

RF03-N

ロータリータイプ / 突当て仕様

● 標準CE対応 ● 回転範囲：320°

注文型式

RF03

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 R: 右 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(アプツ仕様) 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
----	---	-----------------------	------------------

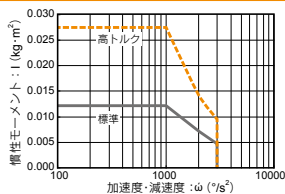
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
 ※2. DINレールについてはP.634をご参照ください。
 ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

基本仕様

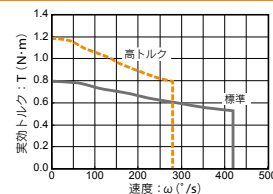
モーター	28□ステップモーター	
分解能	4096 パルス/回転	
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.05°	
駆動方式	特殊ウォームギア+ベルト	
タイプ	標準	高トルク
最高速度 ^{※2}	420°/sec	280°/sec
最大回転トルク	0.8 N·m	1.2 N·m
最大押当てトルク	0.4 N·m	0.6 N·m
バックラッシュ	±0.5°	
最大慣性モーメント ^{※3}	0.012 kg·m ²	0.027 kg·m ²
ケーブル長	標準: 1m / オプション: 3m, 5m, 10m	
回転範囲	320°	

※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.744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

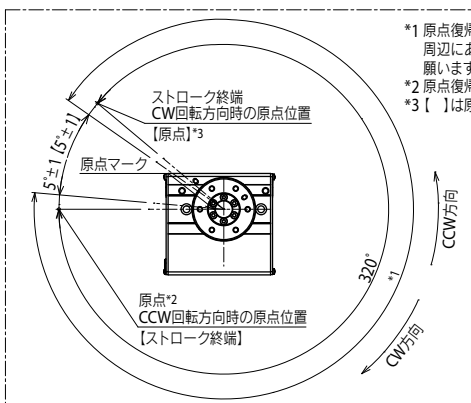
許容ラジアル荷重 (N)	許容スラスト荷重 (N)		許容モーメント (N·m)	
	(a)	(b)	(a)	(b)
標準モデル 高剛性モデル	標準モデル 高剛性モデル	標準モデル 高剛性モデル	標準モデル 高剛性モデル	標準モデル 高剛性モデル
196 233	197	363 398	5.3	6.4

※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。

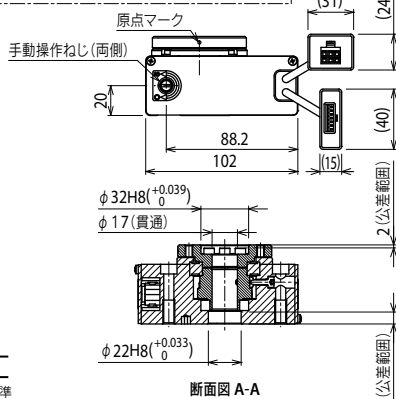
適用コントローラ

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

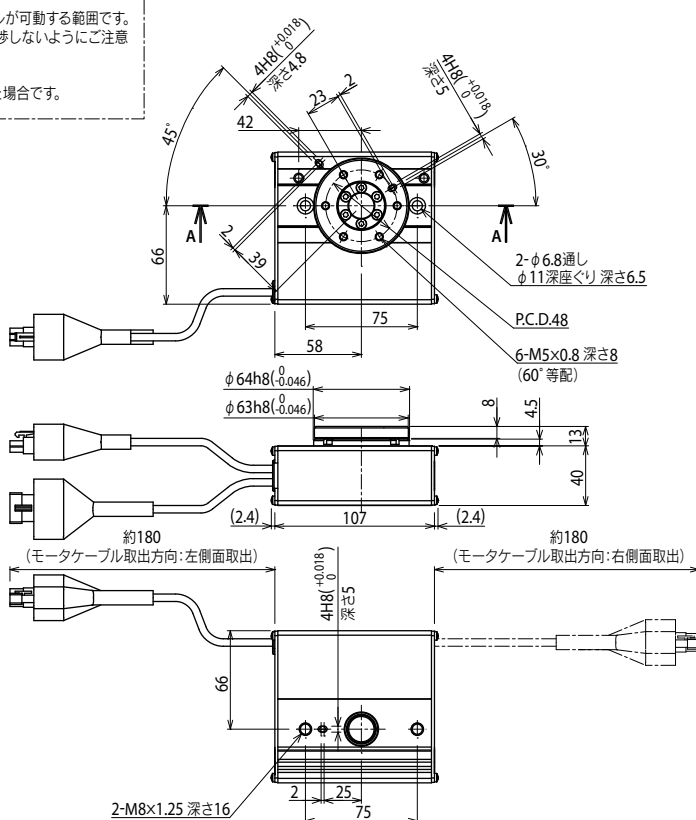
RF03-NN 突当て仕様 - 標準モデル



*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は。



質量 (kg) 1.1
 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。



RF03-NH 突当て仕様 – 高剛性モデル

