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 [ ] [ ] - [ ] - [ ] - [ ] ─┬─ S2S [ ]
　　　　　　　　　　　　　　　　　 └─ SHS [ ] - [ ]

ロボット本体	原点復帰方法	軸受け	トルク	ケーブル取出方向	回転方向	ケーブル長※1
RF04	S:センサー仕様（リミットレス回転）	N:標準	N:標準	R:右	N:CCW	1K:1m
		H:高剛性	H:高トルク	L:左	Z:CW	3K:3m
						5K:5m
						10K:10m

S2S

ロボットポジショナ	入出力
S2S:TS-S2S※2	NP:NPN
	PN:PNP
	CC:CC-Link
	DN:DeviceNet™
	EP:EtherNet/IP™
	PT:PROFINET
	GW:I/Oボードなし※3

SHS

ロボットポジショナ	入出力	バッテリ
SHS:TS-SHS	NP:NPN	B:有り（アブソ仕様）
	PN:PNP	N:なし（インクリ仕様）
	CC:CC-Link	
	DN:DeviceNet™	
	EP:EtherNet/IP™	
	PT:PROFINET	
	GW:I/Oボードなし※3	

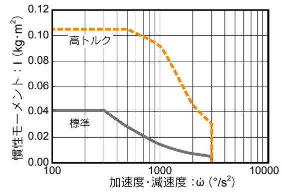
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

基本仕様

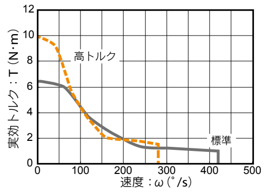
モーター	42□ステップモータ	
分解能	20480 パルス/回転	
繰返し位置決め精度※1	±0.05 °	
駆動方式	特殊ウォームギア+ベルト	
タイプ	標準	高トルク
最高速度※2	420 ° /sec	280 ° /sec
最大回転トルク	6.6 N・m	10 N・m
最大押当てトルク	3.3 N・m	5 N・m
バックラッシ	±0.5 °	
最大慣性モーメント※3	0.04 kg・m²	0.1 kg・m²
ケーブル長	標準:1 m / オプション:3 m, 5 m, 10 m	
回転範囲	360 °	

※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。「慣性モーメントー加速度・減速度」グラフ、「実効トルクー速度」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。

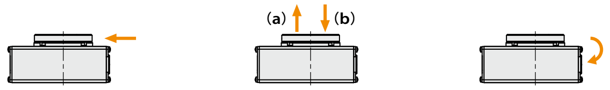
慣性モーメント – 加速度・減速度



実効トルク – 速度



許容荷重



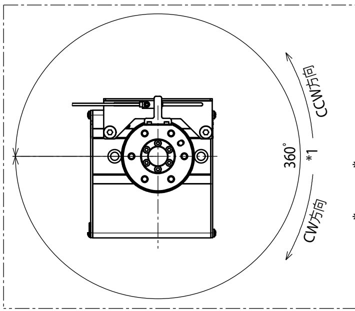
許容ラジアル荷重 (N)		許容スラスト荷重(N)				許容モーメント (N・m)	
		(a)		(b)			
標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル
314	378	296		398	517	9.7	12.0

※ ご購入の際は「慣性モーメントー加速度・減速度」グラフ及び「実効トルクー速度」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。

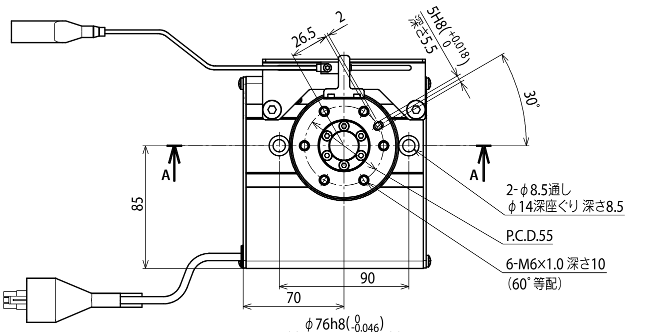
適用コントローラ

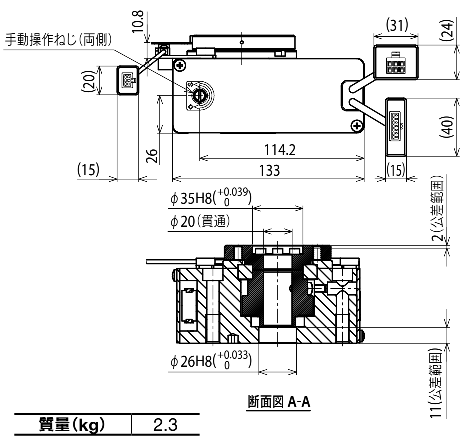
コントローラ	運転方法
TS-S2S TS-SHS	ポイントトレース/ リモートコマンド

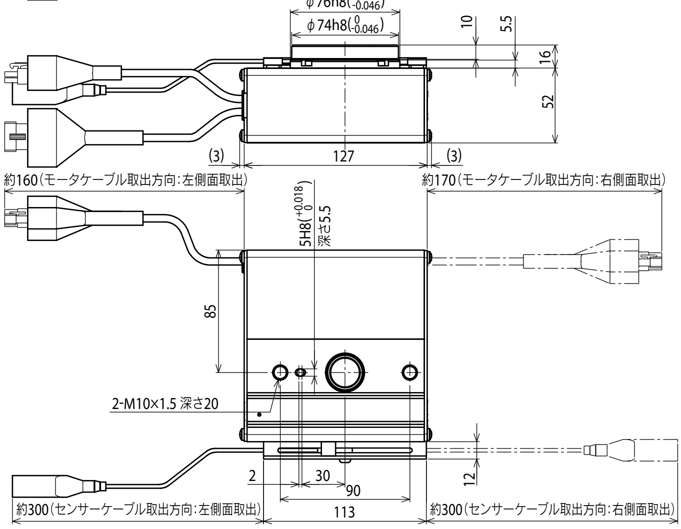
RF04-SN　センサー仕様 – 標準モデル



*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願います。
*2 原点復帰時の位置は、本図面で示す位置にならない場合があります。
本図面の位置に合わせる場合は、TS シリーズ ユーザーズマニュアルを参照し原点座標を変更してください。



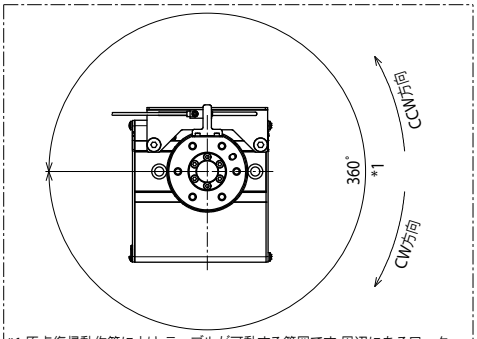




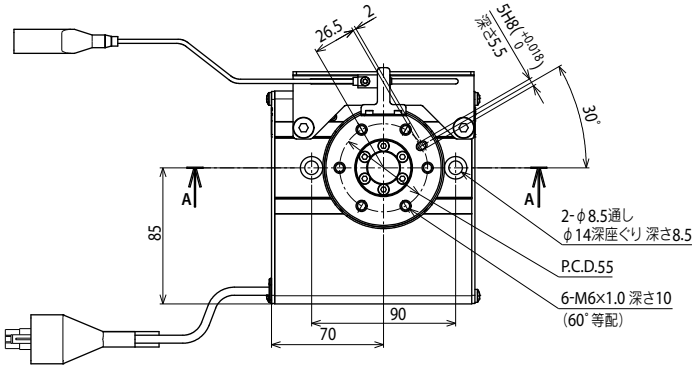
質量(kg)	2.3

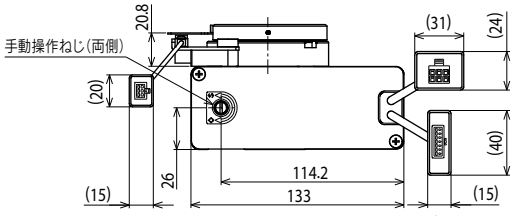
注1. 本図は、軸受け .... 標準
　　　　　　トルク .... 標準/高トルク
　　で作図されています。
注2. モータケーブル、センサーケーブルの最小曲げ半径はR30です。

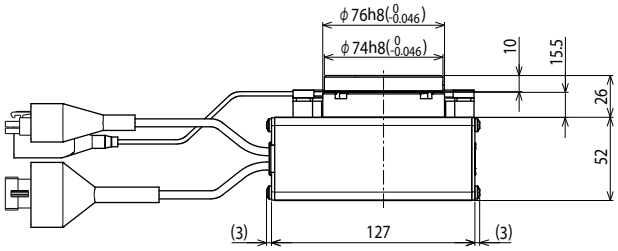
RF04-SH　センサー仕様 – 高剛性モデル

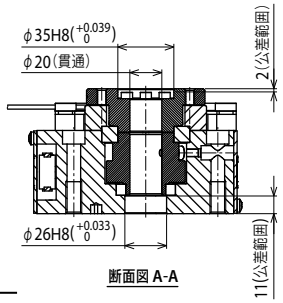


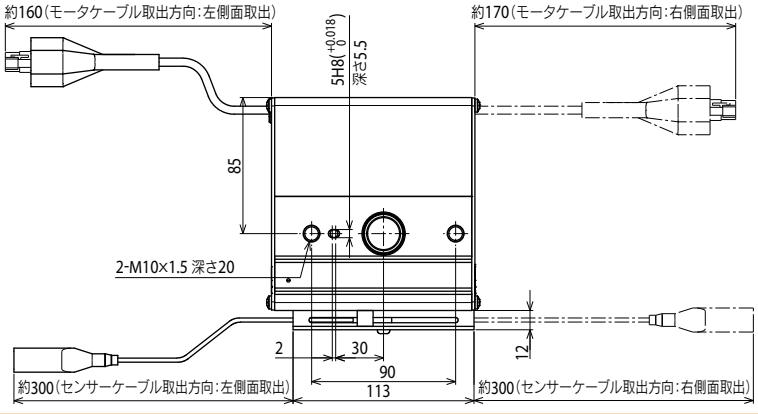
*1 原点復帰動作等により、テーブルが可動する範囲です。周辺にあるワーク・設備等と干渉しないようにご注意願います。
*2 原点復帰時の位置は、本図面で示す位置にならない場合があります。本図面の位置に合わせる場合は、TS シリーズ ユーザーズマニュアルを参照し原点座標を変更してください。











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. モータケーブル、センサーケーブルの最小曲げ半径はR30です。

適用コントローラ　TS-S2 ▶ 592　TS-SH ▶ 592