

RF02-N

旋转轴型/撞块规格



●支持CE标准 ●旋转范围 310°

订购型号

RF02	N			L			S2			
机器人主机	原点复归方法 N:撞块规格 (有限旋转)	轴承 N:标准 H:高刚性	扭矩 N:标准 H:高扭矩	电缆取出方向 L:左	旋转方向 N:CCW Z:CW	电缆长度*1 1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m	机器人定位器 S2:TS-S2*2	输入输出 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:无I/O板*3		
							SH		电池	
							机器人定位器 SH:TS-SH	输入输出 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:无I/O板*3	B:有(绝对式规格) N:无(增量式规格)	
							SD	1		
							机器人驱动器 SD:TS-SD	I/O电缆 1:1m		

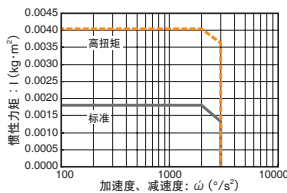
*1. 机器人电缆为抗弯曲电缆。
*2. 有关DIN导轨的详情请参阅P.500。
*3. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.62。

基本规格

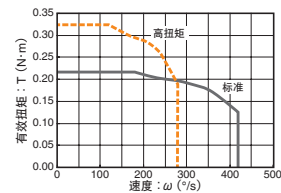
马达	20□步进马达	
分辨率	4096脉冲/圈	
重复定位精度*1	±0.05°	
驱动方式	特殊涡轮+皮带	
类型	标准	高扭矩
最高速度*2	420°/sec	280°/sec
最大旋转扭矩	0.22 N·m	0.32 N·m
最大推进扭矩	0.11 N·m	0.16 N·m
齿隙	±0.5°	
最大惯性力矩*3	0.0018 kg·m ²	0.004 kg·m ²
电缆长度	标准:1 m / 选配:3 m, 5 m, 10 m	
旋转范围	310°	

*1. 单方向的重复定位精度。
*2. 最高速度会根据惯性力矩发生变化。
请确认“惯性力矩—加速度、减速度”图表、“有效扭矩—速度”图表。
*3. 需求取惯性力矩和有效扭矩时,请参阅P.606的说明。

惯性力矩—加速度·减速度



有效扭矩—速度



容许负载

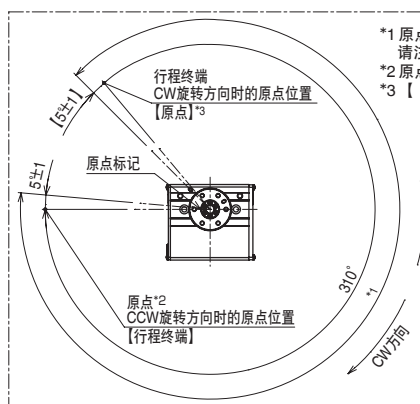
容许径向负载(N)	容许轴向负载(N)				容许力矩(N·m)	
	标准型	高刚性型	标准型	高刚性型	标准型	高刚性型
78	86	74	107	2.4	2.9	

* 购买前,请确认“惯性力矩—加速度、减速度”图表、“有效扭矩—速度”图表,设定控制器的加速度。
详情请参阅TRANSERVO系列用户手册。

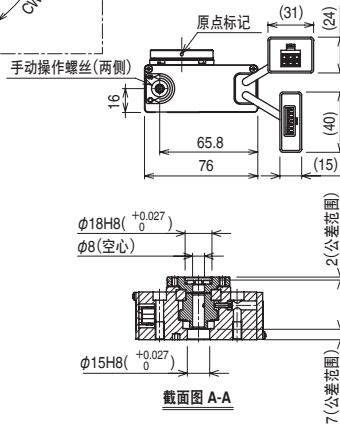
适用控制器

控制器	运行方法
TS-S2	点位跟踪/远程命令
TS-SH	远程命令
TS-SD	脉冲列

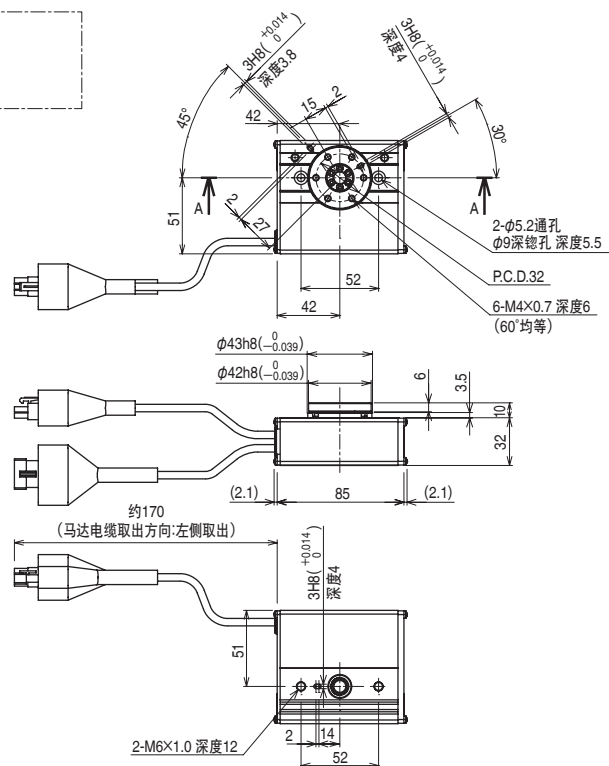
RF02-NN 撞块规格—标准机型



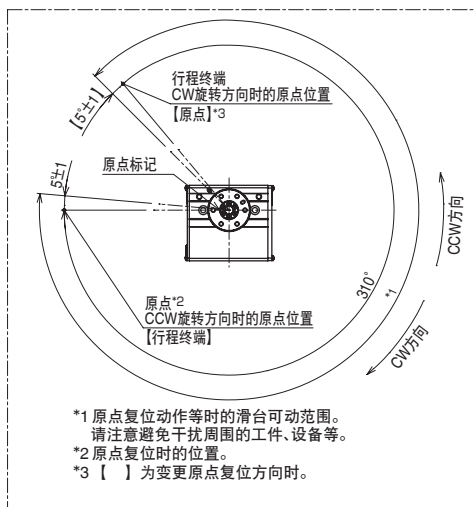
*1 原点复位动作等时的滑台可动范围。请注意避免干扰周围的工件、设备等。
*2 原点复位时的位置。
*3 [] 为变更原点复位方向时。



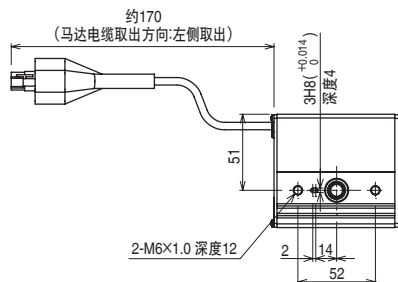
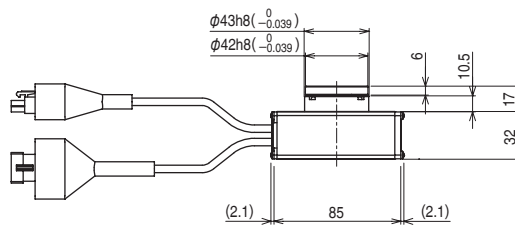
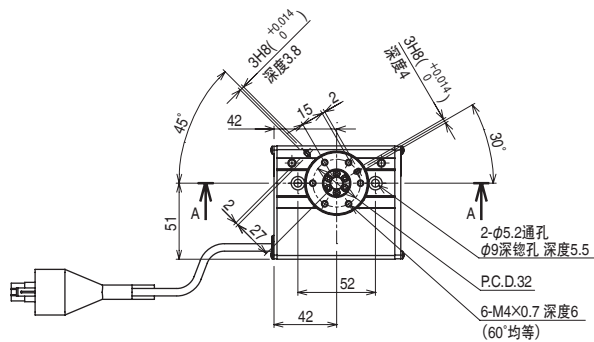
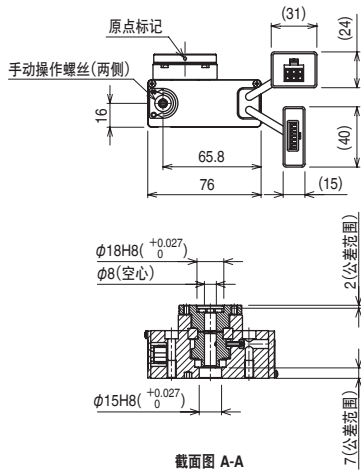
重量(kg) 0.49
注1. 本图为 轴承.....标准
扭矩.....标准/高扭矩
的视图。
注2. 马达电缆最小弯曲半径为R30。
注3. 马达电缆取出方向仅限左侧。



RF02-NH 撞块规格 - 高刚性机型



- *1 原点复位动作等时的滑台可动范围。请注意避免干扰周围的工件、设备等。
- *2 原点复位时的位置。
- *3 [] 为变更原点复位方向时。



重量(kg)	0.52
--------	------

- 注1. 本图为 轴承.....高刚性
扭矩.....标准/高扭矩
的视图。
- 注2. 马达电缆最小弯曲半径为R30。
- 注3. 马达电缆取出方向仅限左侧。

RF02-S

旋转轴型/传感器规格



- 支持CE标准
- 无限旋转

订购型号

RF02	S			L			S2	
机器人主机	原点复归方法 S:传感器规格 (无限旋转)	轴承 N:标准 H:高刚性	扭矩 N:标准 H:高扭矩	电缆取出方向 L:左	旋转方向 N:CCW Z:CW	电缆长度*1 1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m	机器人定位器 S2:TS-S2*2	输入输出 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:无I/O板*3
							SH	电池 B:有(绝对式规格) N:无(增量式规格)
							机器人定位器 SH:TS-SH	输入输出 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:无I/O板*3

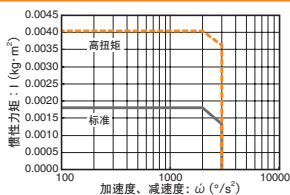
- *1. 机器人电缆为抗弯曲电缆。
- *2. 有关DIN导轨的详情请参阅P.500。
- *3. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.62。

基本规格

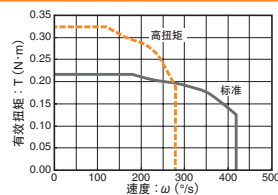
马达	20□步进马达	
分辨率	4096脉冲/圈	
重复定位精度*1	±0.05°	
驱动方式	特殊涡轮+皮带	
类型	标准	高扭矩
最高速度*2	420°/sec	280°/sec
最大旋转扭矩	0.22 N·m	0.32 N·m
最大推进扭矩	0.11 N·m	0.16 N·m
齿隙	±0.5°	
最大惯性力矩*3	0.0018 kg·m ²	0.004 kg·m ²
电缆长度	标准:1m / 选配:3m, 5m, 10m	
旋转范围	360°	

- *1. 单方向的重复定位精度。
- *2. 最高速度会根据惯性力矩发生变化。请确认“惯性力矩—加速度、减速度”图表、“有效扭矩—速度”图表。
- *3. 需求取惯性力矩和有效扭矩时,请参阅P.606的说明。

惯性力矩—加速度·减速度



有效扭矩—速度



容许负载

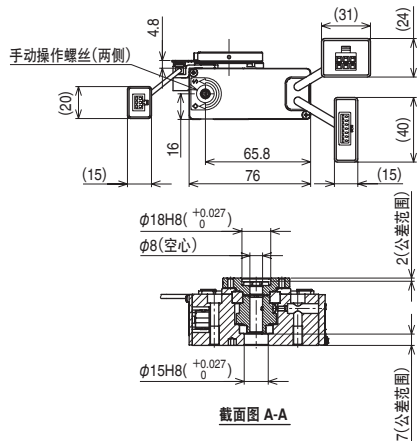
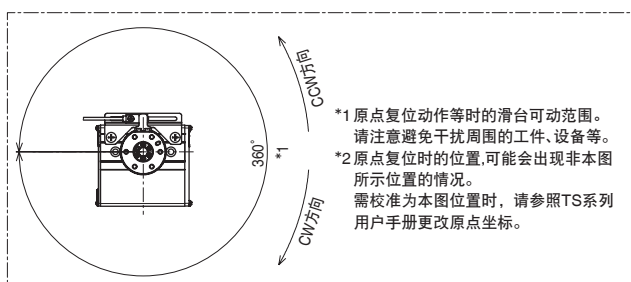
容许径向负载(N)		容许轴向负载(N)				容许力矩(N·m)	
标准型	高刚性型	(a)		(b)		标准型	高刚性型
78	86	74	86	78	107	2.4	2.9

* 购买前,请确认“惯性力矩—加速度、减速度”图表、“有效扭矩—速度”图表,设定控制器的加速度。
详情请参阅TRANSERVO系列用户手册。

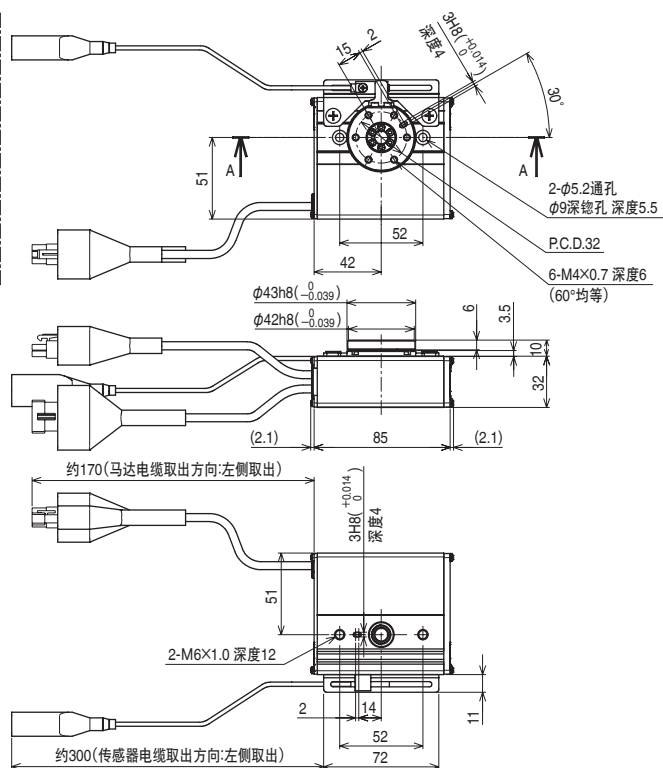
适用控制器

控制器	运行方法
TS-S2S	点位跟踪/远程命令
TS-SHS	

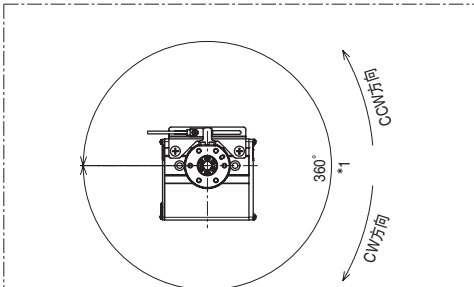
RF02-SN 传感器规格—标准机型



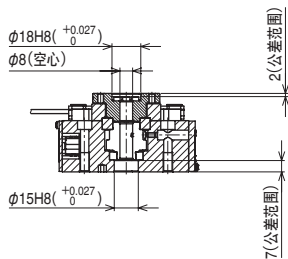
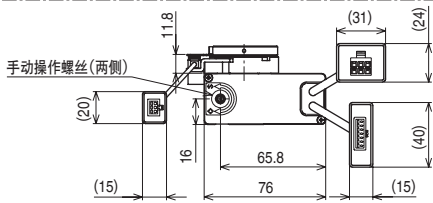
- 注1. 本图为 轴承.....标准
扭矩.....标准/高扭矩
的视图。
- 注2. 马达电缆、传感器电缆最小弯曲半径为R30。
- 注3. 马达电缆取出方向仅限左侧。



RF02-SH 传感器规格 - 高刚性机型



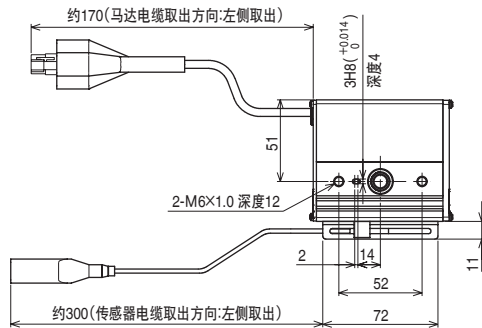
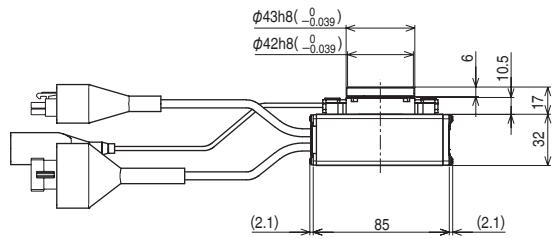
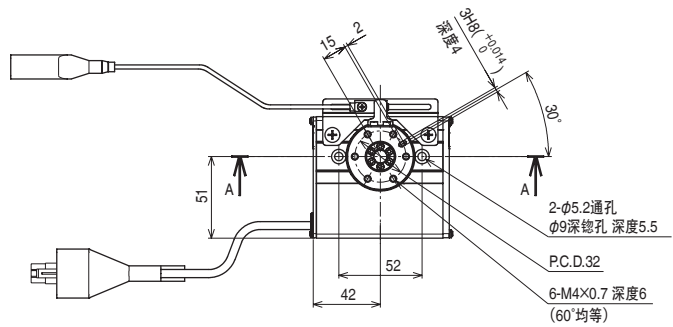
*1 原点复位动作等时的滑台可动范围。请注意避免干扰周围的工件、设备等。
*2 原点复位时的位置,可能会出现非本图所示位置的情况。需校准为本图位置时,请参照TS系列用户手册更改原点坐标。



截面图 A-A

重量(kg)	0.55
--------	------

注1. 本图为 轴承 高刚性
扭矩 标准/高扭矩
的视图。
注2. 马达电缆、传感器电缆最小弯曲半径为R30。
注3. 马达电缆取出方向仅限左侧。



RF03-N

旋转轴型/撞块规格

●支持CE标准 ●旋转范围 320°

订购型号

RF03	N							S2			
机器人主机	原点复位方法 N:撞块规格 (有限旋转)	轴承 N:标准 H:高刚性	扭矩 N:标准 H:高扭矩	电缆取出方向 R:右 L:左	旋转方向 N:CCW Z:CW	电缆长度*1 1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m		机器人定位器 S2:TS-S2*2	输入输出 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet/PTM EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:无I/O板*3		
								SH			电池
								机器人定位器 SH:TS-SH	输入输出 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet/PTM EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:无I/O板*3		B:有(绝对式规格) N:无(增量式规格)
								SD		1	
								机器人驱动器 SD:TS-SD		I/O电缆 1:1m	

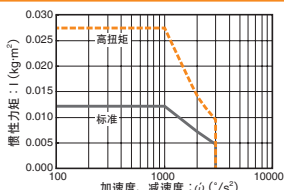
*1. 机器人电缆为抗弯曲电缆。
*2. 有关DIN导轨的详情请参阅P.500。
*3. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.62。

基本规格

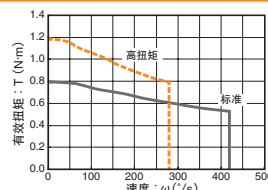
马达	28□步进马达	
分辨率	4096脉冲/圈	
重复定位精度*1	±0.05°	
驱动方式	特殊涡轮+皮带	
类型	标准	高扭矩
最高速度*2	420°/sec	280°/sec
最大旋转扭矩	0.8 N·m	1.2 N·m
最大推进扭矩	0.4 N·m	0.6 N·m
齿隙	±0.5°	
最大惯性力矩*3	0.012 kg·m ²	0.027 kg·m ²
电缆长度	标准:1m / 选配:3m, 5m, 10m	
旋转范围	320°	

*1. 单方向的重复定位精度。
*2. 最高速度会根据惯性力矩发生变化。
请确认“惯性力矩—加速度、减速度”图表、“有效扭矩—速度”图表。
*3. 需求取惯性力矩和有效扭矩时,请参阅P.606的说明。

惯性力矩—加速度·减速度



有效扭矩—速度



容许负载

容许径向负载(N)		容许轴向负载(N)				容许力矩(N·m)	
标准型	高刚性型	(a)		(b)		标准型	高刚性型
196	233	标准型	高刚性型	标准型	高刚性型	标准型	高刚性型
		197	363	398		5.3	6.4

* 购买前,请确认“惯性力矩—加速度、减速度”图表、“有效扭矩—速度”图表,设定控制器的加速度。
详情请参阅TRANSERVO系列用户手册。

适用控制器

控制器	运行方法
TS-S2	点位跟踪/远程命令
TS-SH	远程命令
TS-SD	脉冲列

RF03-NN 撞块规格—标准机型

*1 原点复位动作等时的滑台可动范围。请注意避免干扰周围的工件、设备等。
*2 原点复位时的位置。
*3 【】为变更原点复位方向时。

行程终端
CW旋转方向时的原点位置
【原点】*3

原点*2
CW旋转方向时的原点位置
【行程终端】

原点标记

原点标记

手动操作螺丝(两侧)

重量(kg) 1.1

注1. 本图为 轴承.....标准
扭矩.....标准/高扭矩
的视图。
注2. 马达电缆最小弯曲半径为R30。

截面图 A-A

8(公差范围)

2-M8X1.25 深度16

2-φ6.8通孔
φ11深铰孔 深度6.5

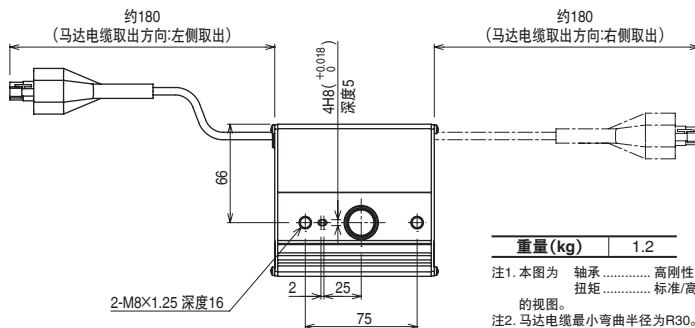
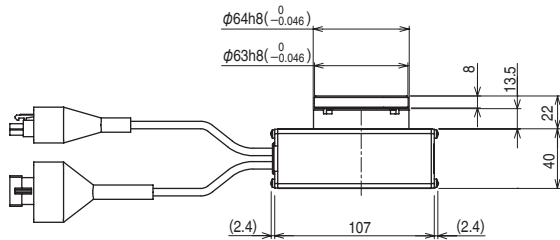
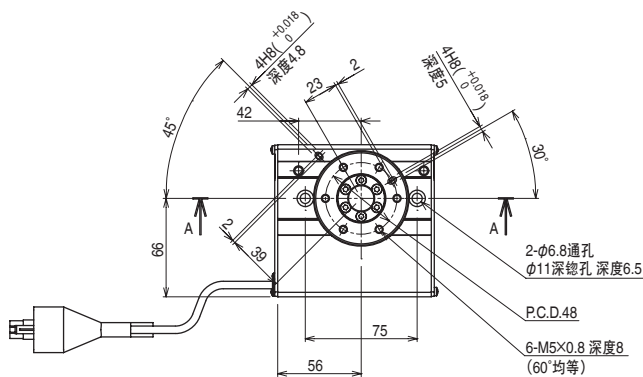
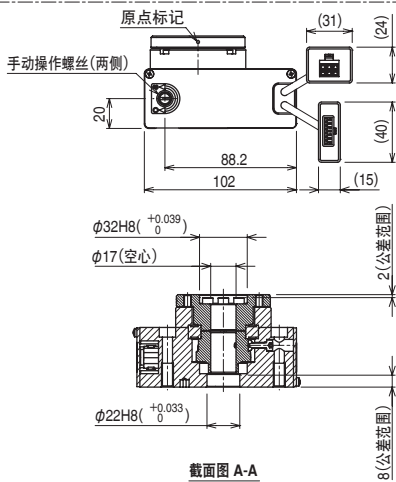
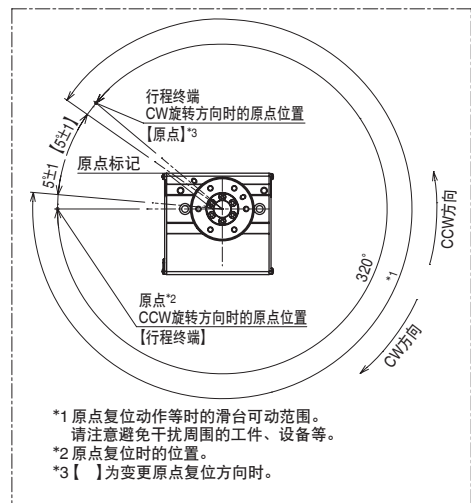
P.C.D.48

6-M5X0.8 深度8
(60°均等)

约180
(马达电缆取出方向:左侧取出)

约180
(马达电缆取出方向:右侧取出)

RF03-NH 撞块规格 - 高刚性机型



RF03-S

旋转轴型/传感器规格

- 支持CE标准
- 无限旋转

订购型号

RF03	S						S2	
机器人主机	原点复归方法 S:传感器规格 (无限旋转)	轴承 N:标准 H:高刚性	扭矩 N:标准 H:高扭矩	电缆取出方向 R:右 L:左	旋转方向 N:CCW Z:CW	电缆长度*1 1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m	机器人定位器 S2:TS-S2*2	输入输出 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:无I/O板*3
							SH	
							机器人定位器 SH:TS-SH	输入输出 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:无I/O板*3
								电池 B:有(绝对式规格) N:无(增量式规格)

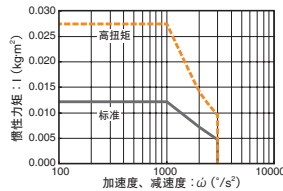
- *1. 机器人电缆为抗弯曲电缆。
- *2. 有关DIN导轨的详情请参阅P.500。
- *3. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.62。

基本规格

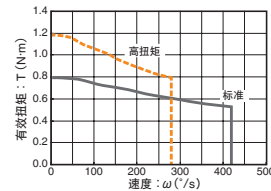
马达	28□步进马达	
分辨率	4096脉冲/圈	
重复定位精度*1	±0.05°	
驱动方式	特殊涡轮+皮带	
类型	标准	高扭矩
最高速度*2	420°/sec	280°/sec
最大旋转扭矩	0.8 N·m	1.2 N·m
最大推进扭矩	0.4 N·m	0.6 N·m
齿隙	±0.5°	
最大惯性力矩*3	0.012 kg·m ²	0.027 kg·m ²
电缆长度	标准:1 m / 选配:3 m, 5 m, 10 m	
旋转范围	360°	

- *1. 单方向的重复定位精度。
- *2. 最高速度会根据惯性力矩发生变化。请确认“惯性力矩—加速度、减速度”图表、“有效扭矩—速度”图表。
- *3. 需求取惯性力矩和有效扭矩时,请参阅P.606的说明。

惯性力矩—加速度·减速度



有效扭矩—速度



容许负载

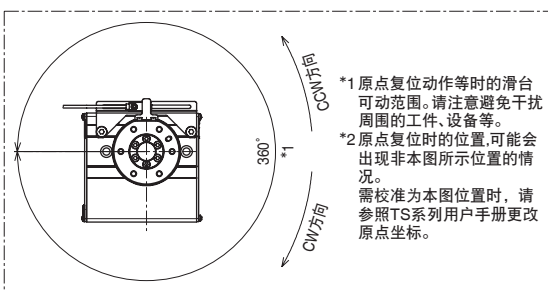
容许径向负载(N)	容许轴向负载(N)				容许力矩(N·m)	
	标准型	高刚性型	标准型	高刚性型	标准型	高刚性型
196	233	197	363	398	5.3	6.4

* 购买前,请确认“惯性力矩—加速度、减速度”图表、“有效扭矩—速度”图表,设定控制器的加速度。
详情请参阅TRANSERVO系列用户手册。

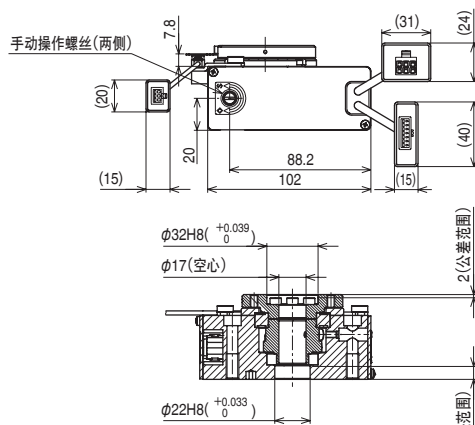
适用控制器

控制器	运行方法
TS-S2S	点位跟踪/远程命令
TS-SHS	点位跟踪/远程命令

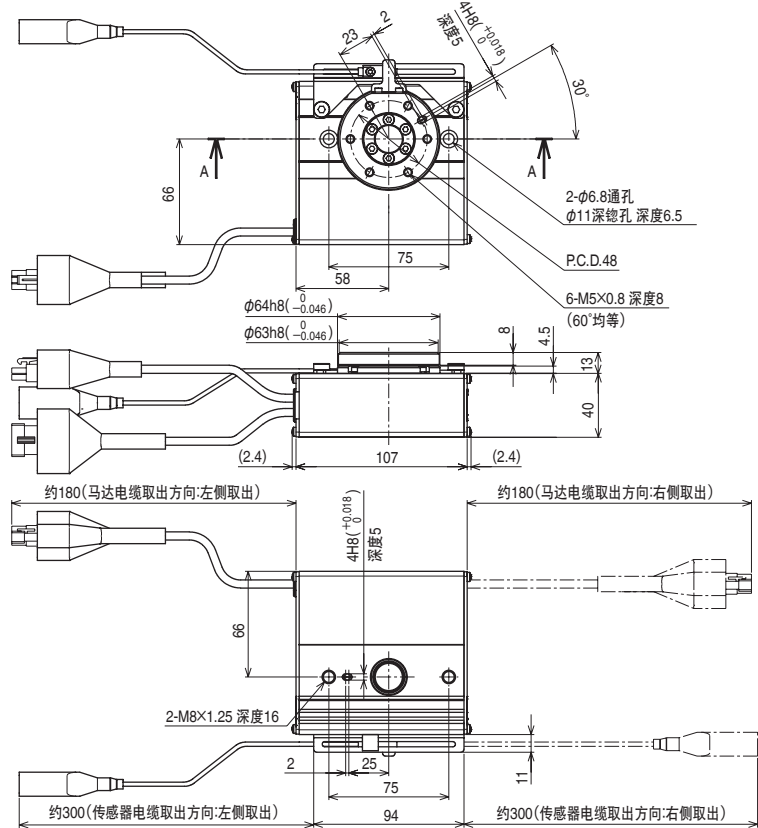
RF03-SN 传感器规格—标准机型



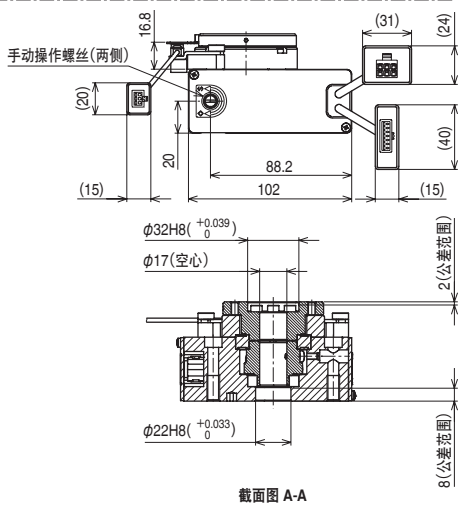
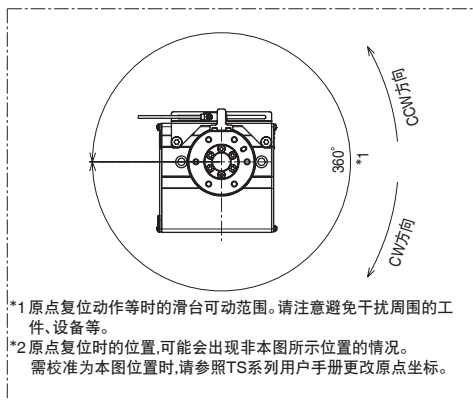
- *1 原点复位动作等时的滑台可动范围。请注意避免干扰周围的工件、设备等。
- *2 原点复位时的位置,可能会出现非本图所示位置的情况。需校准为本图位置时,请参照TS系列用户手册更改原点坐标。



重量(kg) 1.2
注1. 本图为 轴承.....标准
扭矩.....标准/高扭矩 截面图 A-A
的视图。
注2. 马达电缆、传感器电缆最小弯曲半径为R30。

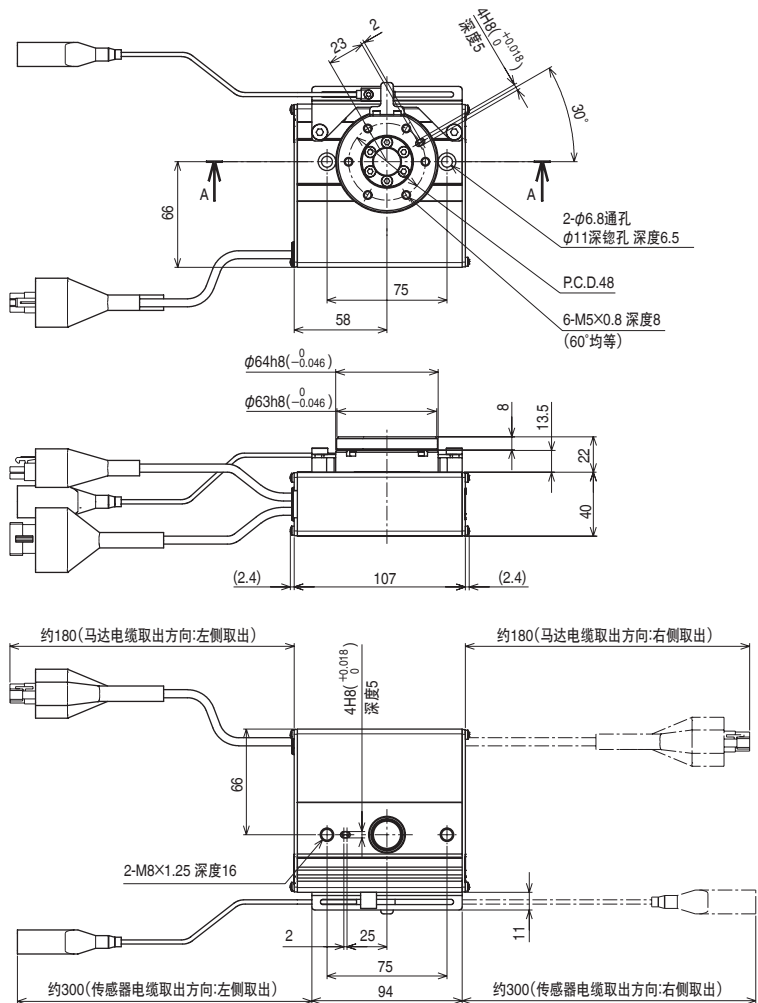


RF03-SH 传感器规格 - 高刚性机型



重量(kg)	1.3
--------	-----

注1. 本图为 轴承.....高刚性
扭矩.....标准/高扭矩
的视图。
注2. 马达电缆、传感器电缆最小弯曲半径为R30。



RF04-N

旋转轴型/撞块规格



●支持CE标准 ●旋转范围 320°

订购型号

RF04	N						S2				
机器人主机	原点复归方法 N:撞块规格 (有限旋转)	轴承 N:标准 H:高刚性	扭矩 N:标准 H:高扭矩	电缆取出方向 R:右 L:左	旋转方向 N:CCW Z:CW	电缆长度*1 1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m	机器人定位器 S2:TS-S2*2	输入输出 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:无I/O板*3			
							SH			电池	
							机器人定位器 SH:TS-SH	输入输出 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:无I/O板*3		B:有(绝对式规格) N:无(增量式规格)	
							SD	1			
							机器人驱动器 SD:TS-SD	I/O电缆 1:1m			

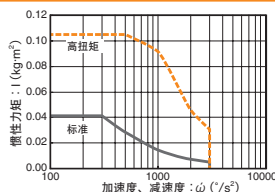
※1. 机器人电缆为抗弯曲电缆。
※2. 有关DIN导轨的详情请参阅P.500。
※3. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.62。

基本规格

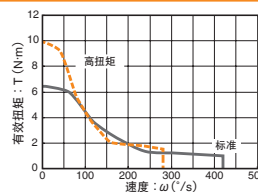
马达	42□步进马达	
分辨率	20480脉冲/圈	
重复定位精度*1	±0.05°	
驱动方式	特殊涡轮+皮带	
类型	标准	高扭矩
最高速度*2	420°/sec	280°/sec
最大旋转扭矩	6.6 N·m	10 N·m
最大推进扭矩	3.3 N·m	5 N·m
齿隙	±0.5°	
最大惯性力矩*3	0.04 kg·m ²	0.1 kg·m ²
电缆长度	标准:1m / 选配:3m, 5m, 10m	
旋转范围	320°	

※1. 单方向的重复定位精度。
※2. 最高速度会根据惯性力矩发生变化。
请确认“惯性力矩—加速度、减速度”图表、“有效扭矩—速度”图表。
※3. 需求取惯性力矩和有效扭矩时,请参阅P.606的说明。

惯性力矩—加速度·减速度



有效扭矩—速度



容许负载

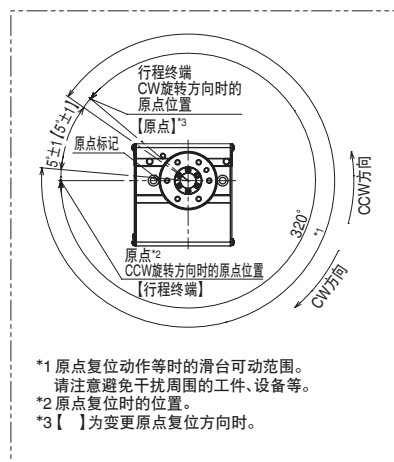
容许径向负载(N)	容许轴向负载(N)				容许力矩(N·m)	
	(a)		(b)		标准型	高刚性型
标准型	高刚性型	标准型	高刚性型	标准型	高刚性型	标准型
314	378	296	398	9.7	12.0	12.0

※购买前,请确认“惯性力矩—加速度、减速度”图表、“有效扭矩—速度”图表,设定控制器的加速度。
详情请参阅TRANSERVO系列用户手册。

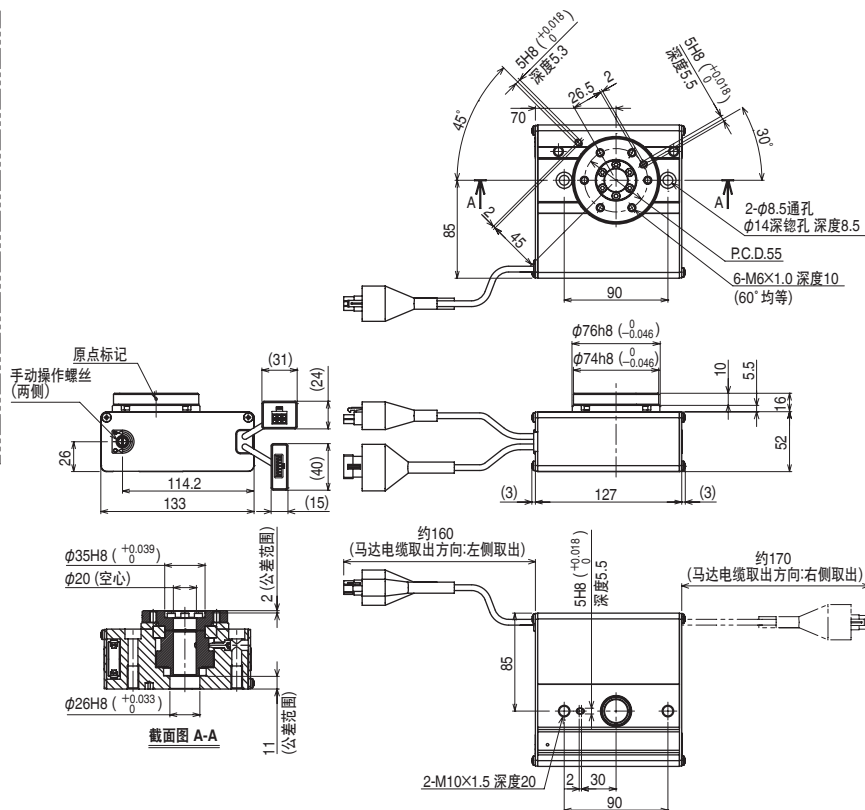
适用控制器

控制器	运行方法
TS-S2	点位跟踪/远程命令
TS-SH	脉冲列
TS-SD	脉冲列

RF04-NN 撞块规格—标准机型

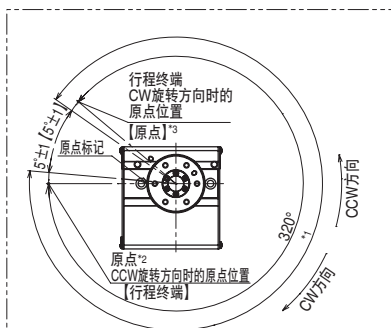


*1 原点复位动作等时的滑台可动范围。请注意避免干扰周围的工件、设备等。
*2 原点复位时的位置。
*3 [] 为变更原点复位方向时。

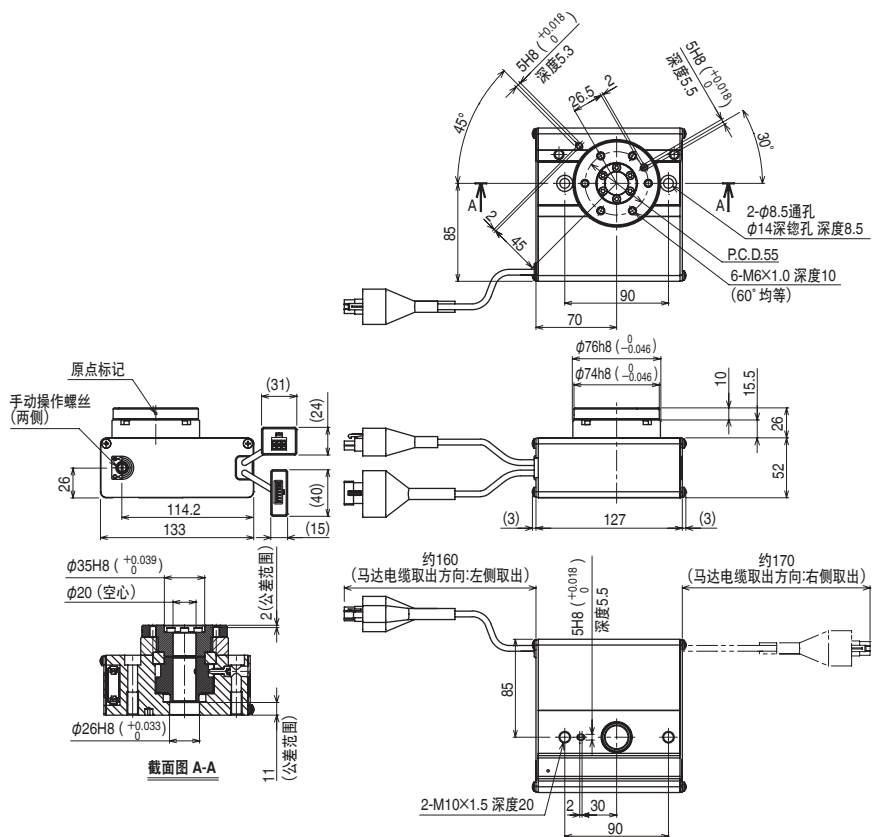


重量(kg) 2.2
注1. 本图为 轴承.....标准
扭矩.....标准/高扭矩
的视图。
注2. 马达电缆最小弯曲半径为R30。

RF04-NH 撞块规格 - 高刚性机型



- *1 原点复位动作等时的滑台可动范围。请注意避免干扰周围的工件、设备等。
- *2 原点复位时的位置。
- *3 [] 原点复位时的位置。



重量 (kg)	2.4
---------	-----

注1. 本图为 轴承 高刚性
扭矩 标准/高扭矩
的视图。
注2. 马达电缆最小弯曲半径为R30。

RF04-S

旋转轴型/传感器规格

- 支持CE标准
- 无限旋转

订购型号

RF04	S						S2	
机器人主机	原点复归方法 S:传感器规格 (无限旋转)	轴承 N:标准 H:高刚性	扭矩 N:标准 H:高扭矩	电缆取出方向 R:右 L:左	旋转方向 N:CCW Z: CW	电缆长度 ^{※1} 1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m	机器人定位器 S2:TS-S2 ^{※2}	输入输出 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:无I/O板 ^{※3}
							SH	
							机器人定位器 SH:TS-SH	输入输出 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:无I/O板 ^{※3}
								电池 B:有(绝对式规格) N:无(增量式规格)

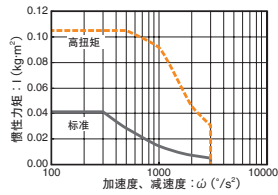
- ※1. 机器人电缆为抗弯曲电缆。
- ※2. 有关DIN导轨的详情请参阅P.500。
- ※3. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.62。

基本规格

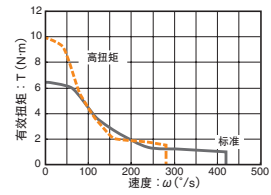
马达	42□步进马达	
分辨率	20480脉冲/圈	
重复定位精度 ^{※1}	±0.05°	
驱动方式	特殊涡轮+皮带	
类型	标准	高扭矩
最高速度 ^{※2}	420°/sec	280°/sec
最大旋转扭矩	6.6 N·m	10 N·m
最大推进扭矩	3.3 N·m	5 N·m
齿隙	±0.5°	
最大惯性力矩 ^{※3}	0.04 kg·m ²	0.1 kg·m ²
电缆长度	标准:1 m / 选配:3 m, 5 m, 10 m	
旋转范围	360°	

- ※1. 单方向的重复定位精度。
- ※2. 最高速度会根据惯性力矩发生变化。请确认“惯性力矩—加速度、减速度”图表、“有效扭矩—速度”图表。
- ※3. 需求取惯性力矩和有效扭矩时,请参阅P.606的说明。

惯性力矩—加速度·减速度



有效扭矩—速度



容许负载

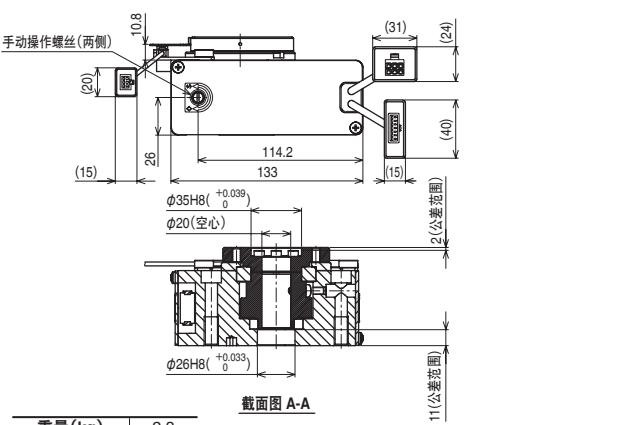
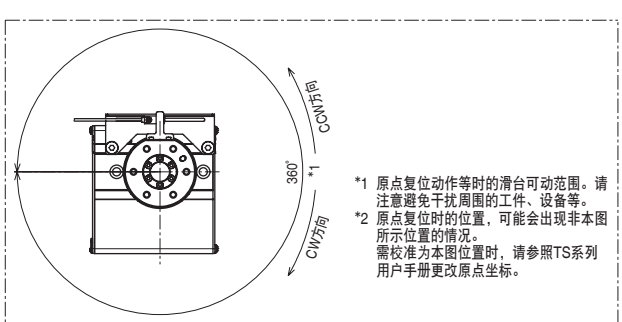
容许径向负载(N)	容许轴向负载(N)				容许力矩(N·m)	
	(a)		(b)		标准型	高刚性型
	标准型	高刚性型	标准型	高刚性型	标准型	高刚性型
314	378	296	398	517	9.7	12.0

※购买前,请确认“惯性力矩—加速度、减速度”图表、“有效扭矩—速度”图表,设定控制器的加速度。
详情请参阅TRANSERVO系列用户手册。

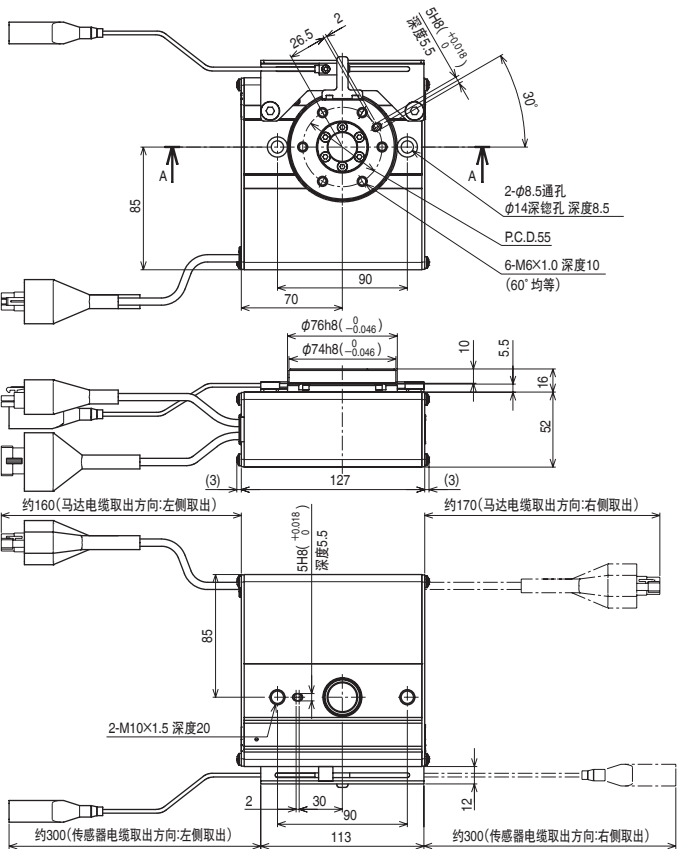
适用控制器

控制器	运行方法
TS-S2S	点位跟踪/远程命令
TS-SHS	点位跟踪/远程命令

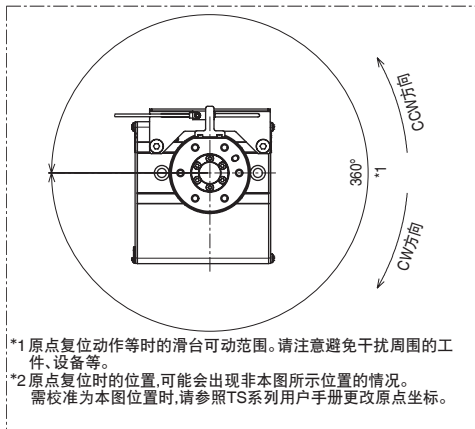
RF04-SN 传感器规格—标准机型



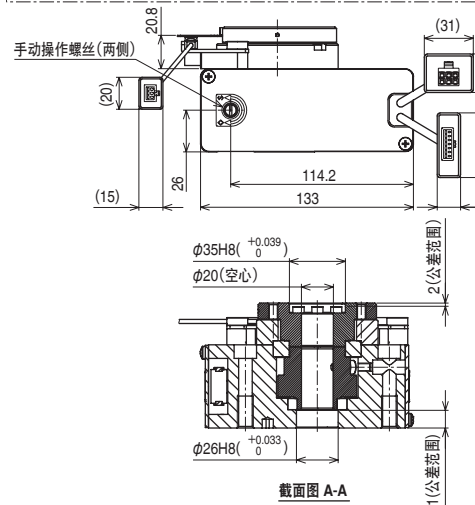
重量(kg) 2.3
注1. 本图为 轴承.....标准
扭矩.....标准/高扭矩
的视图。
注2. 马达电缆、传感器电缆最小弯曲半径为R30。



RF04-SH 传感器规格 - 高刚性机型



*1 原点复位动作等时的滑台可动范围。请注意避免干扰周围的工件、设备等。
*2 原点复位时的位置,可能会出现非本图所示位置的情况。需校准为本图位置时,请参照TS系列用户手册更改原点坐标。



重量 (kg)	2.5
---------	-----

注1. 本图为 轴承 高刚性
的视图。 扭矩 标准/高扭矩
注2. 马达电缆、传感器电缆最小弯曲半径为R30。

