

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**

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 ^{※1} 1K: 1m 3K: 3m 5K: 5m 10K: 10m	S2S 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 TM EP: EtherNet/IP TM 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 TM EP: EtherNet/IP TM PT: PROFINET GW: I/Oボードなし ^{※3}	バッテリー B: 有り(アップ仕様) N: なし(インクリ仕様)

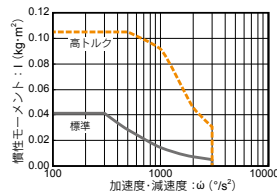
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
 ※2. DINレールについてはP.634をご参照ください。
 ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

基本仕様

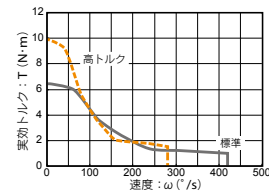
モーター	42□ステップモータ
分解能	20480 パルス/回転
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.05°
駆動方式	特殊ウォームギア+ベルト
タイプ	標準 高トルク
最高速度 ^{※2}	420°/sec 280°/sec
最大回転トルク	6.6 N·m 10 N·m
最大押当てトルク	3.3 N·m 5 N·m
バックラッシュ	±0.5°
最大慣性モーメント ^{※3}	0.04 kg·m ² 0.1 kg·m ²
ケーブル長	標準: 1 m / オプション: 3 m, 5 m, 10 m
回転範囲	360°

※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-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

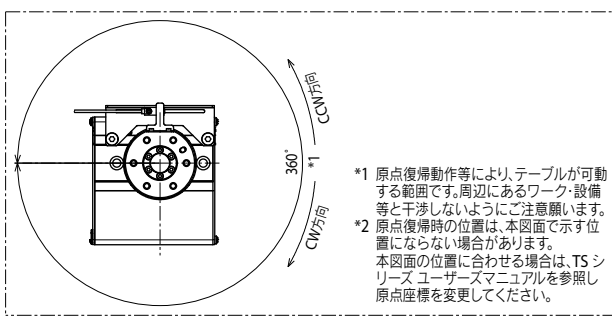
許容ラジアル荷重 (N)	許容スラスト荷重 (N)		許容モーメント (N·m)
	(a)	(b)	
標準モデル 高剛性モデル	標準モデル 高剛性モデル	標準モデル 高剛性モデル	標準モデル 高剛性モデル
314 378	296	398 517	9.7 12.0

※ ご購入の際は「慣性モーメント-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。

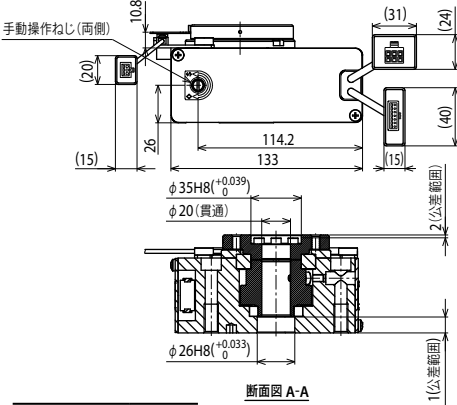
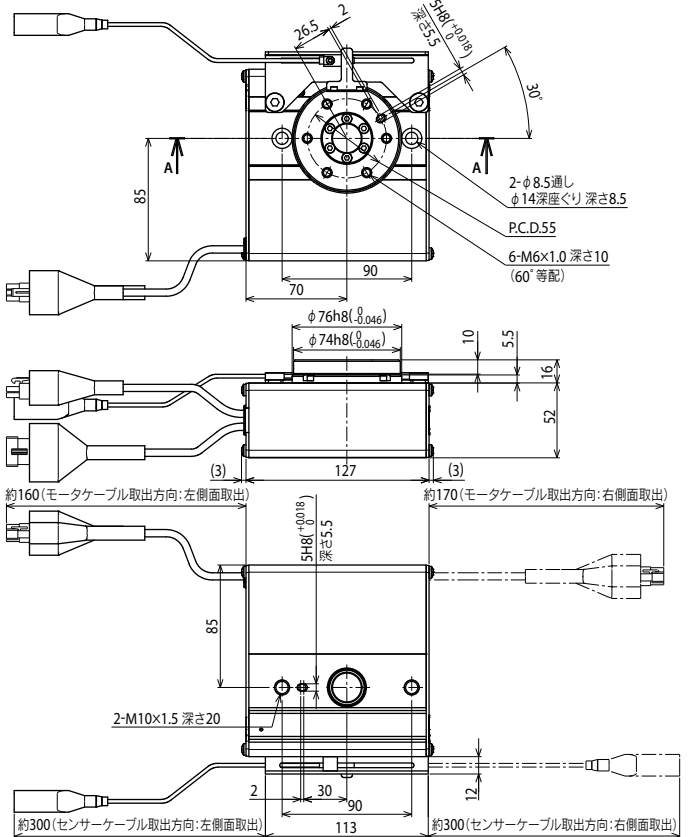
適用コントローラ

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	

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ご注意ください。
- ※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。

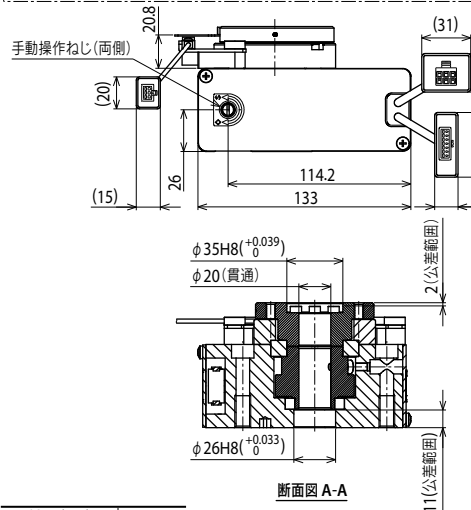
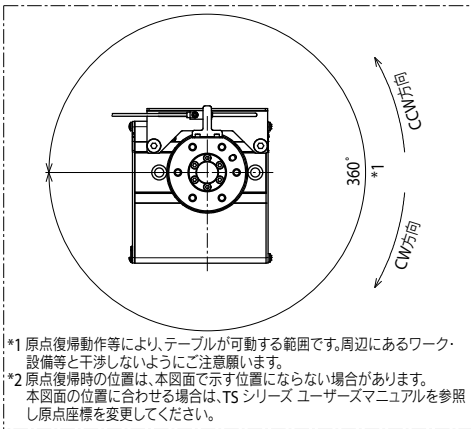


質量 (kg) 2.3

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. モーターケーブル、センサーケーブルの最小曲半径は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. モータケーブル、センサーケーブルの最小曲げ半径はR30です。

