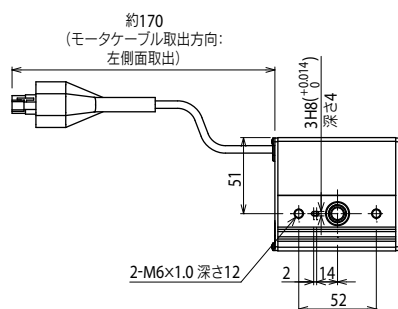
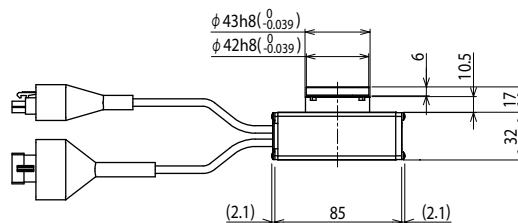
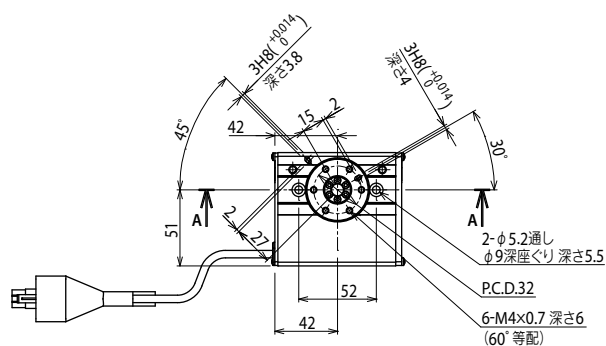
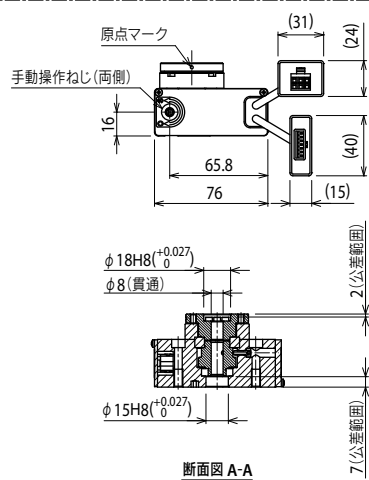
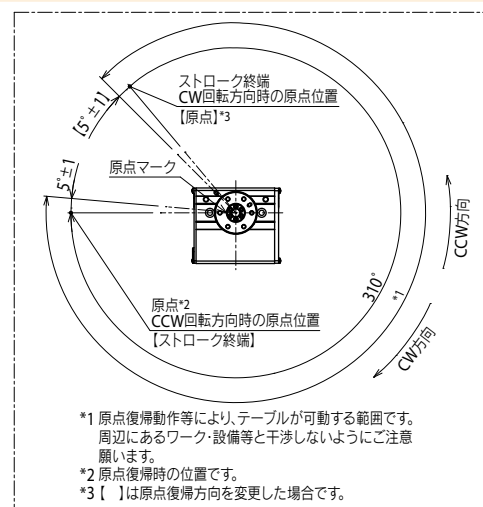


RF02-NH 突当て仕様 – 高剛性モデル



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。

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

ロボットポジション
S2S: TS-S2S^{※2}

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}

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)

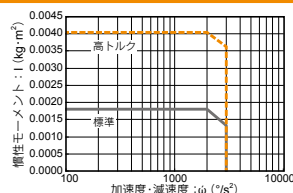
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

■ 基本仕様

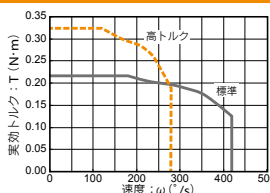
モーター	20□ステップモーター	
分解能	4096 パルス/回転	
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.05°	
駆動方式	特殊ウォームギア+ベルト	
タイプ	標準	高トルク
最高速度 ^{※2}	420°/sec	280°/sec
最大回転トルク	0.22 N・m	0.32 N・m
最大押当てトルク	0.11 N・m	0.16 N・m
バックラッシュ	±0.5°	
最大慣性モーメント ^{※3}	0.0018 kg・m ²	0.004 kg・m ²
ケーブル長	標準: 1 m / オプション: 3 m, 5 m, 10 m	
回転範囲	360°	

※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.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

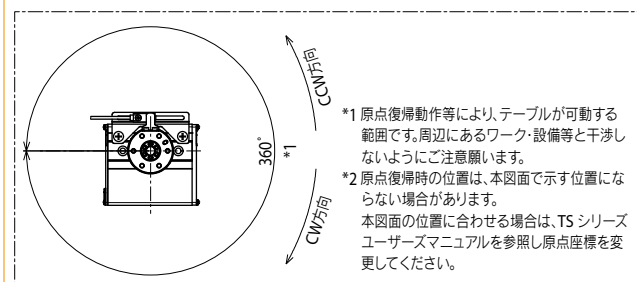
許容ラジアル荷重 (N)	許容スラスト荷重(N)		許容モーメント (N・m)
	(a)	(b)	
標準モデル 高剛性モデル	78	86	標準モデル 高剛性モデル
標準モデル 高剛性モデル	74	78	標準モデル 高剛性モデル
標準モデル 高剛性モデル	78	107	標準モデル 高剛性モデル
標準モデル 高剛性モデル	2.4	2.9	標準モデル 高剛性モデル

※ 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TRANSEROシリーズユーザーズマニュアルをご参照ください。

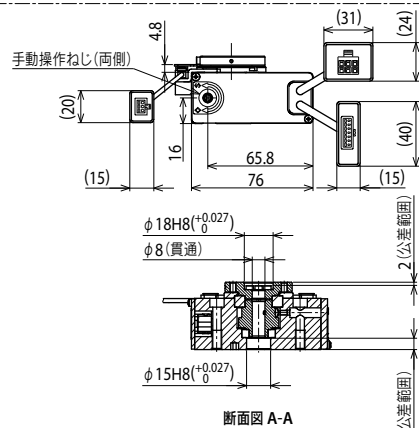
■ 適用コントローラ

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

RF02-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。

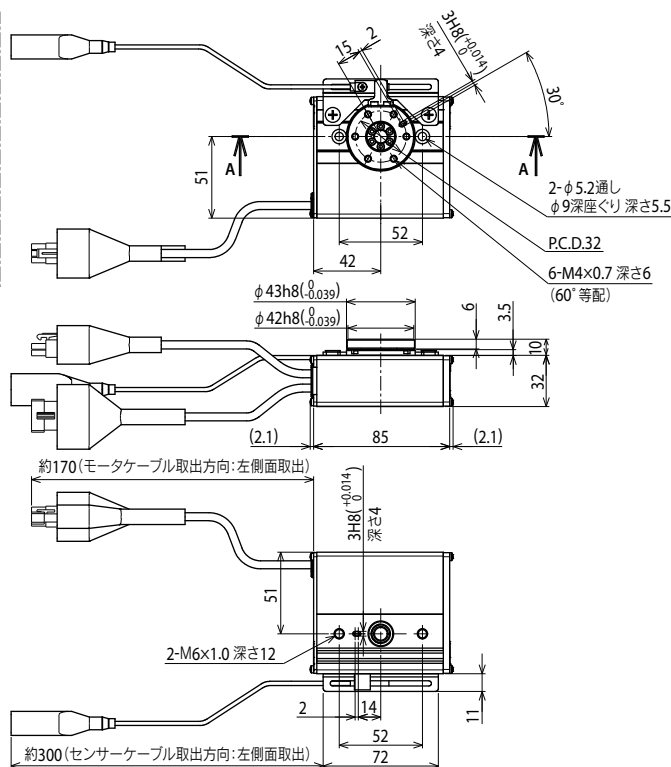


質量(kg) 0.51

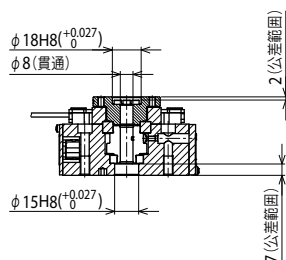
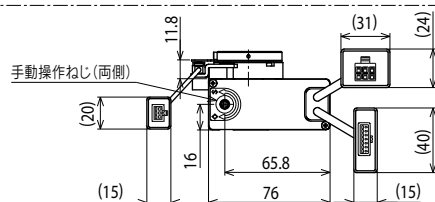
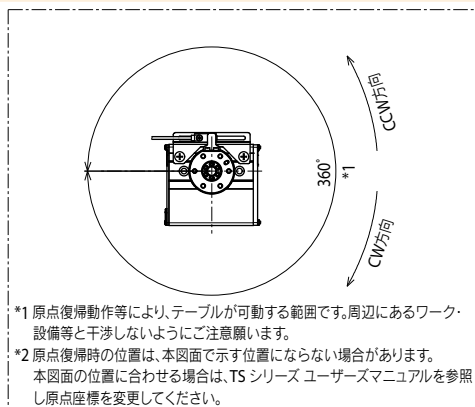
注1. 本図は、軸受け 標準
トルク 標準/高トルク
で作図されています。

注2. モーターケーブル、センサーケーブルの最小曲半径は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-SH センサー仕様 – 高剛性モデル

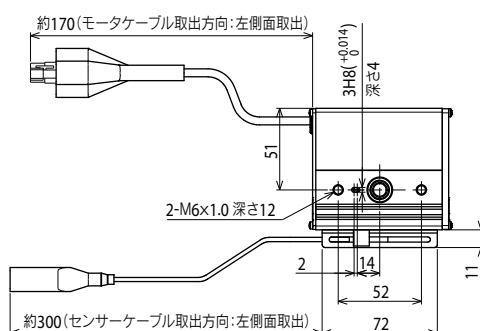
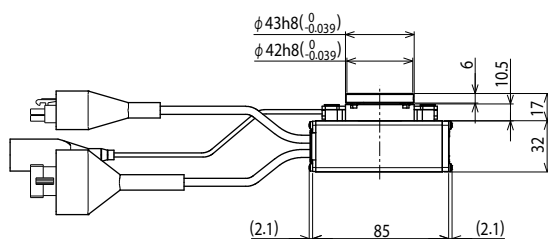
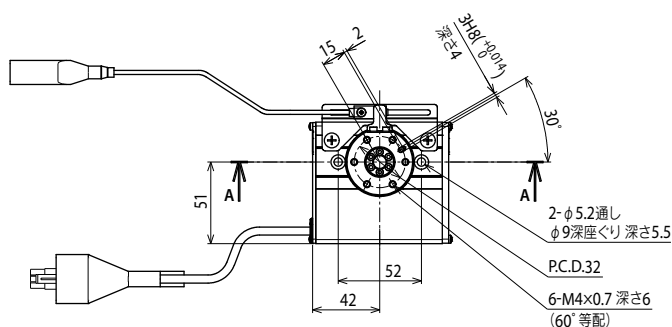


質量 (kg)	0.55
---------	------

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. モーターケーブル、センサーケーブルの最小曲げ半径はR30です。

注3. モーターケーブル取出方向は左側面のみとなります。



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

N

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: DeviceNetTM
EP: EtherNet/IPTM
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: DeviceNetTM
EP: EtherNet/IPTM
PT: PROFINET
GW: I/Oボードなし^{※3}入出力
NP: NPN
PN: PNP
CC: CC-Link
DN: DeviceNetTM
EP: EtherNet/IPTM
PT: PROFINET
GW: I/Oボードなし^{※3}入出力
NP: NPN
PN: PNP
CC: CC-Link
DN: DeviceNetTM
EP: EtherNet/IPTM
PT: PROFINET
GW: I/Oボードなし^{※3}

SD

ロボットドライバ
SD: TS-SD

1

I/Oケーブル
1: 1m

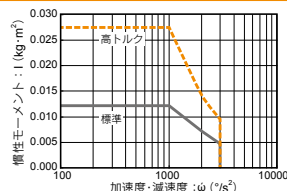
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
 ※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。
 ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

■ 基本仕様

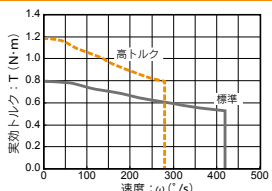
モーター	28□ステップモータ
分解能	4096 パルス/回転
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.05°
駆動方式	特殊ウォームギア+ベルト
タイプ	標準 高トルク
最高速度 ^{※2}	420°/sec 280°/sec
最大回転トルク	0.8 N・m 1.2 N・m
最大押当てトルク	0.4 N・m 0.6 N・m
バックラッシュ	±0.5°
最大慣性モーメント ^{※3}	0.012 kg・m ² 0.027 kg・m ²
ケーブル長	標準: 1m / オプション: 3m, 5m, 10m
回転範囲	320°

※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.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

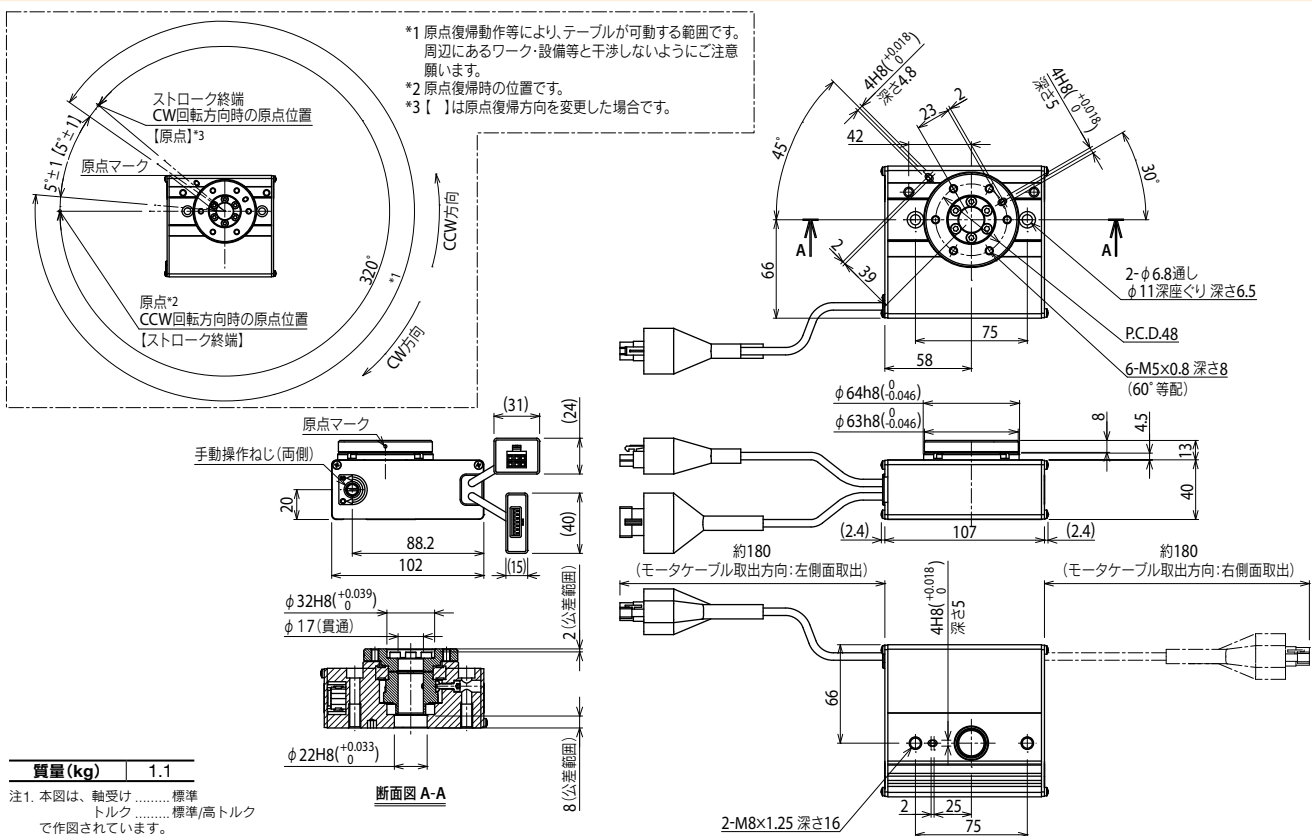
許容ラジアル荷重 (N)	許容スラスト荷重 (N)	許容モーメント (N・m)
(a)	(b)	
標準モデル 高剛性モデル	標準モデル 高剛性モデル	標準モデル 高剛性モデル
196 233	197 363	5.3 6.4

※ 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TRANSEROシリーズユーザーズマニュアルをご参照ください。

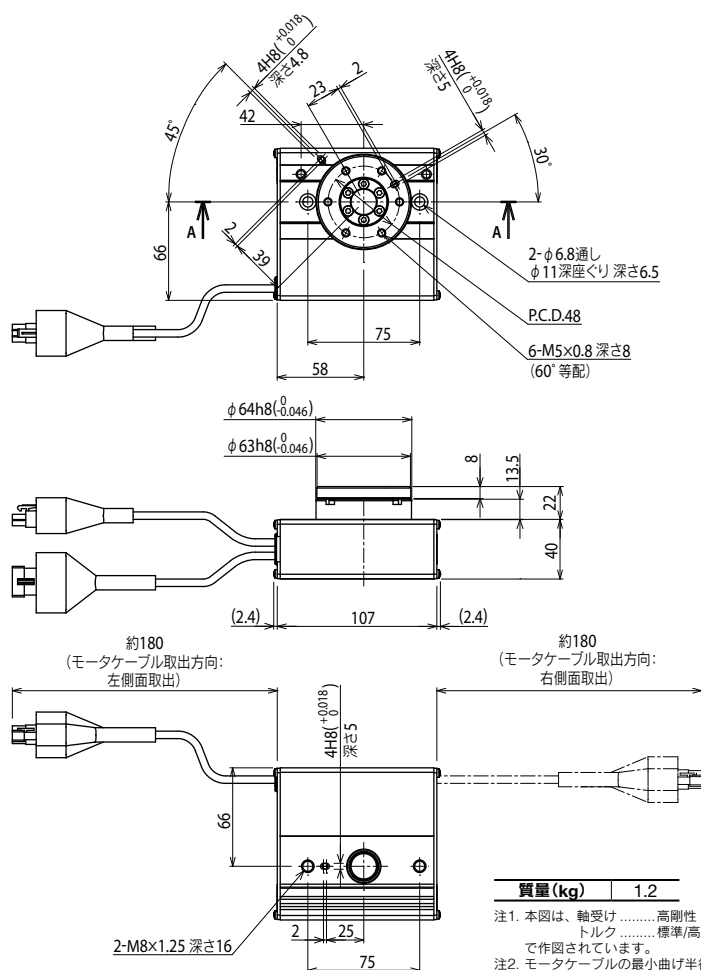
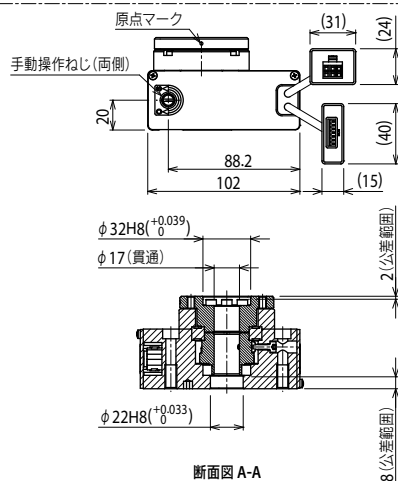
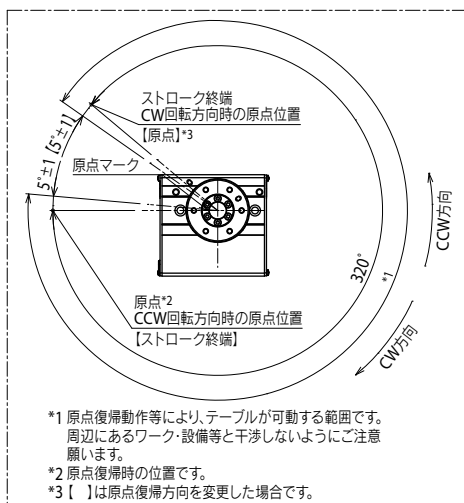
■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2 TS-SH TS-SD	ポイントトレース/ リモートコマンド パルス列

RF03-NN 突当て仕様 - 標準モデル



RF03-NH 突当て仕様 – 高剛性モデル



RF03-S

ロータリータイプ／センサー仕様

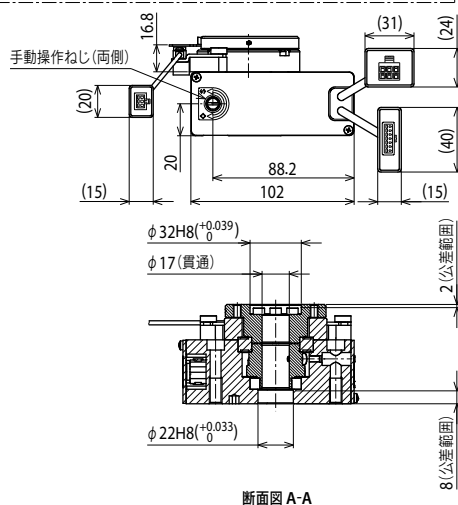
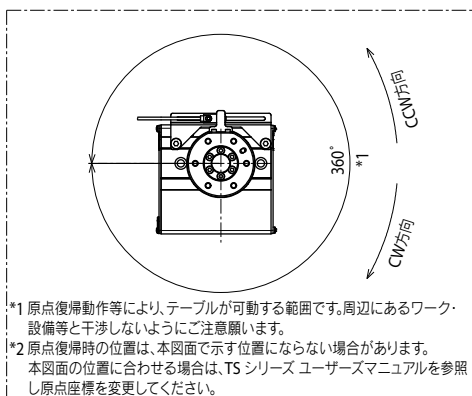
● 標準CE対応

● リミットレス回転

■ 注文型式

RF03							S2S			
ロボット本体							ロボットポジション S2S: TS-S2S ^{※2}		入出力	
S										
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	

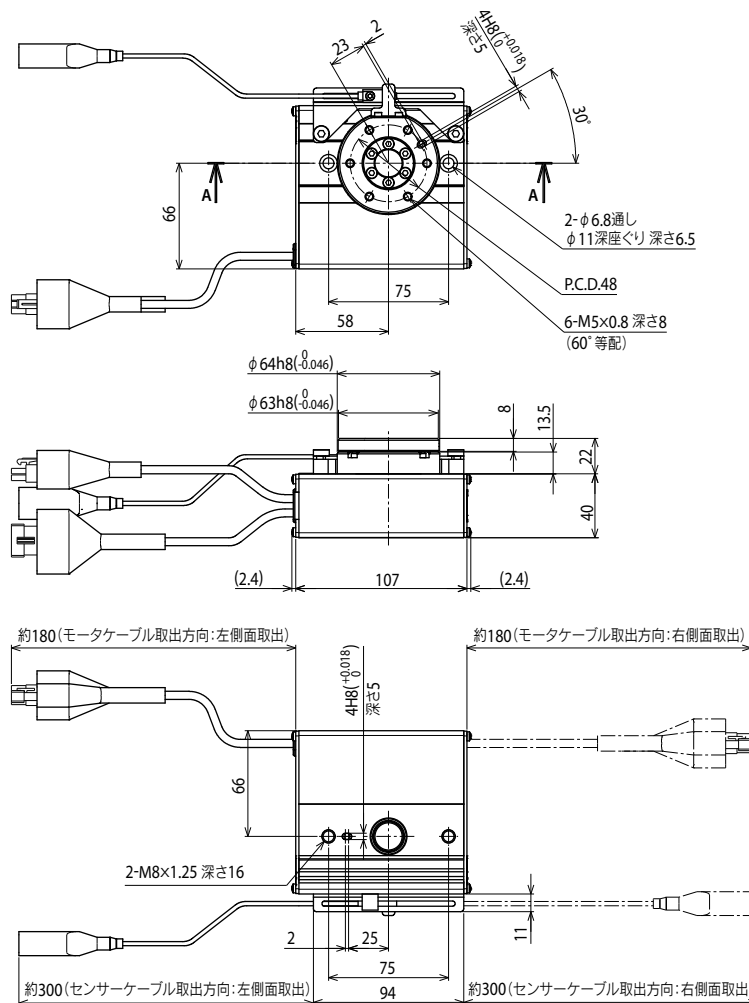
RF03-SH センサー仕様 – 高剛性モデル



質量 (kg)	1.3
---------	-----

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. モーターケーブル、センサーケーブルの最小曲げ半径はR30です。



RF04-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

RF04

N

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}

SD

ロボットドライバ
SD: TS-SD

1

I/Oケーブル
1: 1mバッテリー
B: 有り(アプソ仕様)
N: なし(インクリ仕様)

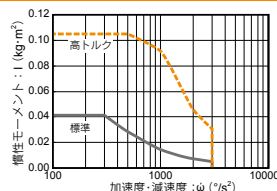
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
 ※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。
 ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

■ 基本仕様

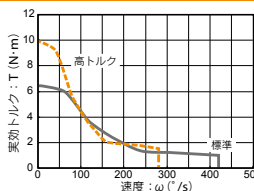
モーター	42□ステップモーター
分解能	20480 パルス/回転
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.05°
駆動方式	特殊ウォームギア+ベルト
タイプ	標準 高トルク
最高速度 ^{※2}	420°/sec 280°/sec
最大回転トルク	6.6 N・m 10 N・m
最大押当てトルク	3.3 N・m 5 N・m
バックラッシュ	±0.5°
最大慣性モーメント ^{※3}	0.04 kg・m ² 0.1 kg・m ²
ケーブル長	標準: 1m / オプション: 3m, 5m, 10m
回転範囲	320°

※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.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

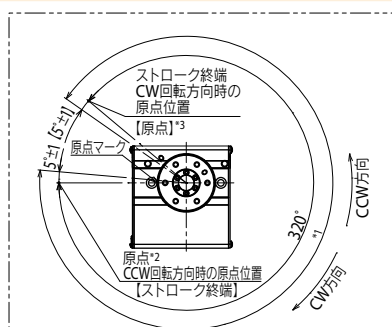
許容ラジアル荷重 (N)	許容スラスト荷重(N)		許容モーメント (N・m)	
	(a)	(b)	標準モデル	高剛性モデル
標準モデル	314	378	296	398
高剛性モデル	314	378	296	398
標準モデル	314	378	296	398
高剛性モデル	314	378	296	398
標準モデル	314	378	296	398
高剛性モデル	314	378	296	398

※ 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TRANSEROシリーズユーザーズマニュアルをご参照ください。

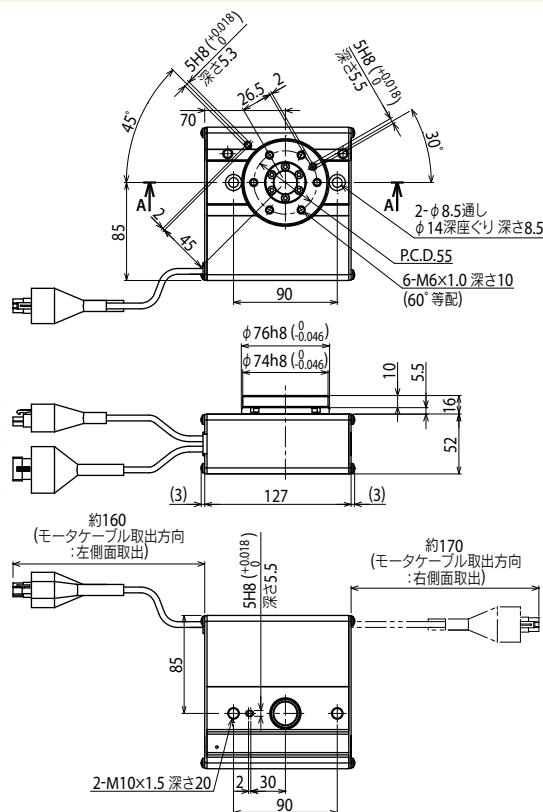
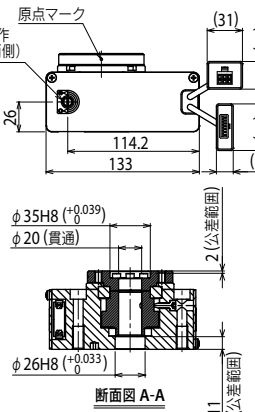
■ 適用コントローラ

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

RF04-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です。



質量(kg) 2.2

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半径はR30です。

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							S2S		SHS	
ロボット本体							ロボットポジション S2S: TS-S2S ^{※2}		ロボットポジション SHS: TS-SHS	
S							入出力		入出力	
原点復帰方法 S: センサー仕様 (リミットレス回転)							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}		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}	
軸受け N: 標準 H: 高剛性							入出力		入出力	
トルク N: 標準 H: 高トルク							B: 有り(アプソ仕様) N: なし(インクリ仕様)			
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										

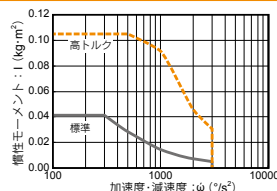
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

■基本仕様

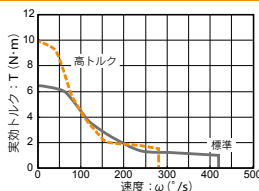
モーター	42□ステップモーター
分解能	20480 パルス/回転
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.05°
駆動方式	特殊ウォームギア+ベルト
タイプ	標準 高トルク
最高速度 ^{※2}	420°/sec 280°/sec
最大回転トルク	6.6 N・m 10 N・m
最大押当てトルク	3.3 N・m 5 N・m
バックラッシュ	±0.5°
最大慣性モーメント ^{※3}	0.04 kg・m ² 0.1 kg・m ²
ケーブル長	標準: 1 m / オプション: 3 m, 5 m, 10 m
回転範囲	360°

※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.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

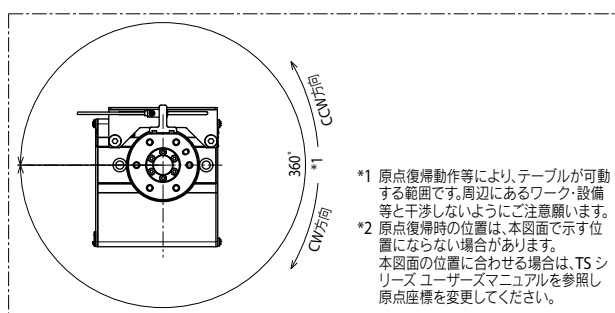
許容ラジアル荷重 (N)	許容スラスト荷重(N)		許容モーメント (N・m)
	(a)	(b)	
標準モデル	314	296	9.7
高剛性モデル	378	398	12.0

※ 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TRANSEROシリーズユーザーズマニュアルをご参照ください。

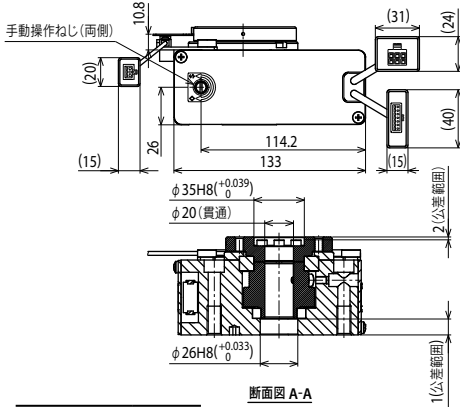
■適用コントローラ

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

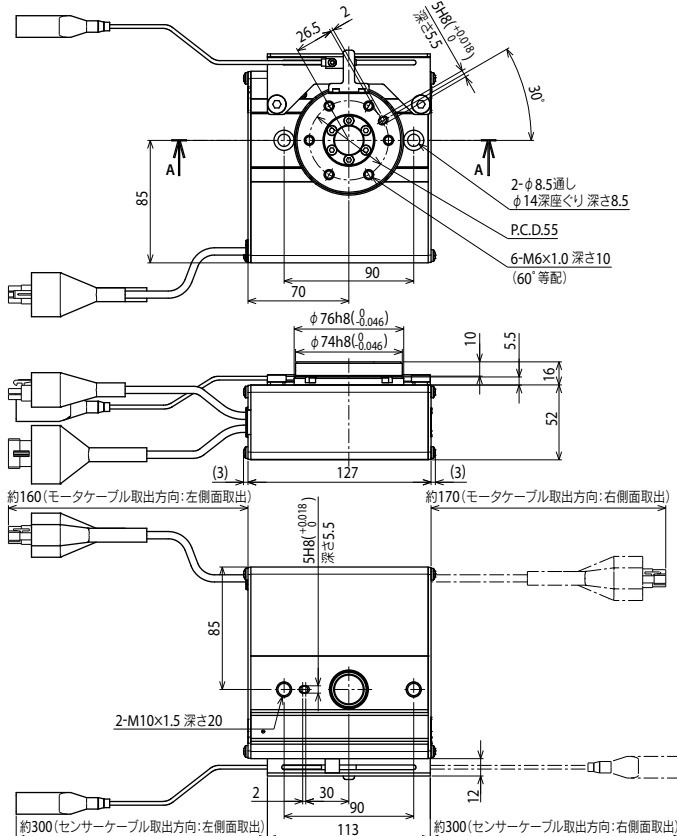
RF04-SN センサー仕様 - 標準モデル



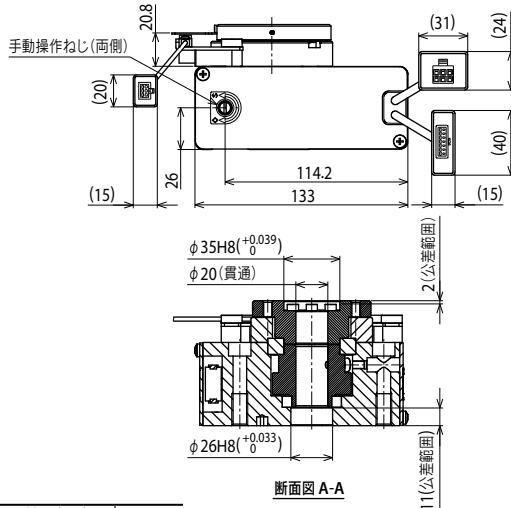
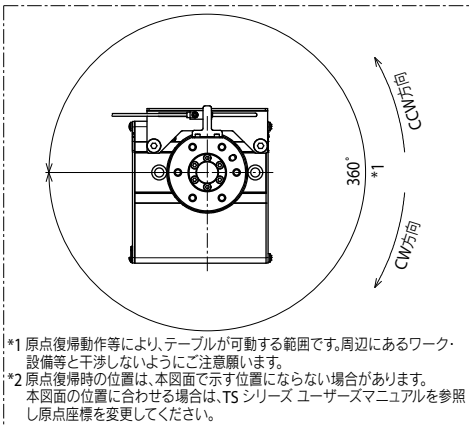
*1 原点復帰動作等により、テーブルが可動する範囲です。周辺にあるワーク・設備等と干渉しないようにご注意ください。
*2 原点復帰時の位置は、本図面で示す位置にならない場合があります。本図面の位置に合わせる場合は、TSシリーズユーザーズマニュアルを参照し、原点座標を変更してください。



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



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. モーターケーブル、センサーケーブルの最小曲げ半径はR30です。

