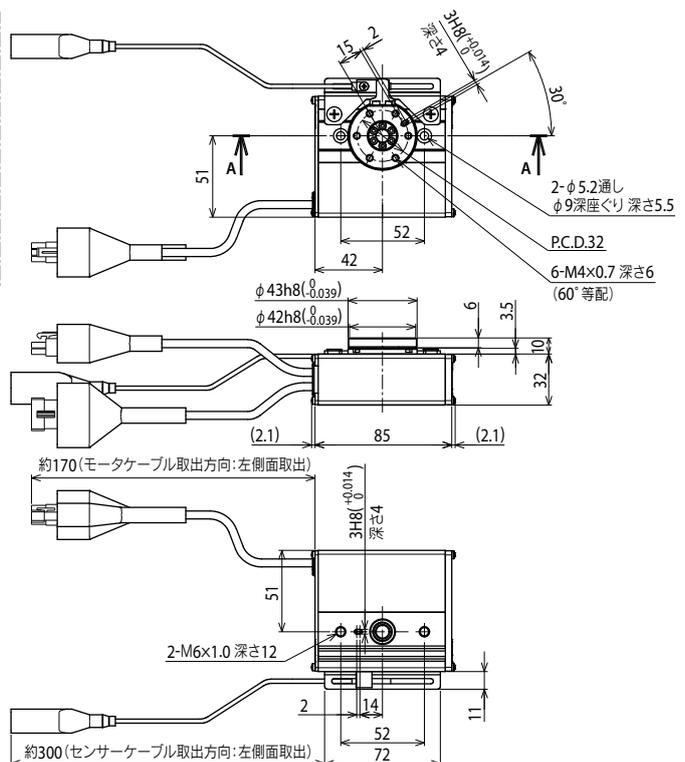
コントローラ	運転方法
TS-S2S	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-SHS	

RF02-SN センサー仕様 - 標準モデル

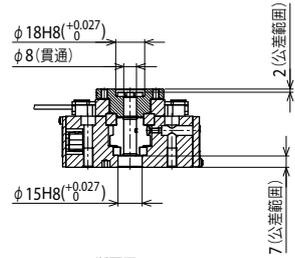
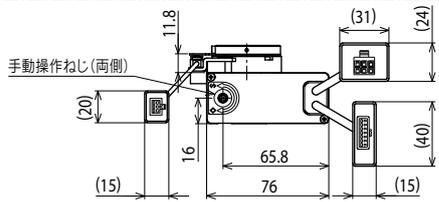
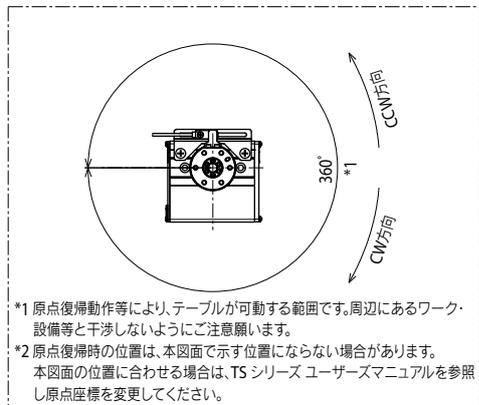


質量 (kg)	0.51
---------	------

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。

