

新 产 品 信 息

新上市

拉杆型·滑块型薄型

高加减速规格

最大加速度

2G!

直 观 性

可 靠 性

价 格 低

无马达单轴
执行器

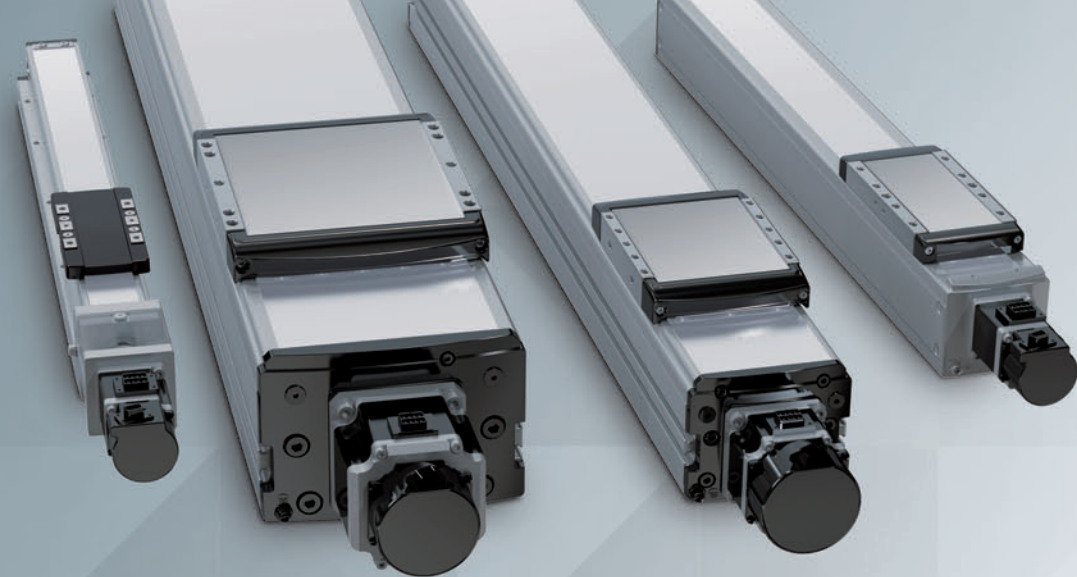
单轴机器人

机器人定位器

无马达单轴执行器 / 单轴机器人

Robonity series

Robonity系列



直观性

可靠性

价格低

Robonity



拉杆型

NEW

NEW

滑块型薄型

单轴机器人



ABAS



AGXS



ABAR

两者

追求易用性 /

机器人定位器

EP-01系列

- 并行I/O与工业用Ethernet为相同价格
- 电池绝对数据备份功能
- 免费提供配套辅助软件
- 业内优质的小型化



EP-01-A10



EP-01-A30

直观式操作

雅马哈发动机特有的可靠性

优异的性价比

series

Robonity系列

无马达单轴执行器

LBAS



LGXS



LBAR



可选

拉杆型

NEW

NEW

滑块型薄型

符合担负生命的运输设备厂商“YAMAHA”的严格评估标准。

为了能放心地长期使用，采用了以长久使用为前提的产品设计。

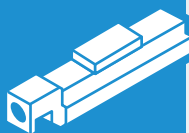
滑块型

Basic 机型

导轨与框架一体化。
以紧凑的体型实现高力矩刚性。

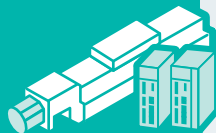
无马达
单轴执行器

LBAS



单轴机器人

ABAS



最大可搬运重量 ~115kg

最高速度 300~1,800mm/sec

行程 50~1,250mm

高刚性

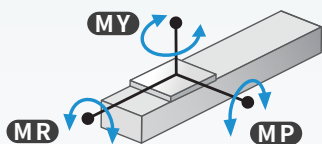
小巧

低成本

■ 小巧且具有高刚性

与以往产品相比体积更小，刚性更高。

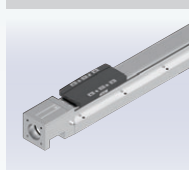
| | 以往产品 T6L | LBAS05/ABAS05 |
|----|-------------|---------------|
| MY | 35 | 59 |
| MP | 40 | 63 |
| MR | 50 | 103 |
| | | (N·m) |
| | 以往产品 T9H | LBAS08/ABAS08 |
| MY | 86 | 221 |
| MP | 133 | 309 |
| MR | 117 | 343 |
| | | (N·m) |



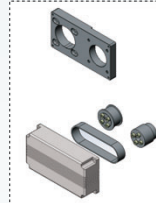
■ 马达弯折规格可缩短全长

还可选择马达弯折规格，设计灵活度更大。

标准规格

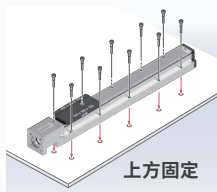


弯折规格

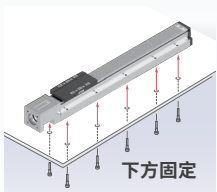


■ 成本低但易用性高

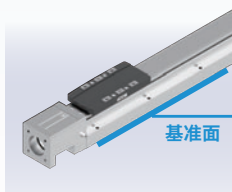
主体侧面设有基准面，底面设有定位孔，可减少设计和组装工时。



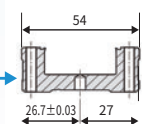
上方固定



下方固定



基准面



无需拆卸外观部件，从上方、下方均可安装！

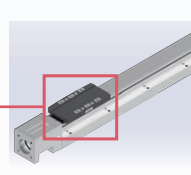


■ 维护简单

可轻松进行打开罩盖等以往较为繁琐的供油作业。



滑块侧面有注油嘴



NEW

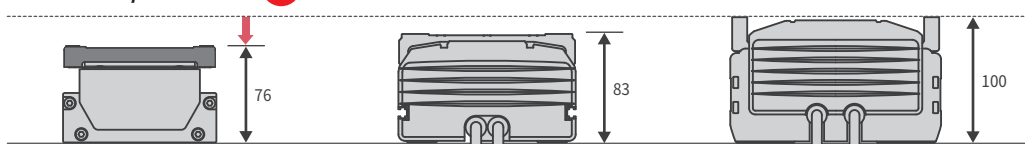
■ 适用于直交机器人的X轴！备有薄型“LBAS12/ABAS12”

采用薄型结构，实现了低重心化，因此适用于直交机器人的X轴。
降低了总高，有助于缩小设备尺寸。

LBAS12/ABAS12 NEW

以往产品 F14H

以往产品 F17



同一框架宽度可同时对200W、400W马达，因此适用于多种场合。



Advanced 机型

标配研磨滚珠丝杆。
高可靠性和耐久性的高精度机型。



最大可搬运重量 ~160kg
最高速度 300~2,400mm/sec
行程 50~1,450mm

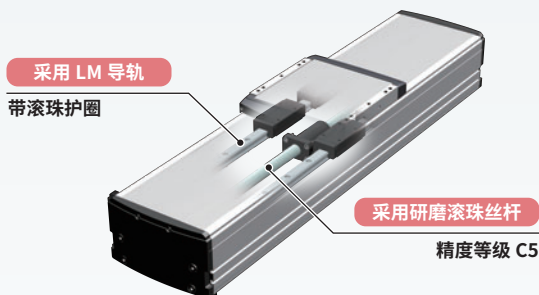
高精度 精度等级 C5

高耐久性

标准支持洁净型规格

■ 具备高精度的高品质机型

- 采用研磨滚珠丝杆
滚珠丝杆精度: 精度等级 C5
- 重复定位精度: $\pm 5\mu\text{m}$

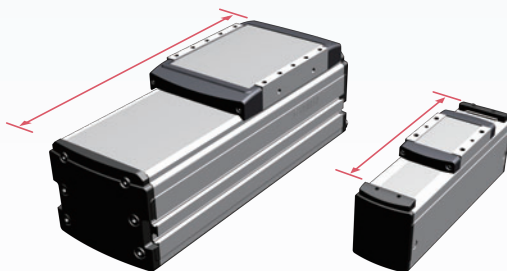


除高精度外还有更多
优点。
详情请见下页！



■ 相对于有效行程的全长为业内较短等级

业内较短级别的全长有助于缩小设备尺寸。



■ 适用于多种场合

主体顶面采用防尘不锈钢板。
通过安装配管接头进行抽吸, 可在洁净环境下使用。
此外, 通过吹洗, 可防止异物混入。
也可在不安装接头的状态下直接使用。

标准装备不锈钢板

滑块部:
不易产生磨损粉粒的滚子规格

标准装备抽吸口

马达: IP67

■ 仅需安装抽吸用接头即可对应



1台标准品可用于多种
用途。



有YAMAHA的品质保障，

随着近期改善意识的提升，产品制造现场提出了许多的要求。

“为进一步提高生产效率，需要速度更快的单轴机器人！当然，这样的机器人也要能够长期放心使用！”

为了尽可能满足这些要求，Robonity系列Advanced机型增加了“高加减速机型”。



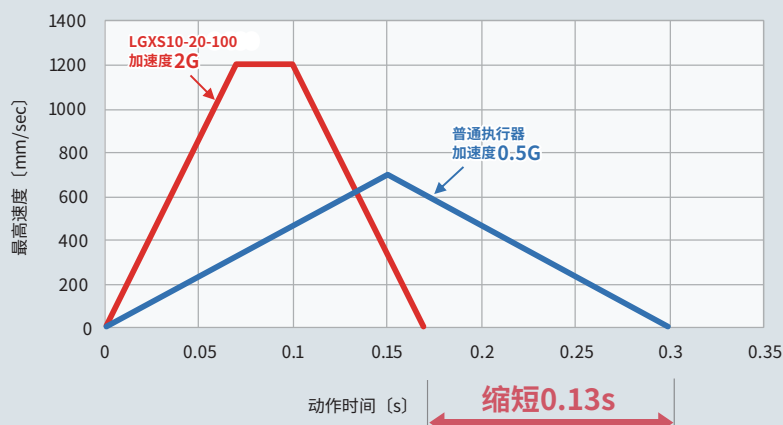
为什么加快加减速对客户有益呢？

- 1 机器人的工作时间可以缩短
- 2 因此，制造出产品的时间也可以缩短
- 3 也就是可以增加一天的产量，在相同的时间内生产出更多的产品

》如此不同！加减速度的影响！

搬运1kg时移动时间的比较

LGXS10-20-100 高加减速动作节拍时间的比较



只需加快单轴机器人的加减速即可提高产量！



改善效果

<例> 按移动行程:100mm、搬运重量1kg、机器人1个周期内动作8次、1天运行8小时、每月运行20天、设备利用率为100%进行估算

| | 作业时间 | 机器人动作时间 | 合计时间 | 1小时产量 | 1天产量 | 1个月产量 |
|-------------|------|---------|-------|-------|-------|--------|
| 0.5G | 8秒 | 0.3秒 | 10.4秒 | 346个 | 2768个 | 55360个 |
| 2.0G | 8秒 | 0.17秒 | 9.36秒 | 384个 | 3072个 | 61440个 |

结果，在完全相同的运行条件下，1个月产生的差值**约为6000个(约10%)**。

单轴机器人 也能放心提高生产效率！



怎么做到的!?YAMAHA的Advanced机型

Advanced机型标准采用研磨滚珠丝杆(C5级),在高加减速下也能长期放心使用。

搬运1kg时的模拟结果

LGXS10-20-100

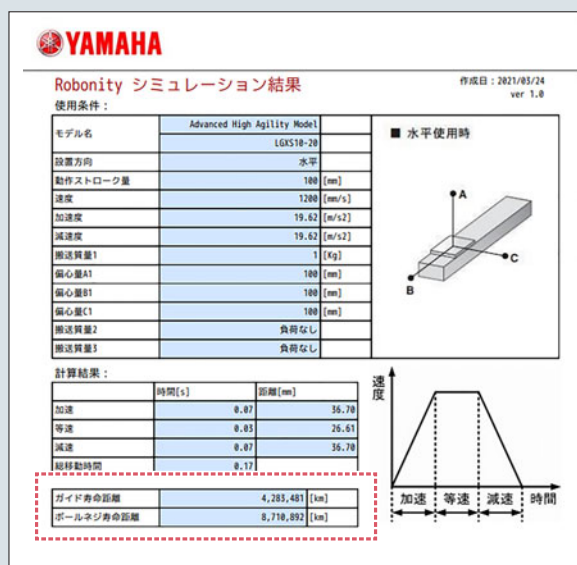
<例>・突出量

A:100mm B:100mm C:100mm

Robonityシミュレータ
モーターレス駆動アクチュエータのシミュレータができます

モデル名: LGXS10-20-100
設置方向: 水平
動作ストローク: 100 [mm]
速度: 1200 [mm/s]
加速度: 19.62 [m/s²]
減速度: 19.62 [m/s²]
搬送質量M1: 1 [kg]
搬送質量M2: 100 [mm]
搬送質量M3: 100 [mm]

< 戻る 計算 >



在高加减速下也能长期放心使用!



开发者的 心声



雅马哈发动机的单轴机器人具有耐久性优异, 产品寿命长的特点。
“Robonity”系列更加进化, 通过充分发挥积累的技术诀窍和各构成部件的特点, 可以自信地满足低成本、提高生产效率、节省空间、提高品质等客户的各种需求。
欢迎体验“Robonity”系列优异的产品性能。

NEW

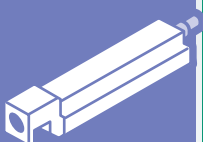
拉杆型

Basic 机型

继承滑块型的高刚性结构。
支持最长800mm的长行程。

无马达
单轴执行器

LBAR



单轴机器人

ABAR



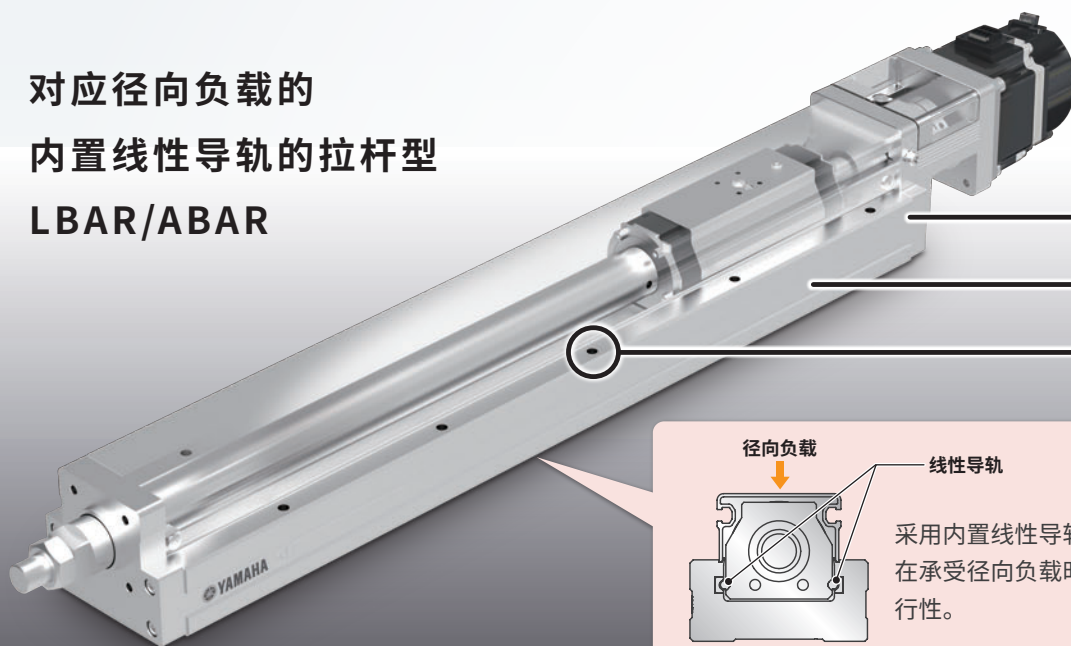
最大可搬运重量 ~80kg
最高速度 ~1,200mm/sec
行程 50~800mm

高刚性

小巧

长行程

对应径向负载的
内置线性导轨的拉杆型
LBAR/ABAR



■ 无需外置导轨

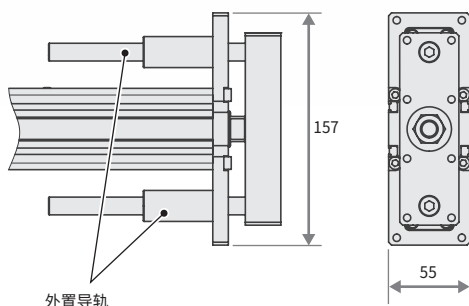
内置线性导轨，因此无需外置导轨。

※在超出一定行程等情况下，建议使用外置导轨。

以往产品

TRANSERVO 系列
SRD05

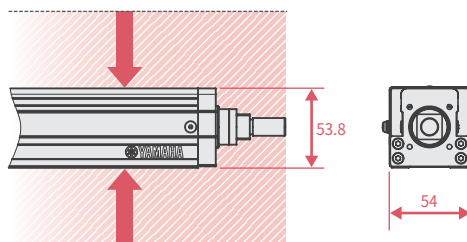
需要外置导轨



NEW

Robonity 系列
LBAR05/ABAR05

内置线性导轨



宽度尺寸
与以往相比
减少约65%

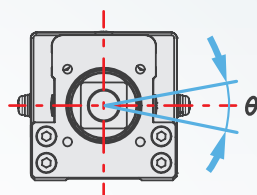
有助于缩小设备尺寸。



■ 拉杆不旋转精度 $\pm 0^\circ$

内置线性导轨，可抑制旋转方向的松动。
保持安装在拉杆前端的工具的作业精度。

| 以往产品 SRD05 | LBAR05/ABAR05 |
|------------------|---------------|
| $\pm 0.05^\circ$ | $\pm 0^\circ$ |



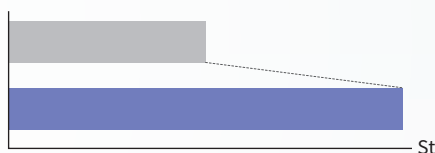
■ 支持长行程

支持最长800mm的长行程。
适用行程为以往相同尺寸产品的2倍。
适用于多种场合。

| 以往产品 SRD05 | LBAR05/ABAR05 |
|---------------|---------------|
| 300St | 600St |

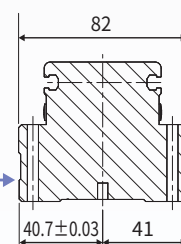
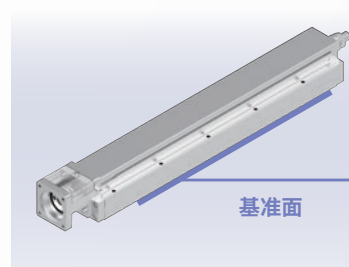
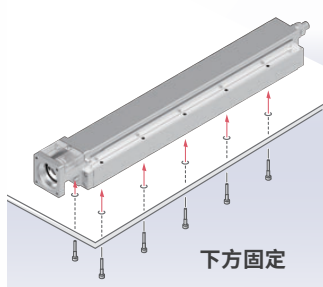
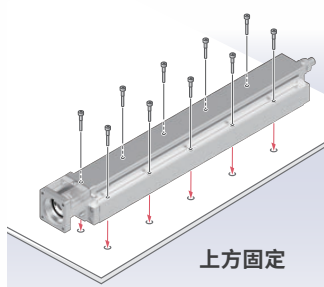
以往产品 SRD05

NEW LBAR05/
ABAR05

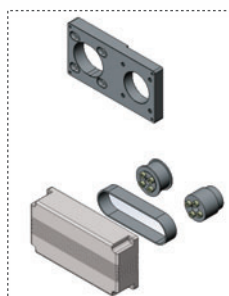
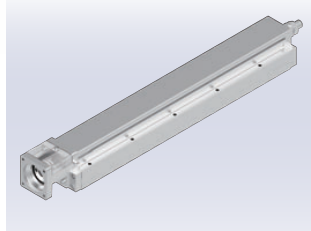


与以往相比
2倍

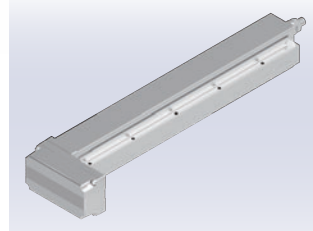
■ 轻松安装和变更规格



标准规格



马达弯折规格



继承了滑块型的
易用性！



单轴机器人

滑块型

ABAS

带马达

AGXS

带马达

NEW

拉杆型

ABAR

带马达

机器人定位器 EP-01



EP-01-A10

EP-01-A30

以操作性和长寿命为特点的YAMAHA单轴机器人。

新单轴机器人“Robonity系列”在继承原有YAMAHA单轴机器人的高可靠性的同时实现了低价格化,是更合适价格的单轴机器人。



ABAS04
▶ P.58

ABAS05
▶ P.61

ABAS08
▶ P.64

ABAS12
▶ P.67

POINT
1

高性价比机型

» 降低了引进工业用Ethernet的难度 低价易用!

机器人定位器“EP-01”以业内市场份额不断扩大的工业用Ethernet为核心,大幅调整设计,实现了低价格化。

由此,可按照与并行I/O(NPN规格)相同的价格提供各种工业用Ethernet的现场网络,大幅降低了客户引进工业用Ethernet的难度。

除了价格低以外,与以往机型相比,新增了标配Ethernet、反馈脉冲输出、直接值控制功能扩展、实时输出等多种功能,性价比优异。

有助于减少用户整个设备的成本。

[支持的省配线现场网络]

EtherNet/IP™

PROFI
NET®

EtherCAT®

并行I/O与工业用Ethernet为相同价格!



POINT
2

雅马哈特有的高可靠性

» 为了放心地长期使用

在低价格的同时,采用了以长久使用为前提的产品设计。

使用YAMAHA严格的评估标准进行评估,可放心地长久使用。

开发者的
心声



打造了单轴机器人其“简单”功能所拥有的“持久性、专注性”。

为了兼顾低价格和操作性,我们颠覆了原有设计,为了能让客户放心地长久使用,反复开展直至产品损坏的彻底性评估,从而推动开发进程。

还革新了设计,在追求小型化的同时采用了直观式接口,可提高客户的作业效率,请务必试一试。

直观性

追求优质操作性的带控制器单轴机器人

可靠性

超过 40 年良好业绩的 YAMAHA 品质

价格低

工业用 Ethernet 与并行 I/O 为相同价格



POINT
3

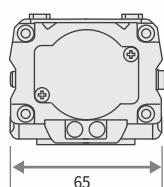
提高面积生产效率

业内的优质小型化

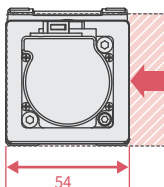
采用紧凑设计,可缩小设备尺寸。

Basic机型(ABAS)

以往产品 T6L



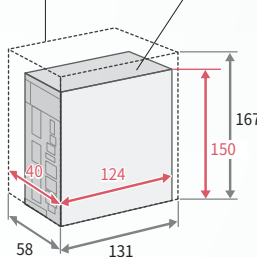
ABAS05 NEW



宽度尺寸
与以往相比
减少约17%

机器人定位器 EP-01

以往产品 TS-X



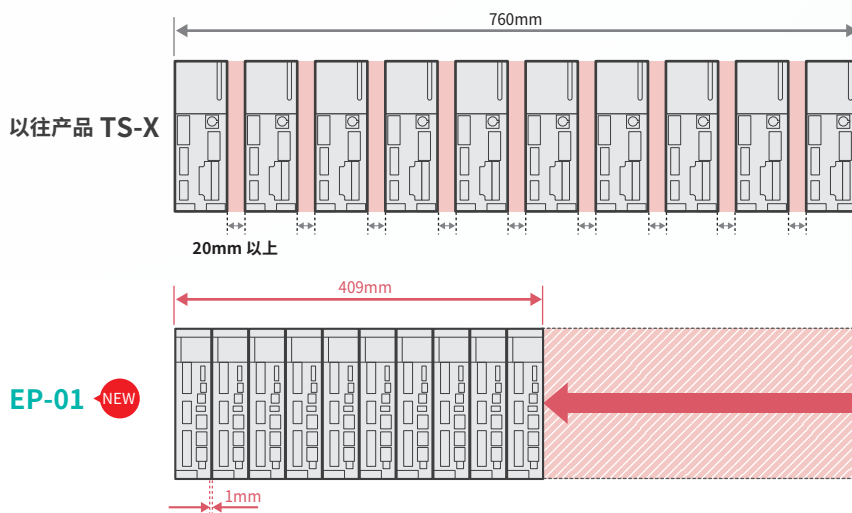
EP-01 NEW

体积
与以往相比
减少约37%

安装面积比较

控制器之间可以狭小的间距进行安装。

※安装条件的详情请参阅P.149。



安装面积
与以往相比
减少约47%

可大幅缩小包括安装宽度在内的尺寸!



将
机

Basic机型
(带马达)

LBAS

Advanced机型
(带马达)

LGXS

Basic机型
(带马达)

LBAR

Basic机型
(带马达)

ABAS

Advanced机型
(带马达)

AGXS

Basic机型
(带马达)

ABAR

加速度/减速度
容许惯性力矩

选配件

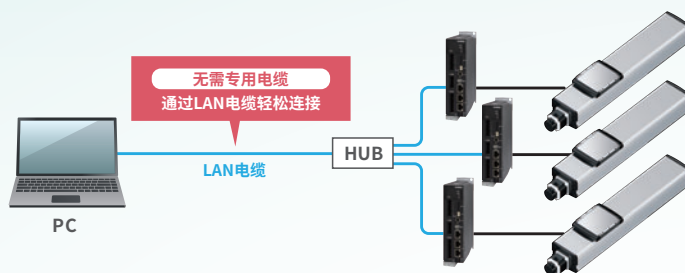
单轴机器人
定位器

EP-01

追求适用性

» 减少启动相关的繁琐操作

控制器主体标配Ethernet端口,不需要原先必须使用的PC连接用专用通信电缆。
减少了启动相关的繁琐操作,缩减了客户的启动工时。

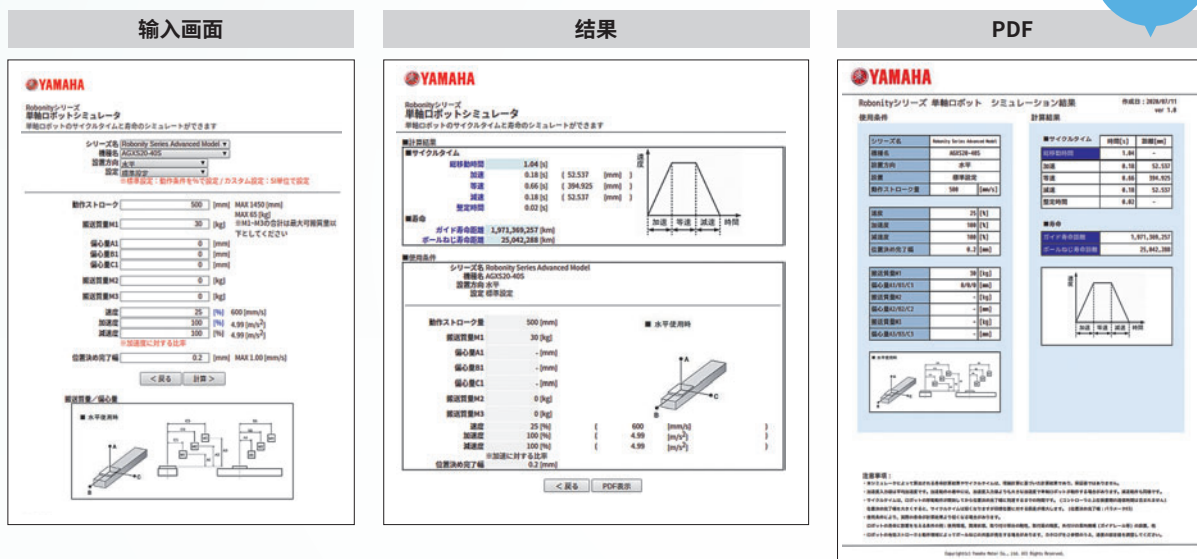


选型轻松

» 节拍和寿命即时掌握

只需在WEB网站上简单输入必要事项,即可同时计算寿命和周期时间。
可保存PDF,非常方便。

PDF
可轻松保存!



实现稳定运行

» 有助于提早恢复停止的生产线

无电池绝对数据备份

支持无电池绝对数据备份方式,因此无需更换电池。

日历功能

内部有时间信息,可获取警报发生时间等。时间信息在断电后仍可保持1年以上,因此即使放长假后也无需进行繁琐的重新设定。

将绝对数据备份用电池安装在电缆部

带电池规格时,由于绝对数据备份用电池改为安装在电缆部,因此更换控制器时绝对数据将得到保持。

可解决以往恢复慢的原因。



» 使用实时输出功能监视机器人的状态

可帮助确认机器人的状态和作为维护时间的参考。

- 当前位置
- 当前速度
- 马达电流
- 发生警报时的警报代码
- 累计过载率(按百分比计算过载)
- 移动距离(伺服ON时)
- 移动时间(伺服ON时)
- 马达负载率

EtherNet/IP™

PROFI[®]
NETEtherCAT[®]

» 功能扩展、新功能使得用途更为广泛

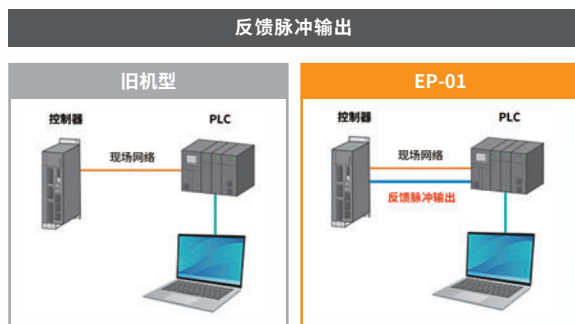
PLC发出的定位运行指令追加了加速度、减速度指定类型。

| 直接值位置指定 | 位置数据 | 速度 | 加速度 | 减速度 |
|---------|------|----|-----|-----|
| 数据指定类型1 | ○ | | | |
| 数据指定类型2 | ○ | ○ | | |
| 数据指定类型3 | ○ | ○ | ○ | ○ |

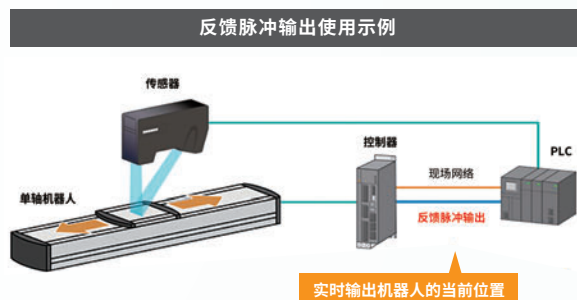
选择自定义设置后, 速度和加速度
可通过PLC分别使用(mm/s)、
(m/s²)进行指定!



追加了反馈脉冲功能, 可与外部设备联动。

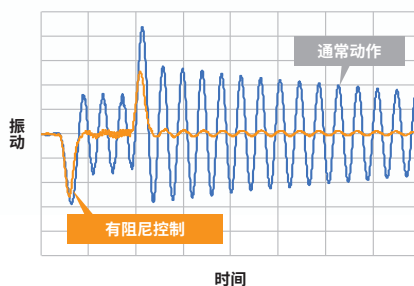
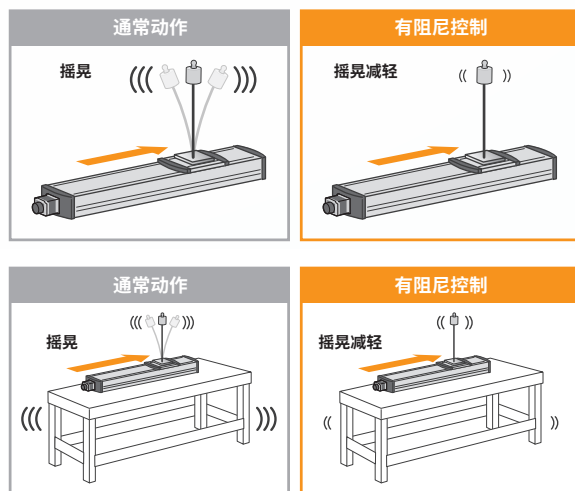


可掌握正确的当前位置, 无通信延迟



可补偿速度波动

新增阻尼控制, 抑制振动!



工具及台架的振动等可根据
需抑制的振动频率进行调整!



配套辅助软件“EP-Manager”

免费提供配套辅助软件“EP-Manager”，
一个软件即可完成“设置”→“事先确认”→“调试”→“维护”操作。
只需简单编辑即可操作，可通过实际动作监控定位时间及马达负载等。



从 WEB 网站（会员区）上
下载



主窗口

EP-Manager可执行的操作



参数设置



坐标点设置



机器人操作



动作模拟



调试
(实时跟踪)

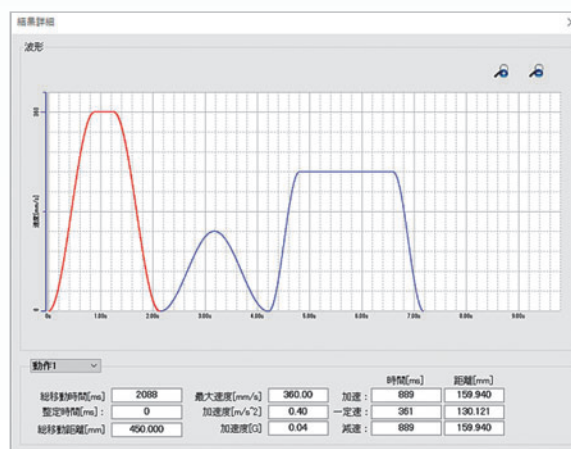
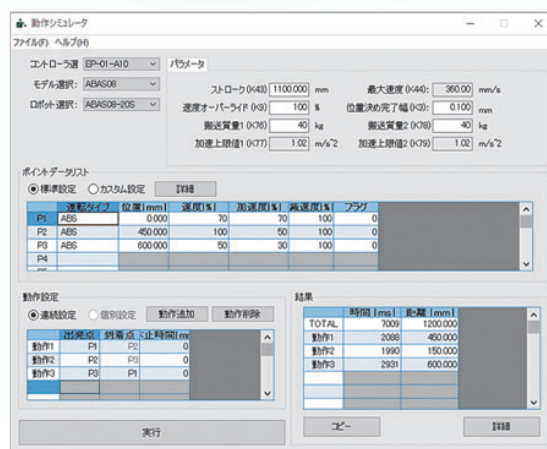


维护
(确认报警履历)

事先确认

动作模拟

带动作模拟功能，可进行离线模拟。



还可根据实际示教的数据，在离线状态下进行事先确认和探讨！



调试

实时跟踪

实时跟踪当前位置、速度、负载率、电流值、电压值等状态。还可以设定触发条件，在条件成立时可以自动获取数据。而且，还可从监视结果中指定范围进行最大值、最小值、平均值等的计算，在发生故障时进行分析。



维护

确认警报履历

除了发生警报时的位置和速度、运行状态、电流值和电压值等数据外，还可以显示输入输出I/O状态。为分析情况提供很大的帮助。

| アラーム履歴 (2021/11/26 07:21:12) | | | | | | | | | | | | | |
|------------------------------|-----|-------------|---------------------|----------|----------|---------------|-----|---------|--------|-------|-------|----------|--------|
| 番号 | コード | 内容 | 発生時刻 | 発生位置(mm) | 速度(mm/s) | 運転ステータス | 入力元 | ロポート状態 | 運転ポイント | 電圧[%] | 電圧[V] | 入力端子 | 入力ワード0 |
| 1 | BE | Ethernetエラー | 2021-11-16 09:30:12 | 800.000 | 0.30 | 停止中 | 6 | 1215496 | 0 | 1 | 289.9 | 00000000 | 0000 |
| 2 | 44 | ソフトリミットオーバー | 2021-11-16 09:26:24 | 800.000 | -0.15 | 停止中 | 7 | 1214728 | 0 | 1 | 288.1 | 00000000 | 0000 |
| 3 | BE | Ethernetエラー | 2021-11-16 09:25:04 | 254.812 | 4.11 | 停止中 | 5 | 1221640 | 1 | 0 | 287.2 | 00000000 | 0000 |
| 4 | BE | Ethernetエラー | 2021-11-16 09:25:04 | 257.121 | -237.12 | 位置決め運転中 (A..) | 6 | 1215784 | 1 | -2 | 287.2 | 00000000 | 0000 |
| 5 | CI | 非常停止 | 2021-11-16 09:24:34 | 57.305 | -0.07 | 停止中 | 5 | 1238024 | 2 | 0 | 287.7 | 00000000 | 0000 |
| 6 | CI | 非常停止 | 2021-11-16 09:24:30 | 54.964 | 240.24 | 位置決め運転中 (A..) | 8 | 1232168 | 2 | 3 | 286.4 | 00000000 | 0000 |
| 7 | CI | 非常停止 | 2021-11-16 09:24:06 | 106.427 | -738.80 | 位置決め運転中 (A..) | 8 | 1232168 | 1 | -3 | 286.8 | 00000000 | 0000 |
| 8 | 86 | 過負荷 | 2021-11-16 09:22:06 | 330.702 | 632.17 | 位置決め運転中 (A..) | 7 | 1215756 | 2 | -120 | 346.6 | 00000000 | 0000 |
| 9 | 86 | 過負荷 | 2021-11-16 09:21:15 | 328.586 | -758.28 | 位置決め運転中 (A..) | 7 | 1215756 | 1 | 120 | 255.8 | 00000000 | 0000 |
| 10 | 86 | 過負荷 | 2021-11-16 09:20:07 | 305.846 | -1068.03 | 位置決め運転中 (A..) | 7 | 1215756 | 1 | 10 | 268.2 | 00000000 | 0000 |

即便是同一警报，若发生位置、运行条件、运行状态等不同，则原因很可能不同

可确认发生错误时的详情，帮助恢复和采取措施。

无马达单轴执行器

滑块型

LBAS

无马达

LGXS

无马达

NEW

拉杆型

LBAR

无马达



LBAS04

▶ P.18

LBAS05

▶ P.21

以低成本提供无马达单轴执行器,从定位到搬运,用途广泛。
导程长度和行程类型丰富,可立即找到符合需求的规格。

POINT
1

支持的主要厂商及标准

可安装惯用的马达和驱动器

除传统的伺服马达外,还新增支持步进马达,可根据客户需求加以使用。

※支持的机型、容量请确认本产品目录的各机型详情页。

LBAS 支持的马达厂商及适用标准

【伺服马达】

| | | |
|-----------------------------------|-------------------------------------|--------------|
| 株式会社安川电机 | 三菱电机株式会社 | 株式会社 KEYENCE |
| 欧姆龙株式会社 | 山洋电气株式会社 | 多摩川精机株式会社 |
| DELTA 电子株式会社 | Panasonic 株式会社 | FANUC 株式会社 |
| Siemens AG | Rockwell Automation, Inc. | |
| Schneider Electric SA | KINGSERVO Hoof automation CO., LTD. | |
| Beckhoff Automation GmbH & Co. KG | | |

【步进马达】

东方马达株式会社

【NEMA标准】

NEMA17 NEMA23

LGXS 支持的马达厂商

【伺服马达】

株式会社安川电机
三菱电机株式会社
株式会社 KEYENCE
欧姆龙株式会社
Panasonic 株式会社

POINT
2

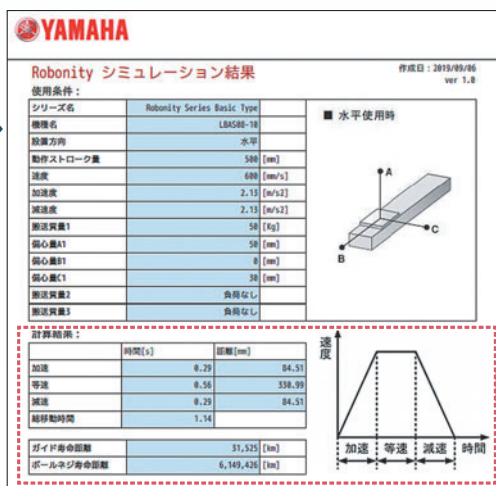
选型轻松

节拍和寿命即时掌握

虽然是无马达单轴执行器,但可以通过WEB网站上的模拟器掌握周期时间和导轨、滚珠丝杆的寿命。可根据计算结果选择适合的机型,放心可靠。



只需输入简单的参数...



轻轻松松
自动计算!

加减速时间

等速时间

总移动时间

等速距离

导轨寿命距离

滚珠丝杆寿命距离

由此确认



https://robot.yamaha-motor.co.jp/robot/member/motorless_eng2/motorless.php

※该内容不能在智能手机上使用。



特
点

无马达
(滑块型)
Basic机型

LBAS

无马达
(滑块型)
Advanced机型

LGXS

无马达
(拉杆型)
Basic机型

LBAR

带马达
(拉杆型)
Basic机型

ABAS

带马达
(滑块型)
Advanced机型

AGXS

带马达
(拉杆型)
Basic机型

ABAR

加速度/减速度
容许惯性力矩

选配件

单轴机器人
定位器
EP-01

LBAS04

Basic机型

●无马达单轴执行器

●滑块型



■订购型号

LBAS04

主机

导程指定

12: 12 mm
6: 6 mm

形状

S: 直线型
A: 弯折

马达规格

Y: Y规格(参阅下文)
P: P规格(参阅下文)
A: A规格(参阅下文)
S: S规格(参阅下文)
N: N规格(参阅下文)

行程

50~800
(50 mm间距)

■基本规格

| | | |
|-------------------------|-------------------------|-------------|
| 适用马达 | 50 W | |
| 重复定位精度 ^{※1} | ±0.01 mm | |
| 减速机构 | 轧制滚珠丝杆φ10(C7级) | |
| 行程 | 50 mm~800 mm(50 mm间距) | |
| 最高速度 ^{※2} (同等) | 800 mm/sec | 400 mm/sec |
| 滚珠丝杆导程 | 12 mm | 6 mm |
| 最大可搬运重量 ^{※3} | 水平 | 12 kg |
| (同等) | 垂直 | 2 kg |
| 额定推力 ^{※3} (同等) | 71 N | 141 N |
| 主机最大截面外形 | W 44 mm × H 52 mm | |
| 全长 | 直线型 | ST + 214 mm |
| | 弯折 | ST + 196 mm |
| 使用环境温度、湿度 | 0~40 °C, 35~80 %RH(无结露) | |

※1. 单方向的重复定位精度

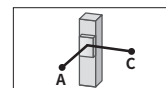
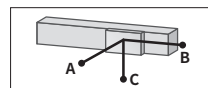
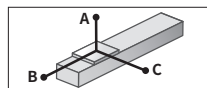
※2. 移动距离短时, 受动作条件的影响, 有时可能无法达到最高速度。

有效行程超过500mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况。(危险速度) 此时请参考表中所示的最高速度, 对速度进行下调。

※3. 额定推力、最大可搬运重量是以安装的马达输出额定扭矩为前提。

※ 加速度/减速度、惯性力矩请参阅P.106。

■允许突出量※



LBAS04-12

水平使用时

| | A | B | C |
|------|------|-----|-----|
| 2kg | 1187 | 271 | 325 |
| 8kg | 473 | 62 | 77 |
| 12kg | 431 | 41 | 53 |

壁面安装使用时

| | A | B | C |
|------|-----|-----|------|
| 2kg | 325 | 271 | 1187 |
| 8kg | 77 | 62 | 473 |
| 12kg | 53 | 41 | 431 |

垂直使用时

| | A | C |
|-----|-----|-----|
| 1kg | 534 | 534 |
| 2kg | 265 | 265 |

LBAS04-6

水平使用时

| | A | B | C |
|------|------|-----|-----|
| 4kg | 1808 | 155 | 217 |
| 12kg | 801 | 47 | 65 |
| 20kg | 546 | 25 | 35 |

壁面安装使用时

| | A | B | C |
|------|-----|-----|------|
| 4kg | 217 | 155 | 1808 |
| 12kg | 65 | 47 | 801 |
| 20kg | 35 | 25 | 546 |

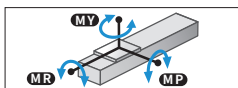
垂直使用时

| | A | C |
|-----|-----|-----|
| 1kg | 639 | 639 |
| 3kg | 208 | 208 |
| 5kg | 122 | 122 |

※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。

※ 计算寿命时的行程为500 mm。

■容许静态力矩



| | MY | MP | MR |
|-------------|----|----|----|
| (单位: N · m) | 54 | 54 | 75 |

■适用马达

●适用伺服马达

| 规格 | 法兰尺寸 | 瓦数 |
|----|------|------|
| | □ 40 | 50 W |

※ 带*标记的型号的马达输出不同, 但可以安装。

| 马达规格 | 厂商名称 | 型号 |
|------|--------------|----------------------------------|
| Y | (株) 安川电机 | SGMJV-A5 SGM7J-A5 |
| | (株) KEYENCE | SV-□005 SV2-□005 |
| | 三菱电机(株) | HF-KP053 HG-KR053 HK-KT053 |
| | 欧姆龙(株) | R88M-K05030 R88M-1M05030 |
| | Panasonic(株) | MHMF5A |
| | 山洋电气(株) | R2□A04005 |
| | 多摩川精机(株) | TSM3102 |
| | DELTA电子(株) | ECMA-C1040F |
| | FANUC(株) | βISO.2/5000 |
| | | |
| | | |
| | | |
| | | |
| | | |

| 马达规格 | 厂商名称 | 型号 |
|------|---------------|----------------------------|
| Y | Siemens | 1FK2102-0AG 1FL6022-2AF |
| | Schneider | BCH2MBA53 |
| | Beckhoff | AM3011B* |
| | Allen-Bradley | TLY-A120* |
| P | Panasonic(株) | MSMD5A MSMF5A |

●适用步进马达

| 规格 | 法兰尺寸 | □ 42 |
|------|---------|-------------------------|
| 马达规格 | 厂商名称 | 型号 |
| A | 东方马达(株) | AZM46 ARM46 RKS54 |
| | 东方马达(株) | AZM48 |
| | NEMA标准 | NEMA17 |

※ NEMA标准马达的尺寸可能会因厂商而异, 敬请注意。

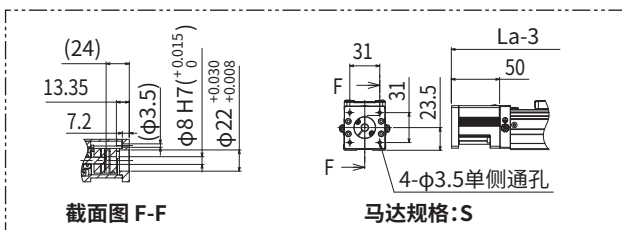
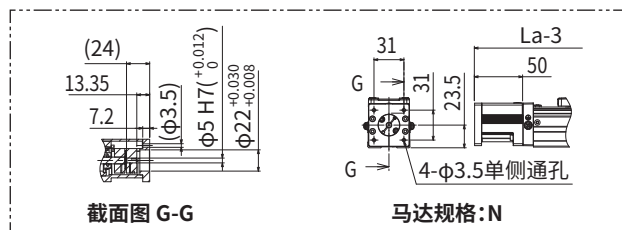
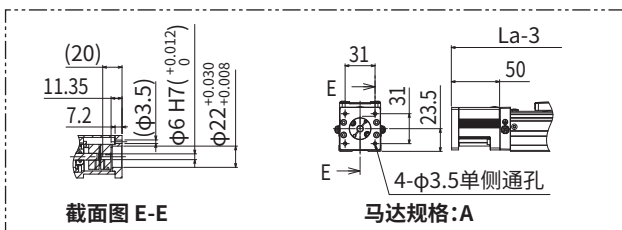
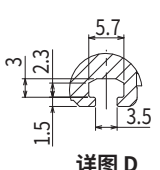
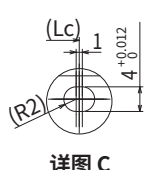
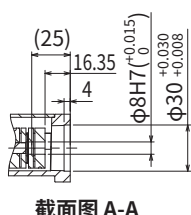
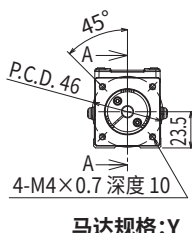
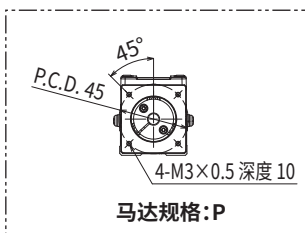
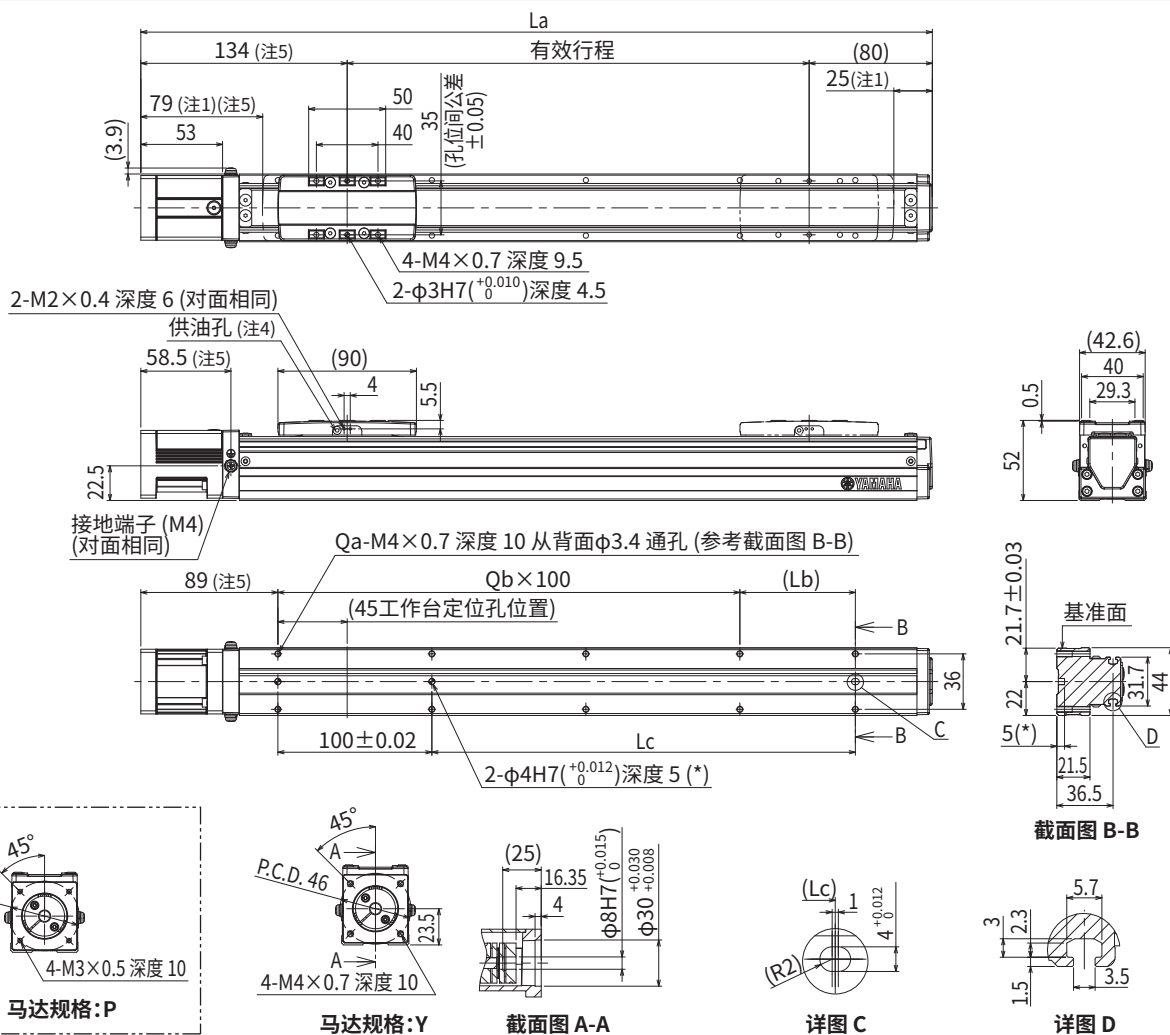
※ 马达规格: A/S/N不能使用弯折专用部件。

由此确认



▶ 在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。详情请确认P.16。

LBAS04 直线型 (S)



注1. 从两端到机械限位器限停的位置。

注2. 请客户自行安装、调整马达安装用专用部件。详情请参阅产品手册。

注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为《30 mm以上》的内六角螺栓 $\times M3 \times 0.5$ 。

用安装螺孔向主机安装时推荐使用杆长为《台架厚度+10 mm以下》的内六角螺栓 $\langle M4 \times 0.7 \rangle$ 。

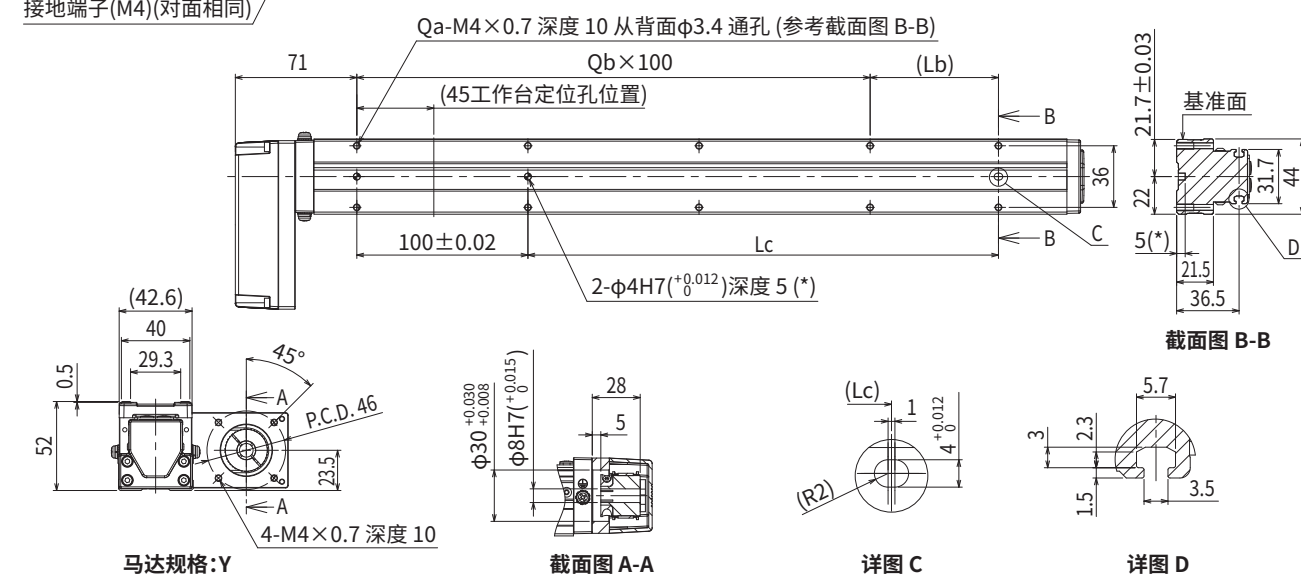
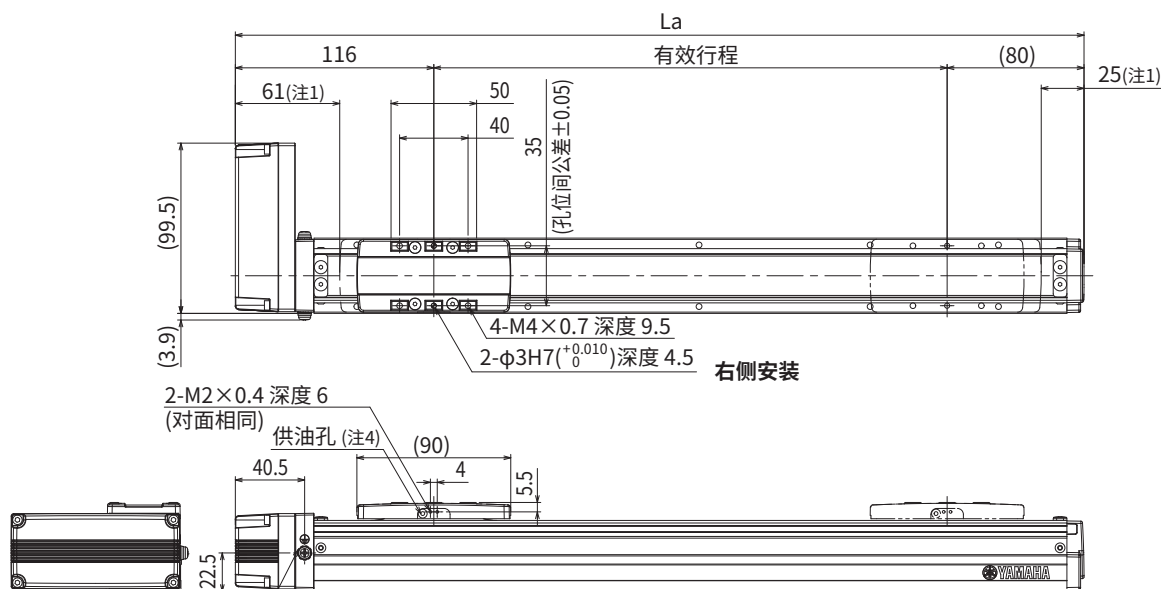
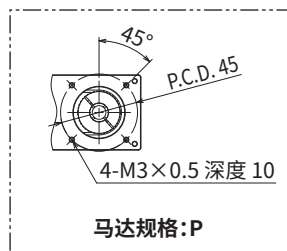
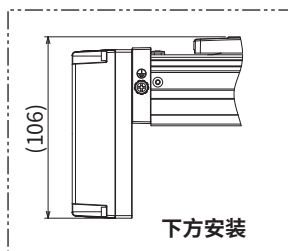
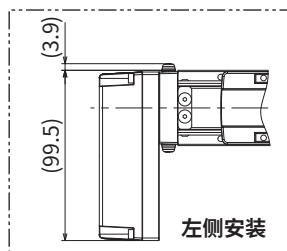
注4. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.143)

部件编号: KFU-M3861-00

注5. 马达规格:A/S/N时,为标记尺寸 $\ll -3\text{ mm}\gg$ 。

| 有效行程 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | |
|------------------|------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|------|-----|
| La | 264 | 314 | 364 | 414 | 464 | 514 | 564 | 614 | 664 | 714 | 764 | 814 | 864 | 914 | 964 | 1014 | |
| Lb | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | |
| Lc | 25 | 75 | 125 | 175 | 225 | 275 | 325 | 375 | 425 | 475 | 525 | 575 | 625 | 675 | 725 | 775 | |
| Qa | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 | 18 | 18 | 20 | 20 | |
| Qb | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 | 7 | 7 | 8 | 8 | |
| 主机重量(kg) | 0.9 | 1.1 | 1.3 | 1.5 | 1.6 | 1.8 | 2 | 2.2 | 2.4 | 2.5 | 2.7 | 2.9 | 3.1 | 3.3 | 3.4 | 3.6 | |
| 最高速度 (mm/sec) | 导程12 | 800 | | | | | | | | | | 720 | 600 | 480 | 400 | 360 | 320 |
| | 导程6 | 400 | | | | | | | | | | 360 | 300 | 240 | 200 | 180 | 160 |
| | 速度设定 | — | | | | | | | | | | 90% | 75% | 60% | 50% | 45% | 40% |

LBAS04 弯折型 (A)



- 注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
 注2. 请客户自行安装、调整马达安装用专用部件。详情请参阅产品手册。
 注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为<30 mm以上>的内六角螺栓<M3×0.5>。
 用安装螺栓向主机安装时推荐使用杆长为<台架厚度+10 mm以下>的内六角螺栓<M4×0.7>。
 注4. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.143)
 部件编号: KFU-M3861-00

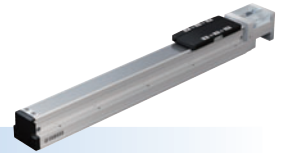
| 有效行程 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
|------------------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| La | 246 | 296 | 346 | 396 | 446 | 496 | 546 | 596 | 646 | 696 | 746 | 796 | 846 | 896 | 946 | 996 |
| Lb | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 |
| Lc | 25 | 75 | 125 | 175 | 225 | 275 | 325 | 375 | 425 | 475 | 525 | 575 | 625 | 675 | 725 | 775 |
| Qa | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 | 18 | 18 | 20 | 20 |
| Qb | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 | 7 | 7 | 8 | 8 |
| 主机重量(kg) | 1.1 | 1.2 | 1.4 | 1.6 | 1.8 | 1.9 | 2.1 | 2.3 | 2.5 | 2.7 | 2.8 | 3 | 3.2 | 3.4 | 3.6 | 3.7 |
| 最高速度 (mm/sec) | 800 | | | | | | | | | | 720 | 600 | 480 | 400 | 360 | 320 |
| | 400 | | | | | | | | | | 360 | 300 | 240 | 200 | 180 | 160 |
| | — | | | | | | | | | | 90% | 75% | 60% | 50% | 45% | 40% |

LBAS05

Basic机型

●无马达单轴执行器

●滑块型



订购型号

LBAS05

主机

导程指定
20 : 20 mm
10 : 10 mm
5 : 5 mm

形状
S : 直线型
A : 弯折

马达规格
Y : Y规格(参阅下文)
P : P规格(参阅下文)
A : A规格(参阅下文)
S : S规格(参阅下文)
N : N规格(参阅下文)

行程
50~800
(50 mm间距)

【注意事项】

本产品未安装马达。
请客户自行准备、安装、调整马达及驱动器。
请参阅用户手册的马达安装方法,正确进行安装。
马达的调整方法请通过客户自备马达的手册等资料进行确认。
在发生振动、共振的状态下运行,产品寿命可能会缩短。
受适用马达影响,也可能达不到产品性能。
请客户自行安装、调整马达安装用专用部件。

基本规格

| | | | | |
|-------------------|-----|-----------------------|------------|------------|
| 适用马达 | | 100 W | | |
| 重复定位精度※1 | | ±0.01 mm | | |
| 减速机构 | | 轧制滚珠丝杆φ12(C7级) | | |
| 行程 | | 50 mm~800 mm(50 mm间距) | | |
| 最高速度※2(同等) | | 1333 mm/sec | 666 mm/sec | 333 mm/sec |
| 滚珠丝杆导程 | | 20 mm | 10 mm | 5 mm |
| 最大可搬运重量※3 (同等) | 水平 | 12 kg | 24 kg | 40 kg |
| | 垂直 | 3 kg | 6 kg | 12 kg |
| 额定推力※3(同等) | | 84 N | 169 N | 339 N |
| 主机最大截面外形 | | W 54 mm × H 60 mm | | |
| 全长 | 直线型 | ST + 220.5 mm | | |
| | 弯折 | ST + 200 mm | | |
| 使用环境温度、湿度 | | 0~40℃, 35~80%RH(无结露) | | |

※1. 单方向的重复定位精度

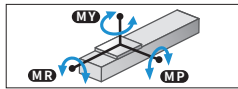
※2. 移动距离短时,受动作条件的影响,有时可能无法达到最高速度。

有效行程超过550mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况。(危险速度)
此时请参考表中所示的最高速度,对速度进行下调。

※3. 额定推力、最大可搬运重量是以安装的马达输出额定扭矩为前提。

※ 加速度/减速度、惯性力矩请参阅P.107。

容许静态力矩



| (单位: N · m) | | |
|-------------|----|-----|
| MY | MP | MR |
| 59 | 63 | 103 |

适用马达

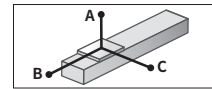
●适用伺服马达

| | | |
|----|------|-----------------------------|
| 规格 | 法兰尺寸 | <input type="checkbox"/> 40 |
| | 瓦数 | 100 W |

※ 带*标记的型号的马达输出不同,但可以安装。

| 马达规格 | 厂商名称 | 型号 |
|------|--------------|--------------|
| Y | (株)安川电机 | SGMJV-01 |
| | | SGM7J-01 |
| | (株)KEYENCE | SV-□010 |
| | | SV2-□010 |
| | 三菱电机(株) | HF-KP13 |
| | | HG-KR13 |
| | | HK-KT13 |
| | 欧姆龙(株) | R88M-K10030 |
| | | R88M-1M10030 |
| | Panasonic(株) | MHMF01 |
| | 山洋电气(株) | R2□A04010 |
| | 多摩川精机(株) | TSM3104 |
| | DELTA电子(株) | ECMA-C10401 |
| | FANUC(株) | βISO.3/5000 |

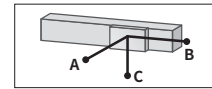
允许突出量※



LBAS05-20

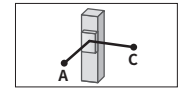
水平使用时

| | (单位: mm) | | |
|------|----------|-----|-----|
| | A | B | C |
| 2kg | 549 | 324 | 272 |
| 8kg | 155 | 73 | 65 |
| 12kg | 117 | 46 | 42 |



壁面安装使用时

| | (单位: mm) | | |
|------|----------|-----|-----|
| | A | B | C |
| 2kg | 272 | 324 | 549 |
| 8kg | 65 | 73 | 155 |
| 12kg | 42 | 46 | 117 |



垂直使用时

| | (单位: mm) | | |
|-----|----------|-----|---|
| | A | B | C |
| 1kg | 544 | 544 | |
| 2kg | 276 | 276 | |
| 3kg | 195 | 195 | |

LBAS05-10

水平使用时

| | (单位: mm) | | |
|------|----------|-----|-----|
| | A | B | C |
| 5kg | 769 | 178 | 213 |
| 15kg | 314 | 53 | 64 |
| 24kg | 216 | 29 | 36 |

壁面安装使用时

| | (单位: mm) | | |
|------|----------|-----|-----|
| | A | B | C |
| 5kg | 213 | 178 | 769 |
| 15kg | 64 | 53 | 314 |
| 24kg | 36 | 29 | 216 |

垂直使用时

| | (单位: mm) | | |
|-----|----------|-----|---|
| | A | B | C |
| 2kg | 443 | 443 | |
| 4kg | 218 | 218 | |
| 6kg | 142 | 142 | |

LBAS05-5

水平使用时

| | (单位: mm) | | |
|------|----------|----|-----|
| | A | B | C |
| 10kg | 921 | 97 | 131 |
| 25kg | 459 | 33 | 45 |
| 40kg | 436 | 17 | 23 |

壁面安装使用时

| | (单位: mm) | | |
|------|----------|----|-----|
| | A | B | C |
| 10kg | 131 | 97 | 921 |
| 25kg | 45 | 33 | 459 |
| 40kg | 23 | 17 | 436 |

垂直使用时

| | (单位: mm) | | |
|------|----------|-----|---|
| | A | B | C |
| 3kg | 345 | 345 | |
| 8kg | 124 | 124 | |
| 12kg | 79 | 79 | |

※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。

※ 计算寿命时的行程为500 mm。

| 马达规格 | 厂商名称 | 型号 |
|------|---------------|--------------|
| Y | Kingservo | KSMA01LI □ S |
| | | KSMA01LG |
| | Siemens | 1FK2102-1AG |
| | Schneider | 1FL6024-2AF |
| | Beckhoff | BCH2MB013 |
| P | Allen-Bradley | AM3012C* |
| | | TLY-A130* |
| | Panasonic(株) | MSMD01 |
| | | MSMF01 |

●适用步进马达

| 规格 | 法兰尺寸 | <input type="checkbox"/> 42 |
|------|---------|-----------------------------|
| 马达规格 | 厂商名称 | 型号 |
| A | 东方马达(株) | AZM46 |
| | | ARM46 |
| S | 东方马达(株) | RKS54 |
| | | AZM48 |
| N | NEMA标准 | NEMA17 |

※ NEMA标准马达的尺寸可能会因厂商而异,敬请注意。

※ 马达规格: A/S/N不能使用弯折专用部件。

由此确认



► 在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。详情请确认P.16。

特点

Basic机型
(滑块型)

LBAS

Advanced机型
(滑块型)

LGXS

Basic机型
(丝杆型)

LBAR

Basic机型
(滑块型)

ABAS

Advanced机型
(滑块型)

AGXS

Basic机型
(丝杆型)

ABAR

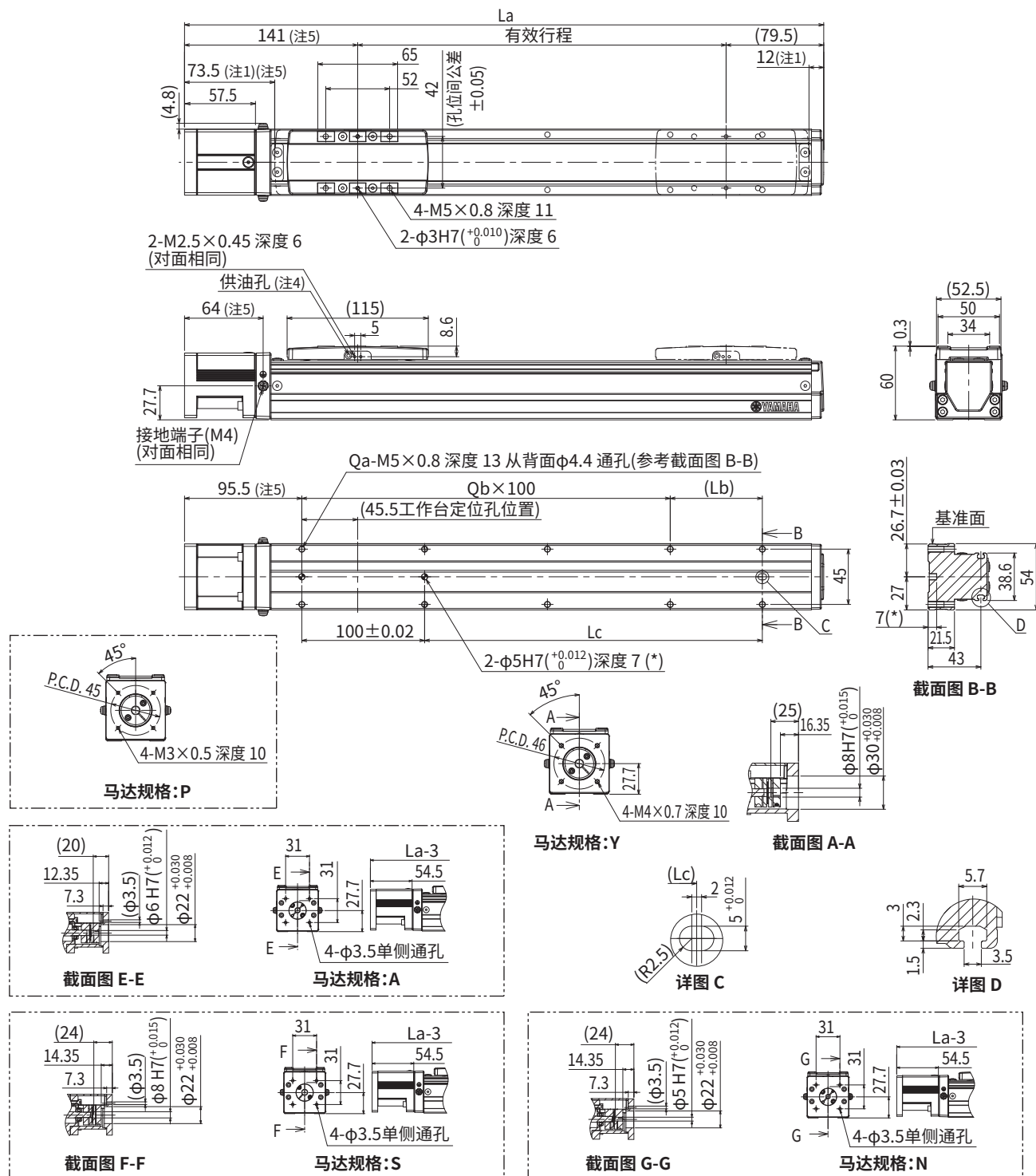
加速度/减速度
容许惯性力矩

选配件

输出轴
定位销

EP-01

LBAS05 直线型 (S)



注1. 从两端到机械限位器限停的位置。

注2. 请客户自行安装、调整马达安装用专用部件。详情请参阅产品手册。

注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为《30 mm以上》的内六角螺栓 $\leq M4 \times 0.7$ 。

用安装螺孔向主机安装时推荐使用杆长为《台架厚度+10 mm以下》的内六角螺栓 $\langle M5 \times 0.8 \rangle$ 。

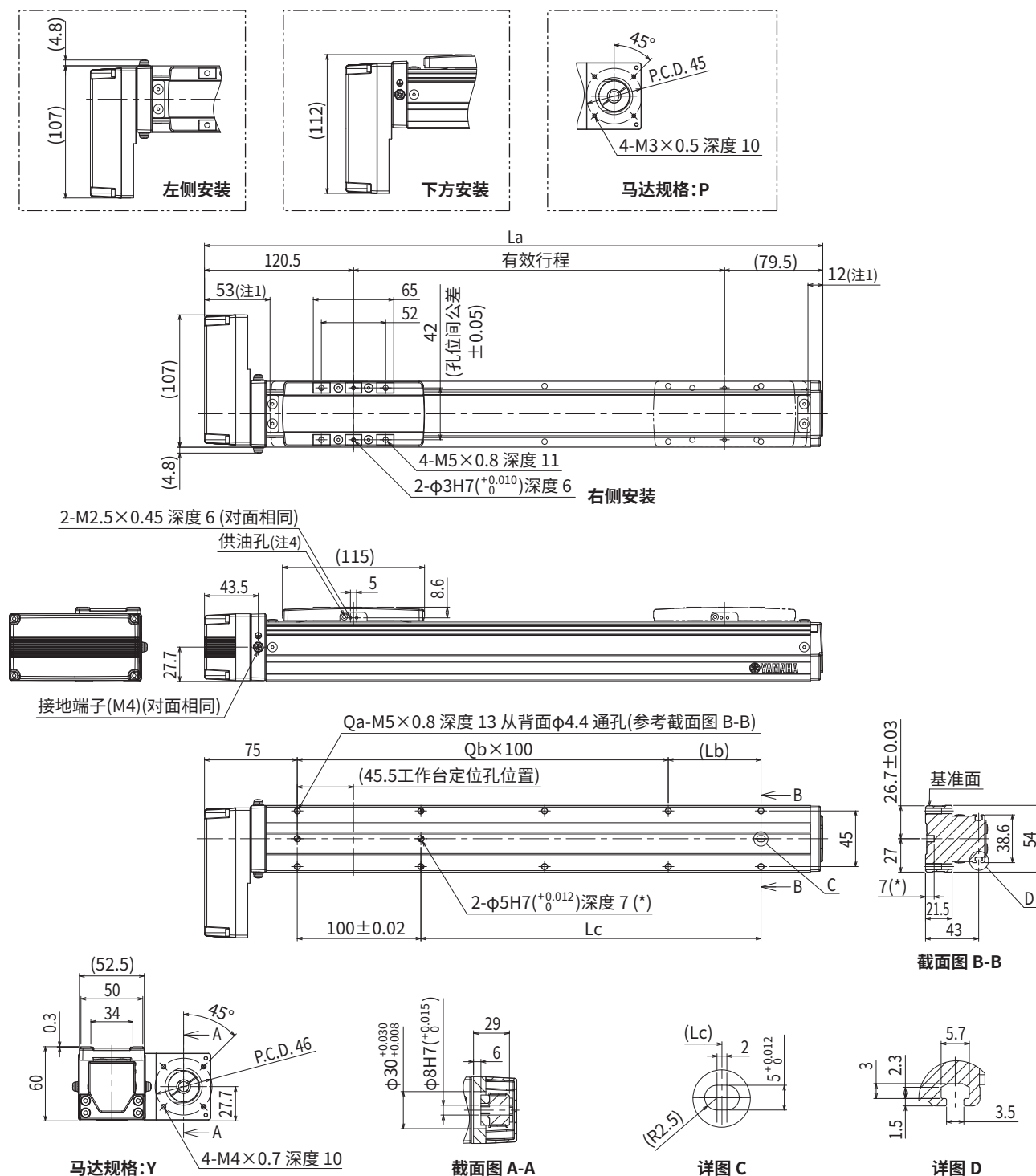
注4. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.143)

部件编号: KFU-M3861-00

注5. 马达规格: A/S/N时, 为标记尺寸 $\ll -3 \text{ mm} \gg$ 。

| 有效行程 | | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
|------------------|------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|--------|
| La | | 270.5 | 320.5 | 370.5 | 420.5 | 470.5 | 520.5 | 570.5 | 620.5 | 670.5 | 720.5 | 770.5 | 820.5 | 870.5 | 920.5 | 970.5 | 1020.5 |
| Lb | | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 |
| Lc | | 25 | 75 | 125 | 175 | 225 | 275 | 325 | 375 | 425 | 475 | 525 | 575 | 625 | 675 | 725 | 775 |
| Qa | | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 | 18 | 18 | 20 | 20 |
| Qb | | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 | 7 | 7 | 8 | 8 |
| 主机重量(kg) | | 1.6 | 1.8 | 1.9 | 2.1 | 2.4 | 2.5 | 2.5 | 2.7 | 2.8 | 2.9 | 3.1 | 3.3 | 3.4 | 3.6 | 3.7 | 4.1 |
| 最高速度 (mm/sec) | 导程20 | 1333 | | | | | | | | | | | 1133 | 933 | 799 | 666 | 599 |
| | 导程10 | 666 | | | | | | | | | | | 566 | 466 | 399 | 333 | 299 |
| | 导程5 | 333 | | | | | | | | | | | 283 | 233 | 199 | 166 | 149 |
| | 速度设定 | — | | | | | | | | | | | 85% | 70% | 60% | 50% | 45% |

LBAS05 弯折型 (A)



注1. 从两端到机械限位器限停的位置。

注2. 请客户自行安装、调整马达安装专用部件。详情请参阅产品手册。

注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为 ≤ 30 mm 以上 \geq 的内六角螺栓 $\langle M4 \times 0.7 \rangle$ 。
用安装螺孔向主机安装时推荐使用杆长为 \leq 「台架厚度+10 mm 以下 \geq 」的内六角螺栓 $\langle M5 \times 0.8 \rangle$ 。

注4. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.143)

部件编号: KFU-M3861-00

| 有效行程 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
|------------------|------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|------|-----|-----|-----|------|
| La | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
| Lb | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 |
| Lc | 25 | 75 | 125 | 175 | 225 | 275 | 325 | 375 | 425 | 475 | 525 | 575 | 625 | 675 | 725 | 775 |
| Qa | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 | 18 | 18 | 20 | 20 |
| Qb | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 | 7 | 7 | 8 | 8 |
| 主机重量(kg) | 1.7 | 1.8 | 2 | 2.2 | 2.4 | 2.6 | 2.6 | 2.8 | 2.9 | 3 | 3.2 | 3.3 | 3.5 | 3.6 | 3.8 | 4.1 |
| 最高速度 (mm/sec) | 导程20 | | | | | | | | | | | 1133 | 933 | 799 | 666 | 599 |
| | 导程10 | | | | | | | | | | | 566 | 466 | 399 | 333 | 299 |
| | 导程5 | | | | | | | | | | | 283 | 233 | 199 | 166 | 149 |
| | 速度设定 | | | | | | | | | | | 85% | 70% | 60% | 50% | 45% |

特点

无马达
Basic机型

LBAS

无马达
Advanced机型

LGXS

无马达
Basic机型

LBAR

带马达
Basic机型

ABAS

带马达
Advanced机型

AGXS

带马达
Basic机型

ABAR

加速度/减速度
容许惯性力矩

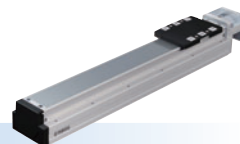
选配件

带马达
EP-01

LBAS08

Basic机型 ●无马达单轴执行器

●滑块型



■订购型号

LBAS08

主机

导程指定

20:20 mm
10:10 mm
5:5 mm

形状

S:直线型
A:弯折

马达规格

Y:Y规格(参阅下文)
P:P规格(参阅下文)
K:K规格(参阅下文)
A:A规格(参阅下文)
N:N规格(参阅下文)

行程

50~1100
(50 mm间距)

■基本规格

| | | | | |
|-------------------|-----|------------------------|------------|------------|
| 适用马达 | | 200 W | | |
| 重复定位精度※1 | | ±0.01 mm | | |
| 减速机构 | | 轧制滚珠丝杆φ16(C7级) | | |
| 行程 | | 50 mm~1100 mm(50 mm间距) | | |
| 最高速度※2(同等) | | 1200 mm/sec | 600 mm/sec | 300 mm/sec |
| 滚珠丝杆导程 | | 20 mm | 10 mm | 5 mm |
| 最大可搬运重量※3 (同等) | 水平 | 40 kg | 80 kg | 100 kg |
| | 垂直 | 8 kg | 20 kg | 30 kg |
| 额定推力※3(同等) | | 174 N | 341 N | 683 N |
| 主机最大截面外形 | | W 82 mm × H 78 mm | | |
| 全长 | 直线型 | ST + 278 mm | | |
| | 弯折 | ST + 264.5 mm | | |
| 使用环境温度、湿度 | | 0~40 ℃・35~80 %RH(无结露) | | |

※1. 单方向的重复定位精度

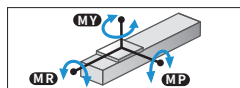
※2. 移动距离短时, 受动作条件的影响, 有时可能无法达到最高速度。

有效行程超过650mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况。(危险速度) 此时请参考表中所示的最高速度, 对速度进行下调。

※3. 额定推力、最大可搬运重量是以安装的马达输出额定扭矩为前提。

※ 加速度/减速度、惯性力矩请参阅P.109。

■容许静态力矩



| MY | MP | MR |
|-----|-----|-----|
| 221 | 309 | 343 |

■适用马达

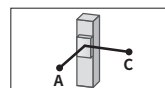
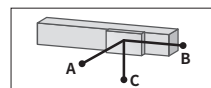
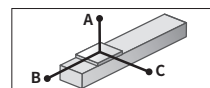
●适用伺服马达

| 规格 | 法兰尺寸 | 瓦数 |
|------|------------|-------------|
| | 60 | 200 W |
| 马达规格 | 厂商名称 | 型号 |
| Y | (株)安川电机 | SGMJV-02 |
| | | SGM7J-02 |
| | (株)KEYENCE | SV-□020 |
| | | SV2-□020 |
| | 三菱电机(株) | HF-KP23 |
| | | HG-KR23 |
| | | HK-KT23 |
| | 山洋电气(株) | R2□A06020 |
| | 多摩川精机(株) | TSM3202 |
| | DELTA电子(株) | ECMA-C10602 |
| | Siemens | 1FL6032-2AF |
| | Schneider | BCH2LD023 |

【注意事项】

本产品未安装马达。
请客户自行准备、安装、调整马达及驱动器。
请参阅用户手册的马达安装方法, 正确进行安装。
马达的调整方法请通过客户自备马达的手册等资料进行确认。
在发生振动、共振的状态下运行, 产品寿命可能会缩短。
受适用马达影响, 也可能达不到产品性能。
请客户自行安装、调整马达安装专用部件。

■允许突出量※



LBAS08-20

| 水平使用时 | (单位: mm) | | | 壁面安装使用时 | (单位: mm) | | | 垂直使用时 | (单位: mm) | | |
|-------|----------|-----|-----|---------|----------|-----|-----|-------|----------|-----|---|
| | A | B | C | | A | B | C | | A | B | C |
| 15kg | 356 | 131 | 146 | 15kg | 146 | 131 | 356 | 3kg | 634 | 634 | |
| 25kg | 278 | 73 | 86 | 25kg | 86 | 73 | 278 | 6kg | 321 | 321 | |
| 40kg | 517 | 54 | 76 | 40kg | 76 | 54 | 517 | 8kg | 240 | 240 | |

LBAS08-10

| 水平使用时 | (单位: mm) | | | 壁面安装使用时 | (单位: mm) | | | 垂直使用时 | (单位: mm) | | |
|-------|----------|----|-----|---------|----------|----|-----|-------|----------|-----|---|
| | A | B | C | | A | B | C | | A | B | C |
| 30kg | 465 | 83 | 120 | 30kg | 120 | 83 | 465 | 5kg | 551 | 551 | |
| 50kg | 341 | 44 | 65 | 50kg | 65 | 44 | 341 | 10kg | 270 | 270 | |
| 80kg | 228 | 22 | 34 | 80kg | 34 | 22 | 228 | 20kg | 129 | 129 | |

LBAS08-5

| 水平使用时 | (单位: mm) | | | 壁面安装使用时 | (单位: mm) | | | 垂直使用时 | (单位: mm) | | |
|-------|----------|----|-----|---------|----------|----|------|-------|----------|-----|---|
| | A | B | C | | A | B | C | | A | B | C |
| 30kg | 1604 | 95 | 153 | 30kg | 153 | 95 | 1604 | 10kg | 312 | 312 | |
| 50kg | 1035 | 52 | 83 | 50kg | 83 | 52 | 1035 | 20kg | 149 | 149 | |
| 80kg | 719 | 27 | 44 | 80kg | 44 | 27 | 719 | 30kg | 95 | 95 | |
| 100kg | 608 | 19 | 31 | 100kg | 31 | 19 | 608 | | | | |

※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。
※ 计算寿命时的行程为600 mm。

| 马达规格 | 厂商名称 | 型号 |
|------|--------------|--------------|
| P | 欧姆龙(株) | R88M-K20030 |
| | | R88M-1M20030 |
| | Panasonic(株) | MSMD02 |
| | | MSMF02 |
| K | Kingservo | MHMF02 |
| | | KSMA02LI |
| | | KSMA02LG |

●适用步进马达

| 规格 | 法兰尺寸 | 瓦数 |
|------|---------|----------|
| | 60 | 56(NEMA) |
| 马达规格 | 厂商名称 | 型号 |
| A | 东方马达(株) | AZM66 |
| | | AZM69 |
| | | ARM66 |
| | | ARM69 |
| | | RKS56 |
| N | NEMA标准 | NEMA23 |

※ NEMA标准马达的尺寸可能会因厂商而异, 敬请注意。

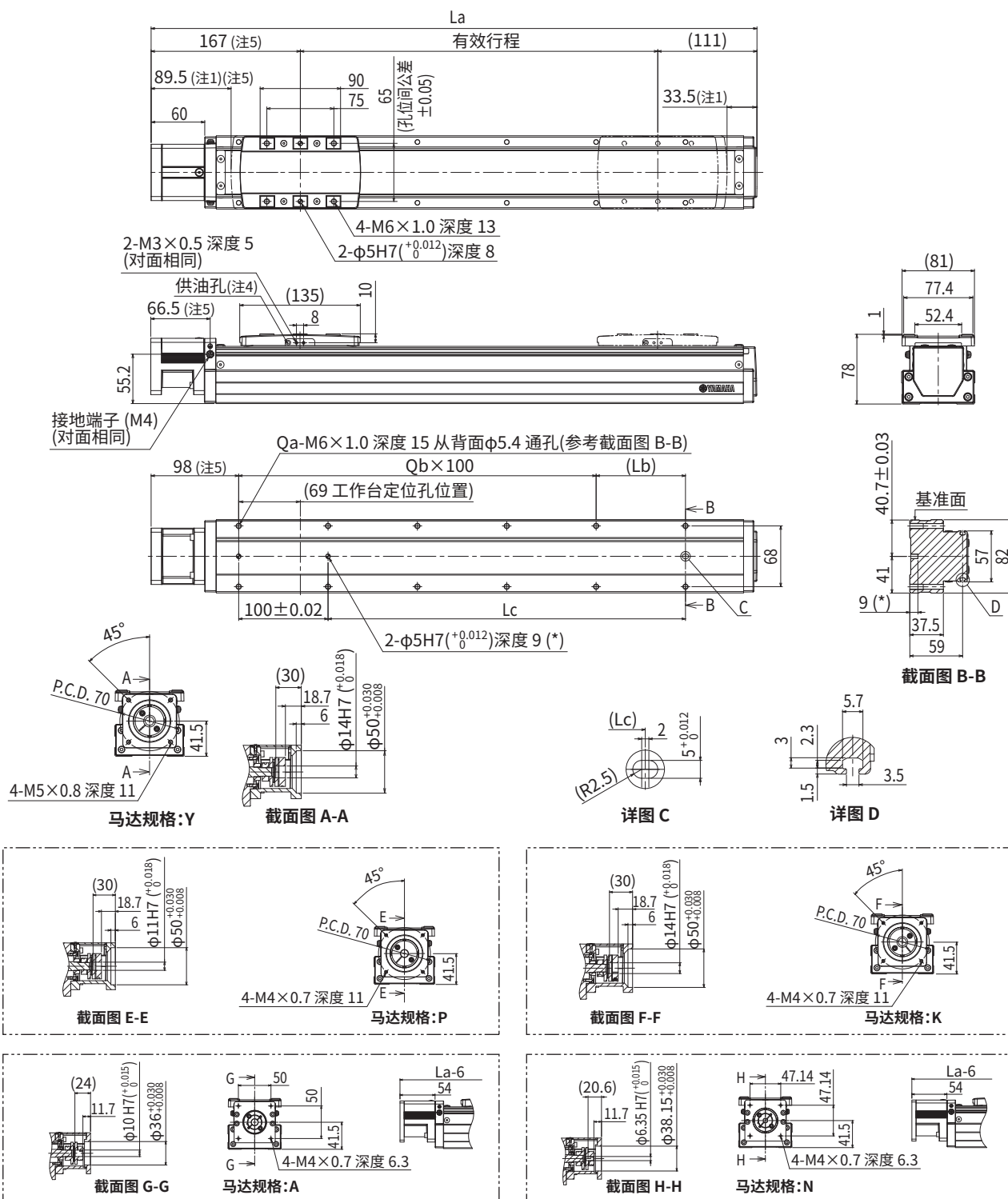
※ 马达规格: A/N不能使用弯折专用部件。

由此确认



▶ 在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。详情请确认P.16。

LBAS08 直线型 (S)



注1. 从两端到机械限位器限停的位置。

注2. 请客户自行安装、调整马达安装用专用部件。详情请参阅产品手册。

注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为 $\leq 45\text{ mm}$ 以上 \geq 的内六角螺栓 $\leq \text{M5} \times 0.8 \geq$ 。

注3: 用安装螺孔向主机安装时推荐使用杆长为《台架厚度+15 mm以下》的内六角螺栓 $\leq M6 \times 1.0$ 。

注4. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.143)

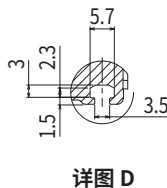
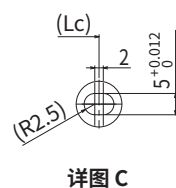
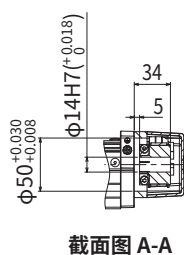
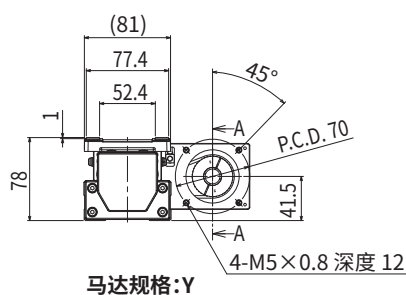
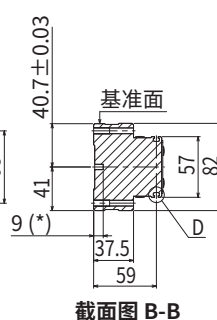
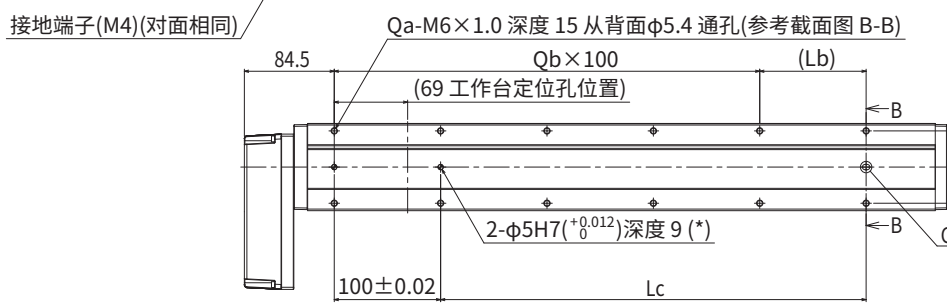
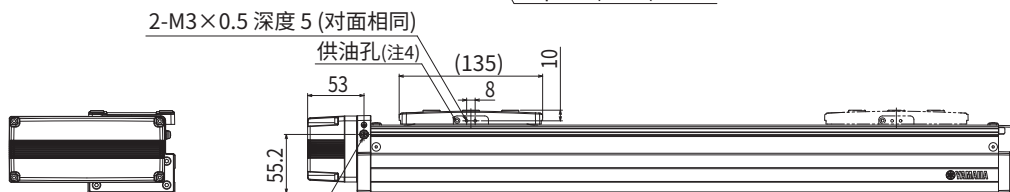
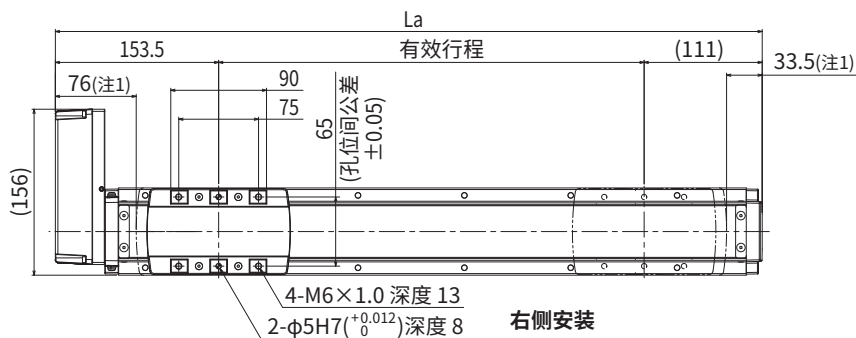
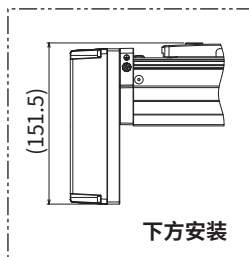
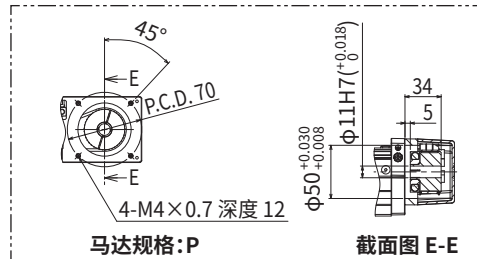
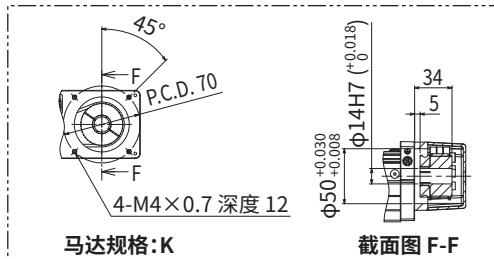
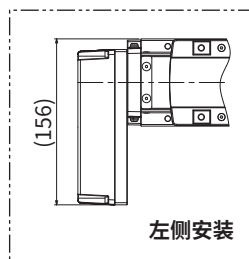
部件编号: KFU-M3861-00

注5. 马达规格:A/N时,为标记尺寸 $\ll -3\text{ mm}\gg$ 。

注6. 行程为50时,从顶面固定主体的安装通孔(Oa)有一部分会被滑块遮挡,导致只能使用4处位置。因此,建议从底面固定。

| 有效行程 | 50 ^{±6} | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 |
|------------------|------------------|------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|------|------|------|------|------|------|------|------|------|
| La | 328 | 378 | 428 | 478 | 528 | 578 | 628 | 678 | 728 | 778 | 828 | 878 | 928 | 978 | 1028 | 1078 | 1128 | 1178 | 1228 | 1278 | 1328 | 1378 |
| Lb | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 |
| Lc | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 |
| Qa | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 | 18 | 18 | 20 | 20 | 22 | 22 | 24 | 24 | 26 | 26 |
| Qb | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 | 7 | 7 | 8 | 8 | 9 | 9 | 10 | 10 | 11 | 11 |
| 主机重量(kg) | 3.7 | 4.1 | 4.5 | 4.8 | 5.2 | 5.5 | 5.8 | 6.2 | 6.5 | 6.8 | 7.2 | 7.5 | 7.9 | 8.2 | 8.5 | 8.8 | 9.2 | 9.4 | 9.8 | 10.1 | 10.5 | 10.9 |
| 最高速度 (mm/sec) | 导程20 | 1200 | | | | | | | | | | | | 1020 | 900 | 780 | 660 | 600 | 540 | 480 | 420 | 360 |
| | 导程10 | 600 | | | | | | | | | | | | 510 | 450 | 390 | 330 | 300 | 270 | 240 | 210 | 180 |
| | 导程5 | 300 | | | | | | | | | | | | 255 | 225 | 195 | 165 | 150 | 135 | 120 | 105 | 90 |
| | 速度设定 | — | | | | | | | | | | | | 85% | 75% | 65% | 55% | 50% | 45% | 40% | 35% | 30% |

LBAS08 弯折型 (A)



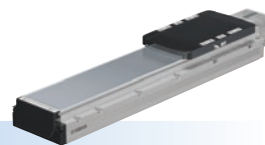
- 注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
 注2. 请客户自行安装、调整马达安装用专用部件。详情请参阅产品手册。
 注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为<45 mm以上>的内六角螺栓<M5×0.8>。
 用安装螺孔向主机安装时推荐使用杆长为<台架厚度+15 mm以下>的内六角螺栓<M6×1.0>。
 注4. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.143)
 部件编号: KFU-M3861-00
 注5. 行程为50时, 从顶部固定主体的安装通孔(Qa)有一部分会被滑块遮挡, 导致只能使用4处位置。因此, 建议从底面固定。

| 有效行程 | 50 ³⁵ | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 |
|------------------|------------------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|
| La | 314.5 | 364.5 | 414.5 | 464.5 | 514.5 | 564.5 | 614.5 | 664.5 | 714.5 | 764.5 | 814.5 | 864.5 | 914.5 | 964.5 | 1014.5 | 1064.5 | 1114.5 | 1164.5 | 1214.5 | 1264.5 | 1314.5 | 1364.5 |
| Lb | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 |
| Lc | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 |
| Qa | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 | 18 | 18 | 20 | 20 | 22 | 22 | 24 | 24 | 26 | 26 |
| Qb | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 | 7 | 7 | 8 | 8 | 9 | 9 | 10 | 10 | 11 | 11 |
| 主机重量(kg) | 4.1 | 4.5 | 4.9 | 5.2 | 5.6 | 5.9 | 6.2 | 6.6 | 6.9 | 7.2 | 7.6 | 7.9 | 8.3 | 8.6 | 8.9 | 9.2 | 9.6 | 9.8 | 10.2 | 10.5 | 10.9 | 11.3 |
| 最高速度 (mm/sec) | 导程20 | | | | | | | | | | | | | 1020 | 900 | 780 | 660 | 600 | 540 | 480 | 420 | 360 |
| | 导程10 | | | | | | | | | | | | | 510 | 450 | 390 | 330 | 300 | 270 | 240 | 210 | 180 |
| | 导程5 | | | | | | | | | | | | | 255 | 225 | 195 | 165 | 150 | 135 | 120 | 105 | 90 |
| | 速度设定 | | | | | | | | | | | | | 85% | 75% | 65% | 55% | 50% | 45% | 40% | 35% | 30% |

LBAS12

Basic机型 ●无马达单轴执行器

●滑块型 ●薄型



订购型号

| LBAS12 | | | | |
|--------|--|-----------------|--|----------------------|
| 主机 | 导程指定 | 形状 | 马达规格 | 行程 |
| | 32: 32 mm 20: 20 mm 10: 10 mm 5: 5 mm | S: 直线型 A: 弯折 | Y: Y规格(参阅下文) P: P规格(参阅下文) K: K规格(参阅下文) | 50~1250 (50 mm间距) |

LBAS12 (200W)

基本规格

| | | | | | |
|-------------------------------|-----|------------------------|-------------|------------|------------|
| 适用马达 | | 200 W | | | |
| 重复定位精度 ^{※1} | | ±0.01 mm | | | |
| 减速机构 | | 轧制滚珠丝杆φ16(C7级) | | | |
| 行程 | | 50 mm~1250 mm(50 mm间距) | | | |
| 最高速度 ^{※2} (同等) | | 1800 mm/sec | 1200 mm/sec | 600 mm/sec | 300 mm/sec |
| 滚珠丝杆导程 | | 32 mm | 20 mm | 10 mm | 5 mm |
| 最大可搬运重量 ^{※3} (同等) | 水平 | 20 kg | 40 kg | 80 kg | 100 kg |
| | 垂直 | 3 kg | 8 kg | 20 kg | 30 kg |
| 额定推力 ^{※3} (同等) | | 105 N | 170 N | 341 N | 683 N |
| 主机最大截面外形 | | W 120 mm × H 76 mm | | | |
| 全长 | 直线型 | ST + 294 mm | | | |
| | 弯折 | ST + 270.5 mm | | | |
| 使用环境温度、湿度 | | 0~40 °C、35~80 %RH(无结露) | | | |

※1. 单方向的重复定位精度

※2. 移动距离短时, 受动作条件的影响, 有时可能无法达到最高速度。

有效行程超过600mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况。(危险速度) 此时请参考表中所示的最高速度, 对速度进行下调。

※3. 额定推力、最大可搬运重量是以安装的马达输出额定扭矩为前提。

※ 加速度/减速度、惯性力矩请参阅P.111。

容许静态力矩

| | | | |
|--|-----|-----|-----|
| | MY | MP | MR |
| | 573 | 606 | 606 |

(单位: N · m)

LBAS12 (400W)

基本规格

| | | | | |
|-------------------------------|----------|---------------|----------------|----------------|
| 适用马达 | 400 W | | | |
| 滚珠丝杆导程 | 32 mm | 20 mm | 10 mm | 5 mm |
| 最大可搬运重量 ^{※1} (同等) | 水平 垂直 | 35 kg 8 kg | 50 kg 15 kg | 95 kg 25 kg |
| 额定推力 ^{※1} (同等) | | 218 N | 339 N | 678 N |

※1. 额定推力、最大可搬运重量是以安装的马达输出额定扭矩为前提。

※ 加速度/减速度、惯性力矩请参阅P.113。

※ 未记载的基本规格、容许静态力矩等与LBAS12(200W)通用。

【注意事项】

本产品未安装马达。

请客户自行准备、安装、调整马达及驱动器。

请参阅用户手册的马达安装方法, 正确进行安装。

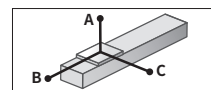
马达的调整方法请通过客户自备马达的手册等资料进行确认。

在发生振动、共振的状态下运行, 产品寿命可能会缩短。

受适用马达影响, 也可能达不到产品性能。

请客户自行安装、调整马达安装用专用部件。

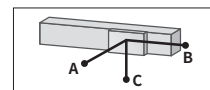
允许突出量[※]



LBAS12-32(200W)

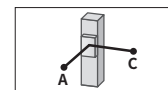
水平使用时

| | A | B | C |
|------|------|------|------|
| 5kg | 2079 | 1694 | 1224 |
| 10kg | 1134 | 834 | 627 |
| 20kg | 843 | 422 | 362 |



壁面安装使用时

| | A | B | C |
|------|------|------|------|
| 5kg | 1224 | 1694 | 2079 |
| 10kg | 627 | 834 | 1134 |
| 20kg | 362 | 422 | 843 |



垂直使用时

| | A | C |
|-----|------|------|
| 1kg | 6201 | 6201 |
| 3kg | 2057 | 2057 |

LBAS12-20(200W)

水平使用时

| | A | B | C |
|------|-----|-----|-----|
| 15kg | 946 | 548 | 445 |
| 25kg | 591 | 321 | 266 |
| 40kg | 442 | 206 | 182 |

壁面安装使用时

| | A | B | C |
|------|-----|-----|-----|
| 15kg | 445 | 548 | 946 |
| 25kg | 266 | 321 | 591 |
| 40kg | 182 | 206 | 442 |

垂直使用时

| | A | C |
|-----|------|------|
| 3kg | 2174 | 2174 |
| 5kg | 1315 | 1315 |
| 8kg | 833 | 833 |

LBAS12-10(200W)

水平使用时

| | A | B | C |
|------|------|-----|-----|
| 30kg | 729 | 299 | 278 |
| 50kg | 788 | 207 | 223 |
| 80kg | 1325 | 157 | 200 |

壁面安装使用时

| | A | B | C |
|------|-----|-----|------|
| 30kg | 278 | 299 | 729 |
| 50kg | 223 | 207 | 788 |
| 80kg | 200 | 157 | 1325 |

垂直使用时

| | A | C |
|------|------|------|
| 5kg | 1934 | 1934 |
| 10kg | 978 | 978 |
| 20kg | 503 | 503 |

LBAS12-5(200W)

水平使用时

| | A | B | C |
|-------|------|-----|-----|
| 30kg | 2478 | 430 | 513 |
| 50kg | 1820 | 258 | 320 |
| 80kg | 1522 | 160 | 208 |
| 100kg | 1443 | 127 | 168 |

壁面安装使用时

| | A | B | C |
|-------|-----|-----|------|
| 30kg | 513 | 430 | 2478 |
| 50kg | 320 | 258 | 1820 |
| 80kg | 208 | 160 | 1522 |
| 100kg | 168 | 127 | 1443 |

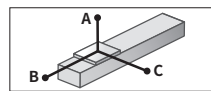
垂直使用时

| | A | C |
|------|------|------|
| 10kg | 1317 | 1317 |
| 20kg | 670 | 670 |
| 30kg | 456 | 456 |

※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。

※ 计算寿命时的行程为600 mm。

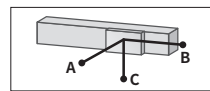
允许突出量[※]



LBAS12-32(400W)

水平使用时

| | A | B | C |
|------|------|-----|-----|
| 10kg | 1134 | 834 | 627 |
| 20kg | 843 | 422 | 362 |
| 35kg | 926 | 286 | 294 |



壁面安装使用时

| | A | B | C |
|------|-----|-----|------|
| 10kg | 627 | 834 | 1134 |
| 20kg | 362 | 422 | 843 |
| 35kg | 294 | 286 | 926 |

垂直使用时

| | A | C |
|-----|------|------|
| 3kg | 2057 | 2057 |
| 5kg | 1228 | 1228 |
| 8kg | 762 | 762 |

LBAS12-20(400W)

水平使用时

| | A | B | C |
|------|-----|-----|-----|
| 15kg | 826 | 548 | 427 |
| 30kg | 485 | 263 | 218 |
| 50kg | 433 | 172 | 162 |

壁面安装使用时

| | A | B | C |
|------|-----|-----|-----|
| 15kg | 427 | 548 | 826 |
| 30kg | 218 | 263 | 485 |
| 50kg | 162 | 172 | 433 |

垂直使用时

| | A | C |
|------|------|------|
| 5kg | 1315 | 1315 |
| 10kg | 672 | 672 |
| 15kg | 522 | 522 |

LBAS12-10(400W)

水平使用时

| | A | B | C |
|------|------|-----|-----|
| 30kg | 528 | 270 | 230 |
| 60kg | 667 | 171 | 185 |
| 95kg | 1350 | 132 | 173 |

壁面安装使用时

| | A | B | C |
|------|-----|-----|------|
| 30kg | 230 | 270 | 528 |
| 60kg | 185 | 171 | 667 |
| 95kg | 173 | 132 | 1350 |

垂直使用时

| | A | C |
|------|------|------|
| 5kg | 1934 | 1934 |
| 15kg | 660 | 660 |
| 25kg | 409 | 409 |

LBAS12-5(400W)

水平使用时

| | A | B | C |
|-------|------|-----|-----|
| 30kg | 2478 | 430 | 513 |
| 60kg | 1668 | 215 | 270 |
| 90kg | 1475 | 142 | 186 |
| 115kg | 1384 | 109 | 146 |

壁面安装使用时

| | A | B | C |
|-------|-----|-----|------|
| 30kg | 513 | 430 | 2478 |
| 60kg | 270 | 215 | 1668 |
| 90kg | 186 | 142 | 1475 |
| 115kg | 146 | 109 | 1384 |

垂直使用时

| | A | C |
|------|-----|-----|
| 15kg | 885 | 885 |
| 25kg | 541 | 541 |
| 40kg | 350 | 350 |

※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。

※ 计算寿命时的行程为600 mm。

由此确认



▶ 在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。详情请确认P.16。

特点

Basic机型
(薄型)

Basic机型
(薄型)

Basic机型
(薄型)

Basic机型
(薄型)

Basic机型
(薄型)

Basic机型
(薄型)

Basic机型
(薄型)

Basic机型
(薄型)

Basic机型
(薄型)

Basic机型
(薄型)

Basic机型
(薄型)

Basic机型
(薄型)

Basic机型
(薄型)

Basic机型
(薄型)

Basic机型
(薄型)

Basic机型
(薄型)

Basic机型
(薄型)

Basic机型
(薄型)

Basic机型
(薄型)

特点

无马达
Basic机型
LBAS

无马达
Advanced机型
LGXS

无马达
Basic机型
LBAR

带马达
Basic机型
ABAS

带马达
Advanced机型
AGXS

带马达
Basic机型
ABAR

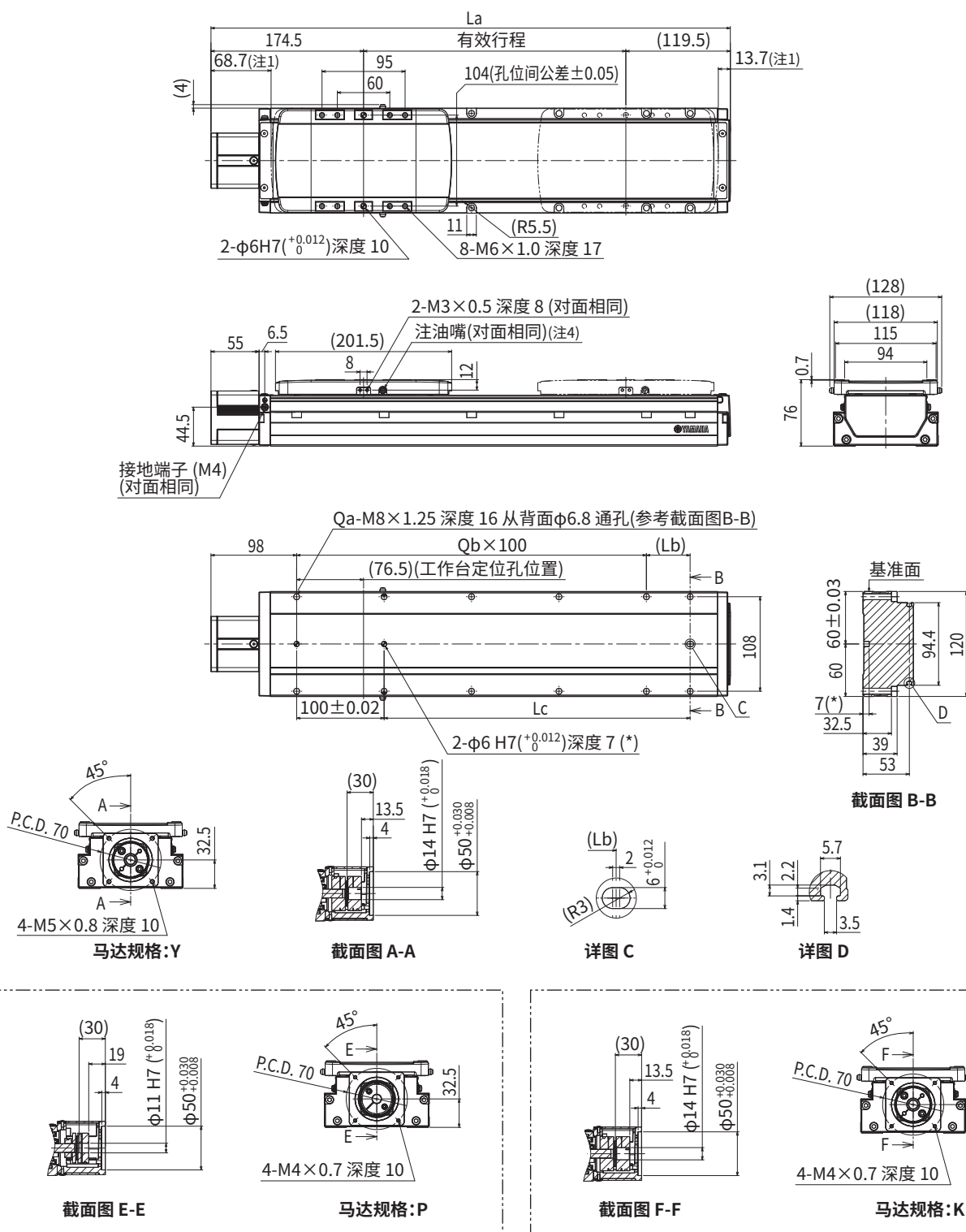
加速度/减速度
容许惯性力矩

选配件

单轴机器人
定位器
EP-01

| ■ 适用马达 (200W) | | |
|---------------|--------------|-----------------------------|
| ● 适用伺服马达 | | |
| 规格 | 法兰尺寸 | <input type="checkbox"/> 60 |
| | 瓦数 | 200 W |
| 马达规格 | 厂商名称 | 型号 |
| Y | (株)安川电机 | SGMJV-02 |
| | | SGM7J-02 |
| | (株)KEYENCE | SV-□020 |
| | | SV2-□020 |
| | 三菱电机(株) | HF-KP23 |
| | | HG-KR23 |
| | | HK-KT23 |
| | 山洋电气(株) | R2□A06020 |
| | 多摩川精机(株) | TSM3202 |
| | DELTA电子(株) | ECMA-C10602 |
| P | Siemens | 1FL6032-2AF |
| | Schneider | BCH2LD023 |
| | 欧姆龙(株) | R88M-K20030 |
| | | R88M-1M20030 |
| K | Panasonic(株) | MSMD02 |
| | | MSMF02 |
| | | MHMF02 |
| K | Kingservo | KSMA02LI |
| | | KSMA02LG |

| ■ 适用马达 (400W) | | |
|---------------|--------------|-----------------------------|
| ● 适用伺服马达 | | |
| 规格 | 法兰尺寸 | <input type="checkbox"/> 60 |
| | 瓦数 | 400 W |
| 马达规格 | 厂商名称 | 型号 |
| Y | (株)安川电机 | SGMJV-04 |
| | | SGM7J-04 |
| | (株)KEYENCE | SV-□040 |
| | | SV2-□040 |
| | 三菱电机(株) | HF-KP43 |
| | | HG-KR43 |
| | | HK-KT43 |
| | 山洋电气(株) | R2□A06040 |
| | 多摩川精机(株) | TSM3204 |
| | DELTA电子(株) | ECMA-C10604 |
| K | Siemens | 1FL6034-2AF |
| | Schneider | BCH2LD043 |
| | 欧姆龙(株) | R88M-K40030 |
| | | R88M-1M40030 |
| K | Panasonic(株) | MSMD04 |
| | | MSMF04 |
| | | MHMF04 |
| K | Kingservo | KSMA04LI |
| | | KSMA04LG |



注1. 从两端到机械限位器限停的位置。

注2. 请客户自行安装、调整马达安装用专用部件。详情请参阅产品手册。

注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为≤45 mm以上>的内六角螺栓<M6×1.0>。

用安装螺孔向主机安装时推荐使用杆长为≤台架厚度+16 mm以下>的内六角螺栓<M8×1.25>。

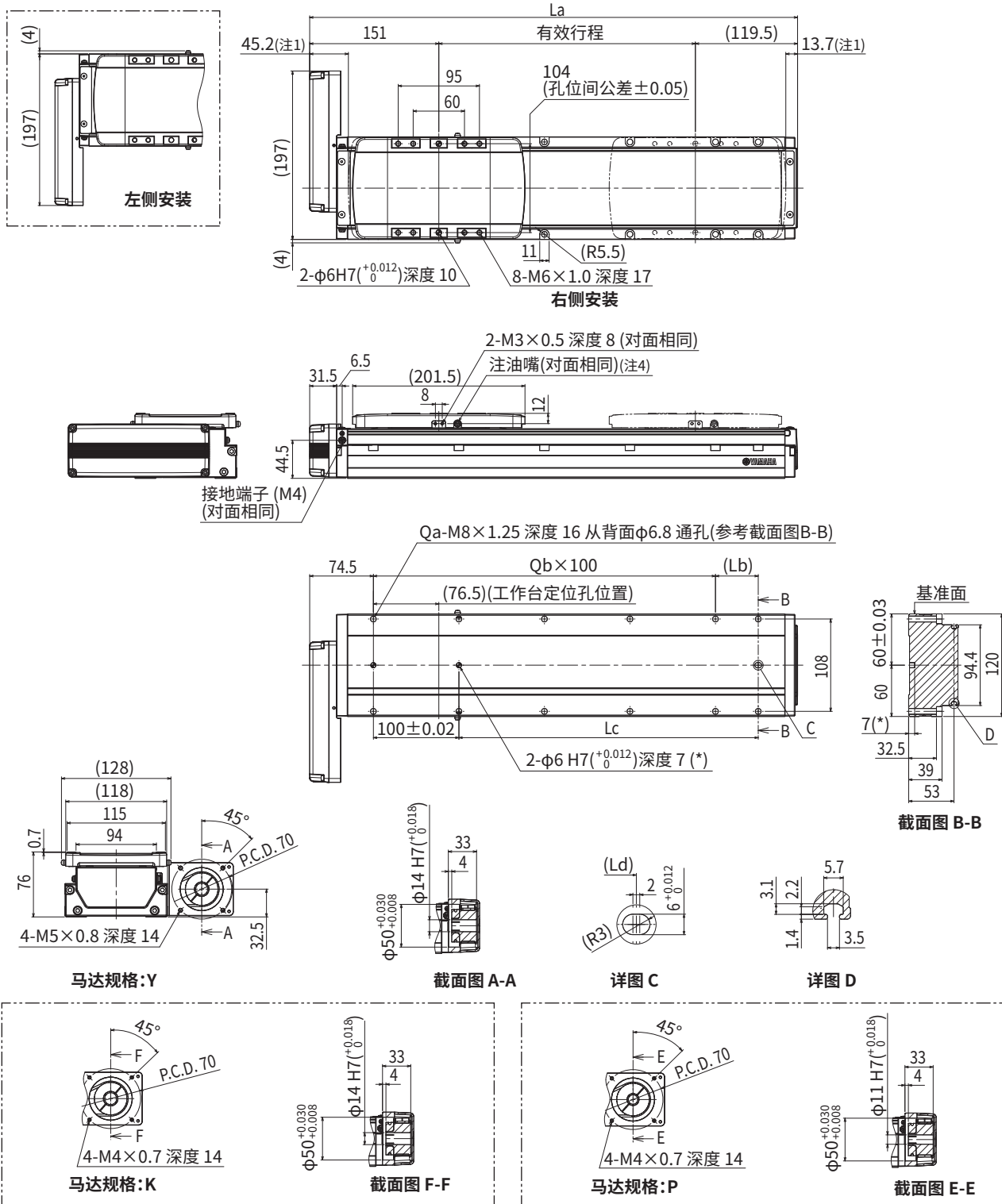
注4. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.143)

注5. 行程为50时,从顶部固定主体的安装通孔(Qa)有一部分会被滑块遮挡,导致只能使用4处位置。因此,建议从底面固定。

| 有效行程 | 50 ^{※3} | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 |
|------------------|------------------|------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|
| La | 344 | 394 | 444 | 494 | 544 | 594 | 644 | 694 | 744 | 794 | 844 | 894 | 944 | 994 | 1044 | 1094 | 1144 | 1194 | 1244 | 1294 | 1344 | 1394 | 1444 | 1494 | 1544 |
| Lb | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 |
| Lc | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | 1300 |
| Qa | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 | 18 | 18 | 20 | 20 | 22 | 22 | 24 | 24 | 26 | 26 | 28 | 28 | 30 | 30 |
| Qb | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 | 7 | 7 | 8 | 8 | 9 | 9 | 10 | 10 | 11 | 11 | 12 | 12 | 13 | 13 |
| 主机重量(kg) | 4.5 | 4.9 | 5.3 | 5.7 | 6.1 | 6.5 | 6.9 | 7.3 | 7.7 | 8.1 | 8.6 | 9 | 9.4 | 9.9 | 10.3 | 10.7 | 11.2 | 11.6 | 12.1 | 12.5 | 12.9 | 13.4 | 13.8 | 14.3 | 14.7 |
| 最高速度 (mm/sec) | 导程32 | 1800 | | | | | | | | | | 1620 | 1440 | 1260 | 1080 | 990 | 810 | 720 | 630 | 540 | 450 | 360 | 360 | 360 | 360 |
| | 导程20 | 1200 | | | | | | | | | | 1080 | 960 | 840 | 720 | 660 | 540 | 480 | 420 | 420 | 360 | 300 | 240 | 240 | 240 |
| | 导程10 | 600 | | | | | | | | | | 540 | 480 | 420 | 360 | 330 | 270 | 240 | 210 | 210 | 180 | 150 | 120 | 120 | 120 |
| | 导程5 | 300 | | | | | | | | | | 270 | 240 | 210 | 180 | 165 | 135 | 120 | 105 | 105 | 90 | 75 | 60 | 60 | 60 |
| | 速度设定 | — | | | | | | | | | | 90% | 80% | 70% | 60% | 55% | 45% | 40% | 35% | 35% | 30% | 25% | 20% | 20% | 20% |

LBAS12 弯折型 (A)

※ LBAS12(200W)与LBAS12(400W)的外形图相同。



注1. 从两端到机械限位器限停的位置。

注2. 请客户自行安装、调整马达安装用专用部件。详情请参阅产品手册。

注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为<45 mm以上>的内六角螺栓<M6×1.0>。

用安装螺孔向主机安装时推荐使用杆长为<台架厚度+16 mm以下>的内六角螺栓<M8×1.25>。

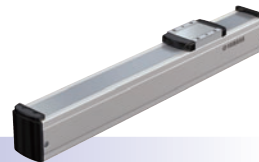
注4. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.143)

注5. 行程为50时,从顶面固定主体的安装通孔(Qa)有一部分会被滑块遮挡,导致只能使用4处位置。因此,建议从底面固定。

| 有效行程 | 50 ^{※3} | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 |
|------------------|------------------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|
| La | 320.5 | 370.5 | 420.5 | 470.5 | 520.5 | 570.5 | 620.5 | 670.5 | 720.5 | 770.5 | 820.5 | 870.5 | 920.5 | 970.5 | 1020.5 | 1070.5 | 1120.5 | 1170.5 | 1220.5 | 1270.5 | 1320.5 | 1370.5 | 1420.5 | 1470.5 | 1520.5 |
| Lb | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 |
| Lc | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | 1300 |
| Qa | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 | 18 | 18 | 20 | 20 | 22 | 22 | 24 | 24 | 26 | 26 | 28 | 28 | 30 | 30 |
| Qb | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 | 7 | 7 | 8 | 8 | 9 | 9 | 10 | 10 | 11 | 11 | 12 | 12 | 13 | 13 |
| 主机重量(kg) | 4.5 | 4.9 | 5.3 | 5.7 | 6.1 | 6.5 | 6.9 | 7.3 | 7.7 | 8.2 | 8.6 | 9.1 | 9.5 | 9.9 | 10.4 | 10.8 | 11.2 | 11.7 | 12.1 | 12.6 | 13 | 13.4 | 13.9 | 14.3 | 14.8 |
| 最高速度 (mm/sec) | 导程32 | 1800 | | | | | | | | | | 1620 | 1440 | 1260 | 1080 | 990 | 810 | 720 | 630 | 540 | 450 | 360 | 360 | 360 | 360 |
| | 导程20 | 1200 | | | | | | | | | | 1080 | 960 | 840 | 720 | 660 | 540 | 480 | 420 | 420 | 360 | 300 | 240 | 240 | 240 |
| | 导程10 | 600 | | | | | | | | | | 540 | 480 | 420 | 360 | 330 | 270 | 240 | 210 | 210 | 180 | 150 | 120 | 120 | 120 |
| | 导程5 | 300 | | | | | | | | | | 270 | 240 | 210 | 180 | 165 | 135 | 120 | 105 | 105 | 90 | 75 | 60 | 60 | 60 |
| | 速度设定 | — | | | | | | | | | | 90% | 80% | 70% | 60% | 55% | 45% | 40% | 35% | 35% | 30% | 25% | 20% | 20% | 20% |

| | | | | | | | | | |
|----|--|---|--|--|---|--|-------------------|-----|------------------------------|
| 特点 | 无马达 (滑块型) Basic机型 LBAS | 无马达 (滑块型) Advanced机型 LGXS | 无马达 (拉杆型) Basic机型 LBAR | 带马达 (滑块型) Basic机型 ABAS | 带马达 (滑块型) Advanced机型 AGXS | 带马达 (拉杆型) Basic机型 ABAR | 加速度/减速度 容许惯性力矩 | 选配件 | 单轴机器人 定位器 EP-01 |
|----|--|---|--|--|---|--|-------------------|-----|------------------------------|

MEMO



■订购型号

LGXS05

| | | | |
|----|-----------------------------------|--|---------------------|
| 主机 | 导程指定 | 侧面安全盖 | 行程 |
| | 20: 20 mm 10: 10 mm 5: 5 mm | 空白: 标准 W: 有T槽(两侧) R: 有T槽(右侧) L: 有T槽(左侧) | 50~800 (50 mm间距) |

【注意事项】

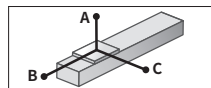
本产品未安装马达。
请客户自行准备、安装、调整马达及驱动器。
请参阅用户手册的马达安装方法，正确进行安装。
马达的调整方法请通过客户自备马达的手册等资料进行确认。
在发生振动、共振的状态下运行，产品寿命可能会缩短。
受适用马达影响，也可能达不到产品性能。
使用高加减速规格时，不能使用弯折单元。

■基本规格

| | |
|-------------------------|---|
| 适用马达 | 50 W |
| 重复定位精度 ^{※1} | ±0.005 mm |
| 减速机构 | 研磨滚珠丝杆φ12(C5级) |
| 行程 | 50 mm~800 mm(50 mm间距) |
| 最高速度 ^{※2} (同等) | 1333 mm/sec 666 mm/sec 333 mm/sec |
| 滚珠丝杆导程 | 20 mm 10 mm 5 mm |
| 最大可搬运重量 ^{※3} | 水平 5 kg 2 kg 4 kg 8 kg 垂直 2 kg 4 kg 8 kg 138 N |
| 额定推力 ^{※3} (同等) | 41 N 69 N 138 N |
| 主机最大截面外形 | W 48 mm × H 65 mm |
| 全长 | ST + 131.5 mm |
| 洁净度 ^{※4} | 相当于ISO CLASS 3(ISO14644-1) |
| 抽吸量空气 ^{※5} | 30 Nℓ/min~100 Nℓ/min |
| 使用环境温度、湿度 | 0~40 °C, 35~80 %RH(无结露) |

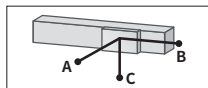
- ※1. 单方向的重复定位精度
※2. 移动距离短时，受动作条件的影响，有时可能无法达到最高速度。
有效行程超过600mm时，根据动作区域不同，可能会出现滚珠丝杆共振的情况。(危险速度)
此时请参考表中所示的最高速度，对速度进行下调。
※3. 额定推力、最大可搬运重量是以安装的马达输出额定扭矩为前提。
※4. 在洁净环境下使用时，请安装抽吸气路接头后使用。另外，洁净度是指在1000 mm/sec以下使用时的洁净度。
※5. 必要抽吸量因使用条件、使用环境而异。
※ 加速度/减速度、惯性力矩请参阅P.115。

■允许突出量[※]



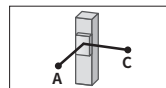
LGXS05-20

| 水平使用时 | (单位: mm) | A | B | C |
|-------|----------|-----|-----|---|
| 2kg | 898 | 269 | 350 | |
| 5kg | 583 | 112 | 159 | |



壁面安装使用时

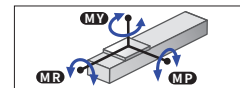
| (单位: mm) | A | B | C |
|----------|-----|-----|-----|
| 2kg | 323 | 234 | 809 |
| 5kg | 119 | 76 | 427 |



垂直使用时

| (单位: mm) | A | C |
|----------|-----|-----|
| 1kg | 452 | 452 |
| 2kg | 217 | 217 |

■容许静态力矩



| (单位: N·m) | MY | MP | MR |
|-----------|----|----|----|
| 24 | 27 | 23 | |

■适用伺服马达

| 规格 | 法兰尺寸 | 瓦数 |
|--------------|---|------|
| | □ 40 | 50 W |
| 厂商名称 | 型号 | |
| (株)安川电机 | SGMJV-A5 SGM7J-A5 | |
| (株)KEYENCE | SV-□005 SV2-□005 | |
| 三菱电机(株) | HF-KP053 [※] HG-KR053 [※] HK-KT053 [※] | |
| 欧姆龙(株) | R88M-K05030 R88M-1M05030 [※] | |
| Panasonic(株) | MHMF5A | |

| 弯折单元 产品型号 | 垫片板 部件编号 |
|--------------|--------------|
| GX-BEND-40 | KES-M2295-00 |

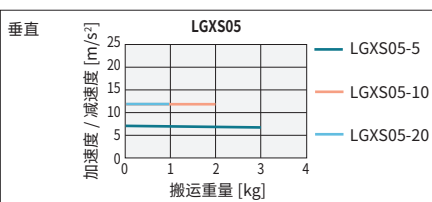
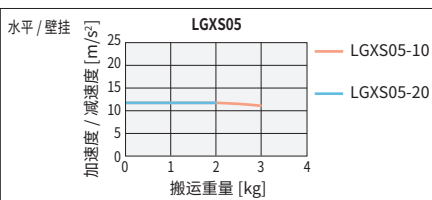
※ 与弯折单元组合需要使用专用垫片板。

在高加减速下使用时(高加减速规格)

■基本规格

| | |
|---------|---|
| 行程 | 50 mm~550 mm(50 mm间距) |
| 滚珠丝杆导程 | 20 mm 10 mm 5 mm |
| 最大可搬运重量 | 2 kg 3 kg — |
| 最大加速度 | 水平 11.77 m/s ² (1.2 G) 11.77 m/s ² (1.2 G) — 垂直 1 kg 2 kg 3 kg 11.77 m/s ² (1.2 G) 11.77 m/s ² (1.2 G) 7.17 m/s ² (0.7 G) |
| 最大可搬运重量 | 1 kg 2 kg 3 kg |
| 最大加速度 | 11.77 m/s ² (1.2 G) 11.77 m/s ² (1.2 G) 7.17 m/s ² (0.7 G) |

■搬运重量—加速度/减速度图表(参考基准)



■允许突出量[※]

LGXS05-20

| 水平使用时 | (单位: mm) | A | B | C |
|-------|----------|-----|-----|---|
| 1kg | 498 | 324 | 323 | |
| 2kg | 230 | 157 | 150 | |

壁面安装使用时

| (单位: mm) | A | B | C |
|----------|-----|-----|-----|
| 1kg | 297 | 288 | 468 |
| 2kg | 123 | 120 | 199 |

垂直使用时

| (单位: mm) | A | C |
|----------|-----|-----|
| 1kg | 223 | 223 |

LGXS05-5

| 垂直使用时 | (单位: mm) | A | C |
|-------|----------|-----|---|
| 1kg | 478 | 478 | |
| 3kg | 138 | 138 | |

LGXS05-10

| 水平使用时 | (单位: mm) | A | B | C |
|-------|----------|-----|-----|---|
| 1kg | 1159 | 460 | 645 | |
| 3kg | 381 | 148 | 206 | |

壁面安装使用时

| (单位: mm) | A | B | C |
|----------|-----|-----|------|
| 1kg | 606 | 424 | 1129 |
| 3kg | 163 | 112 | 346 |

垂直使用时

| (单位: mm) | A | C |
|----------|-----|-----|
| 1kg | 396 | 396 |
| 2kg | 182 | 182 |

※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。
※ 计算寿命时的行程为550 mm。

■高加减速时的有效行程和最高速度

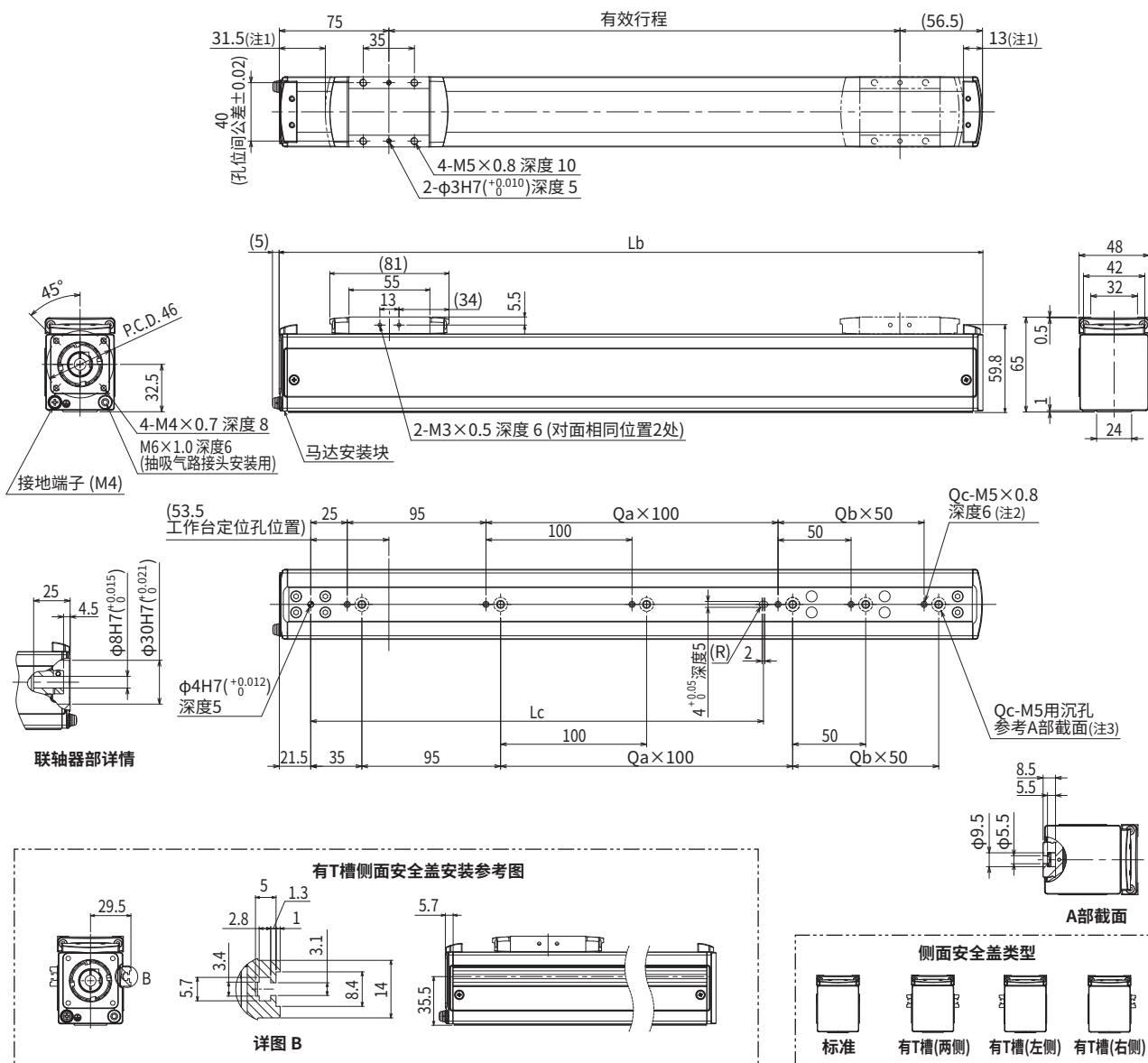
| 有效行程 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 |
|------------------|------|-----|-----|-----|-----|------|-----|-----|-----|-----|-----|
| 最高速度 (mm/sec) | 导程20 | | | | | 1333 | | | | | |
| | 导程10 | | | | | 666 | | | | | |
| | 导程5 | | | | | 333 | | | | | |

※ 使用高加减速规格时，不能使用弯折单元。
※ 高加减速规格请在50~550(50 mm间距)之间使用。
※ 没有设定危险速度。在可行行程下可以设定为最高速度。
移动距离短时，受动作条件的影响，有时可能无法达到最高速度。
※ 加速度/减速度、惯性力矩请参阅P.116。



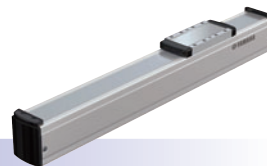
▶ 在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。详情请确认P.16。

LGXS05



- 注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
 注2. 用螺孔安装主机时, 请拆下固定螺钉进行固定。
 注3. 用沉孔(A部截面)安装主机时, 请从内侧拆下盖子进行固定。
 应使用杆长为15 mm以下的内六角螺栓(M5×0.8)。
 注4. 有T槽侧面安全盖用于安装传感器。
 注5. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.143)

| 有效行程 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
|------------------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| Lb | 181.5 | 231.5 | 281.5 | 331.5 | 381.5 | 431.5 | 481.5 | 531.5 | 581.5 | 631.5 | 681.5 | 731.5 | 781.5 | 831.5 | 881.5 | 931.5 |
| Lc | 110 | 110 | 110 | 110 | 310 | 310 | 310 | 310 | 310 | 310 | 610 | 610 | 610 | 610 | 610 | 610 |
| Qa | 0 | 0 | 0 | 0 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 |
| Qb | 0 | 1 | 2 | 3 | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 |
| Qc | 2 | 3 | 4 | 5 | 4 | 5 | 6 | 7 | 8 | 9 | 7 | 8 | 9 | 10 | 11 | 12 |
| 主机重量(kg) | 1.2 | 1.4 | 1.5 | 1.7 | 1.9 | 2.0 | 2.2 | 2.3 | 2.5 | 2.6 | 2.8 | 2.9 | 3.1 | 3.2 | 3.4 | 3.5 |
| 最高速度 (mm/sec) | 导程20 | | | | | | | | | | | | 1066 | 933 | 800 | 666 |
| | 导程10 | | | | | | | | | | | | 532 | 466 | 400 | 333 |
| | 导程5 | | | | | | | | | | | | 266 | 233 | 200 | 166 |
| | 速度设定 | | | | | | | | | | | | 80% | 70% | 60% | 50% |



订购型号

LGXS05L

主机

导程指定
20: 20 mm
10: 10 mm
5: 5 mm

侧面安全盖
空白: 标准
W: 有T槽(两侧)
R: 有T槽(右侧)
L: 有T槽(左侧)

行程
50~800
(50 mm间距)

【注意事项】

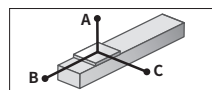
本产品未安装马达。
请客户自行准备、安装、调整马达及驱动器。
请参阅用户手册的马达安装方法，正确进行安装。
马达的调整方法请通过客户自备马达的手册等资料进行确认。
在发生振动、共振的状态下运行，产品寿命可能会缩短。
受适用马达影响，也可能达不到产品性能。
使用高加减速规格时，不能使用弯折单元。

基本规格

| | | | |
|-------------------------|----------------------------|------------|------------|
| 适用马达 | 100 W | | |
| 重复定位精度 ^{※1} | ±0.005 mm | | |
| 减速机构 | 研磨滚珠丝杆φ12(C5级) | | |
| 行程 | 50 mm~800 mm(50 mm间距) | | |
| 最高速度 ^{※2} (同等) | 1333 mm/sec | 666 mm/sec | 333 mm/sec |
| 滚珠丝杆导程 | 20 mm | 10 mm | 5 mm |
| 最大可搬运重量 ^{※3} | 水平 | 12 kg | 24 kg |
| (同等) | 垂直 | 3 kg | 6 kg |
| 额定推力 ^{※3} (同等) | 84 N | 169 N | 339 N |
| 主机最大截面外形 | W 48 mm × H 65 mm | | |
| 全长 | ST + 161.5 mm | | |
| 洁净度 ^{※4} | 相当于ISO CLASS 3(ISO14644-1) | | |
| 抽吸量空气 ^{※5} | 30 Nℓ/min~100 Nℓ/min | | |
| 使用环境温度、湿度 | 0~40℃, 35~80%RH(无结露) | | |

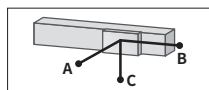
- ※1. 单方向的重复定位精度
※2. 移动距离短时，受动作条件的影响，有时可能无法达到最高速度。有效行程超过600mm时，根据动作区域不同，可能会出现滚珠丝杆共振的情况。(危险速度)
此时请参考表中所示的最高速度，对速度进行下调。
※3. 额定推力、最大可搬运重量是以安装的马达输出额定扭矩为前提。
※4. 在洁净环境下使用时，请安装抽吸气路接头后使用。另外，洁净度是指在1000 mm/sec以下使用时的洁净度。
※5. 必要抽吸量因使用条件、使用环境而异。
※ 加速度/减速度、惯性力矩请参阅P.117。

允许突出量※



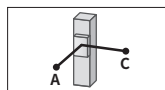
LGXS05L-20

| 水平使用时 | (单位: mm) | | |
|-------|----------|-----|-----|
| | A | B | C |
| 3kg | 1755 | 559 | 426 |
| 8kg | 737 | 200 | 153 |
| 12kg | 608 | 133 | 104 |



LGXS05L-10

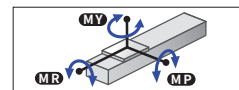
| 水平使用时 | (单位: mm) | | |
|-------|----------|-----|-----|
| | A | B | C |
| 6kg | 2416 | 389 | 333 |
| 12kg | 1397 | 187 | 161 |
| 24kg | 875 | 87 | 74 |



LGXS05L-5

| 水平使用时 | (单位: mm) | | |
|-------|----------|-----|-----|
| | A | B | C |
| 10kg | 3127 | 254 | 225 |
| 20kg | 1841 | 120 | 106 |
| 32kg | 1554 | 70 | 62 |

容许静态力矩



| (单位: N·m) | | |
|-----------|----|----|
| MY | MP | MR |
| 72 | 72 | 64 |

适用伺服马达

| 规格 | 法兰尺寸 | 瓦数 |
|--------------|---------------|-------|
| | □ 40 | 100 W |
| 厂商名称 | 型号 | |
| (株)安川电机 | SGMJV-01 | |
| | SGM7J-01 | |
| (株)KEYENCE | SV-□010 | |
| | SV2-□010 | |
| 三菱电机(株) | HF-KP13* | |
| | HG-KR13* | |
| | HK-KT13* | |
| 欧姆龙(株) | R88M-K10030 | |
| | R88M-1M10030* | |
| Panasonic(株) | MHMF01 | |

| 弯折单元 产品型号 | 垫片板 部件编号 |
|--------------|--------------|
| GX-BEND-40 | KES-M2295-00 |

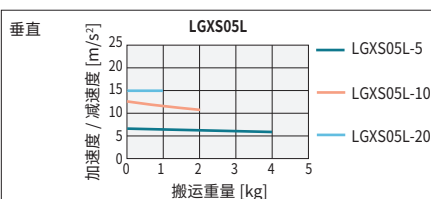
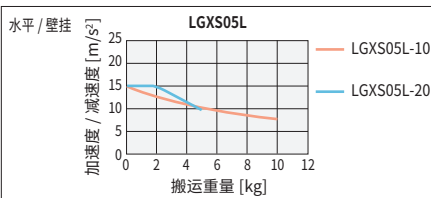
※与弯折单元组合需要使用专用垫片板。

在高加减速下使用时(高加减速规格)

基本规格

| | | | |
|---------|-----------------------------------|-----------------------------------|-----------------------------------|
| 行程 | 50 mm~550 mm(50 mm间距) | | |
| 滚珠丝杆导程 | 20 mm | 10 mm | 5 mm |
| 最大可搬运重量 | 5 kg | 10 kg | — |
| 最大加速度 | 水平 | 14.72 m/s ² (1.5 G) | 14.72 m/s ² (1.5 G) |
| | 垂直 | 1 kg | 2 kg |
| 最大可搬运重量 | 14.72 m/s ² (1.5 G) | 12.68 m/s ² (1.3 G) | 6.65 m/s ² (0.7 G) |
| 最大加速度 | 1 kg | 2 kg | 4 kg |

搬运重量—加速度/减速度图表(参考基准)



允许突出量※

LGXS05L-20

| 水平使用时 | (单位: mm) | | |
|-------|----------|-----|-----|
| | A | B | C |
| 2kg | 675 | 501 | 332 |
| 5kg | 330 | 191 | 131 |

| 壁面安装使用时 | (单位: mm) | | |
|---------|----------|-----|-----|
| | A | B | C |
| 2kg | 294 | 428 | 626 |
| 5kg | 87 | 118 | 251 |

| 垂直使用时 | (单位: mm) | |
|-------|----------|-----|
| | A | C |
| 1kg | 728 | 728 |

LGXS05L-10

| 水平使用时 | (单位: mm) | | |
|-------|----------|-----|-----|
| | A | B | C |
| 3kg | 1208 | 469 | 385 |
| 6kg | 665 | 227 | 188 |
| 10kg | 441 | 130 | 108 |

| 壁面安装使用时 | (单位: mm) | | |
|---------|----------|-----|------|
| | A | B | C |
| 3kg | 331 | 396 | 1144 |
| 6kg | 131 | 155 | 580 |
| 10kg | 49 | 58 | 315 |

| 垂直使用时 | (单位: mm) | |
|-------|----------|------|
| | A | C |
| 1kg | 1298 | 1298 |
| 2kg | 636 | 636 |

LGXS05L-5

| 垂直使用时 | (单位: mm) | |
|-------|----------|------|
| | A | C |
| 1kg | 1555 | 1555 |
| 2kg | 762 | 762 |
| 4kg | 365 | 365 |

※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。
※ 计算寿命时的行程为550 mm。

高加减速时的有效行程和最高速度

| 有效行程 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 |
|------------------|------|------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| 最高速度 (mm/sec) | 导程20 | 1333 | | | | | | | | | |
| | 导程10 | 666 | | | | | | | | | |
| | 导程5 | 333 | | | | | | | | | |

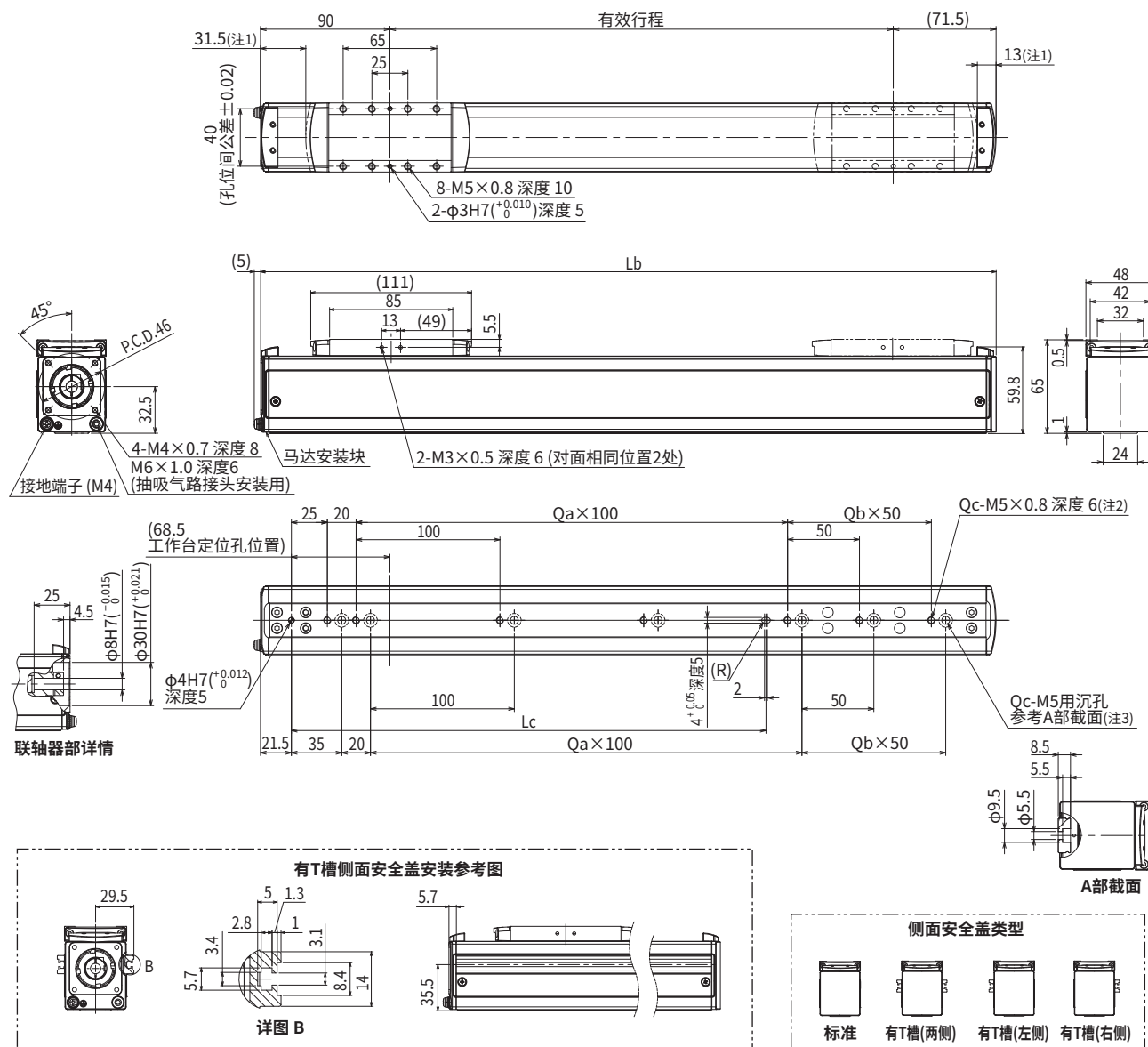
※ 使用高加减速规格时，不能使用弯折单元。
※ 高加减速规格请在50~550(50 mm间距)之间使用。
※ 没有设定危险速度。在可行行程下可以设定为最高速度。
移动距离短时，受动作条件的影响，有时可能无法达到最高速度。
※ 加速度/减速度、惯性力矩请参阅P.118。

由此确认



▶ 在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。详情请确认P.16。

LGXS05L



注1.从两端到机械限位器限停的位置。

注2.用螺孔安装主机时,请拆下固定螺钉进行固定。

注3.用沉孔(A部截面)安装主机时,请从内侧拆下盖子进行固定。
应使用杆长为15 mm以下的内六角螺栓(M5×0.8)。

注4.有T槽侧面安全盖用于安装传感器。

注5.供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.143)

| 有效行程 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
|------------------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| Lb | 211.5 | 261.5 | 311.5 | 361.5 | 411.5 | 461.5 | 511.5 | 561.5 | 611.5 | 661.5 | 711.5 | 761.5 | 811.5 | 861.5 | 911.5 | 961.5 |
| Lc | 130 | 130 | 130 | 130 | 330 | 330 | 330 | 330 | 330 | 330 | 630 | 630 | 630 | 630 | 630 | 630 |
| Qa | 1 | 1 | 1 | 1 | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 |
| Qb | 0 | 1 | 2 | 3 | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 |
| Qc | 3 | 4 | 5 | 6 | 5 | 6 | 7 | 8 | 9 | 10 | 8 | 9 | 10 | 11 | 12 | 13 |
| 主机重量(kg) | 1.4 | 1.5 | 1.7 | 1.8 | 2.0 | 2.2 | 2.3 | 2.5 | 2.6 | 2.8 | 2.9 | 3.1 | 3.2 | 3.4 | 3.5 | 3.7 |
| 最高速度 (mm/sec) | 导程20 | 1333 | | | | | | | | | | | 1066 | 933 | 800 | 666 |
| | 导程10 | 666 | | | | | | | | | | | 532 | 466 | 400 | 333 |
| | 导程5 | 333 | | | | | | | | | | | 266 | 233 | 200 | 166 |
| | 速度设定 | — | | | | | | | | | | | 80% | 70% | 60% | 50% |

LGXS07

Advanced机型

无马达单轴执行器

滑块型



订购型号

LGXS07

主机

| 导程指定 |
|-----------|
| 30: 30 mm |
| 20: 20 mm |
| 10: 10 mm |
| 5: 5 mm |

| 侧面安全盖 |
|------------|
| 空白: 标准 |
| W: 有T槽(两侧) |
| R: 有T槽(右侧) |
| L: 有T槽(左侧) |

| 行程 |
|----------------------|
| 50~1100 (50 mm间距) |

【注意事项】

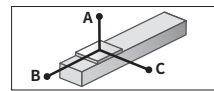
本产品未安装马达。
请客户自行准备、安装、调整马达及驱动器。
请参阅用户手册的马达安装方法，正确进行安装。
马达的调整方法请通过客户自备马达的手册等资料进行确认。
在发生振动、共振的状态下运行，产品寿命可能会缩短。
受适用马达影响，也可能达不到产品性能。
使用高加减速规格时，不能使用弯折单元。

基本规格

| | | | | |
|-------------------------|----------------------------|-------------|------------|------------|
| 适用马达 | 100 W | | | |
| 重复定位精度 ^{※1} | ±0.005 mm | | | |
| 减速机构 | 研磨滚珠丝杆φ15(C5级) | | | |
| 行程 | 50 mm~1100 mm(50 mm间距) | | | |
| 最高速度 ^{※2} (同等) | 1800 mm/sec | 1200 mm/sec | 600 mm/sec | 300 mm/sec |
| 滚珠丝杆导程 | 30 mm | 20 mm | 10 mm | 5 mm |
| 最大可搬运重量 ^{※3} | | | | |
| 水平 | 10 kg | 25 kg | 45 kg | 85 kg |
| 垂直 | 2 kg | 4 kg | 8 kg | 16 kg |
| 额定推力 ^{※3} (同等) | 56 N | 84 N | 169 N | 339 N |
| 主机最大截面外形 | W 70 mm × H 76.5 mm | | | |
| 全长 | ST + 202 mm | | | |
| 洁净度 ^{※4} | 相当于ISO CLASS 3(ISO14644-1) | | | |
| 抽吸量空气 ^{※5} | 30 Nℓ/min~115 Nℓ/min | | | |
| 使用环境温度、湿度 | 0~40℃, 35~80%RH(无结露) | | | |

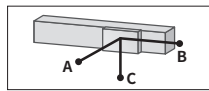
- ※1. 单方向的重复定位精度
※2. 移动距离短时，受动作条件的影响，有时可能无法达到最高速度。
有效行程超过700mm时，根据动作区域不同，可能会出现滚珠丝杆共振的情况。(危险速度)
此时请参考表中所示的最高速度，对速度进行下调。
※3. 额定推力、最大可搬运重量是以安装的马达输出额定扭矩为前提。
※4. 在洁净环境下使用时，请安装抽吸气路接头后使用。另外，洁净度是指在1000 mm/sec以下使用时的洁净度。
※5. 必要抽吸量因使用条件、使用环境而异。
※ 加速度/减速度、惯性力矩请参阅P.119。

允许突出量※



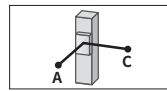
LGXS07-30

| 水平使用时 | (单位: mm) | | |
|-------|----------|------|------|
| | A | B | C |
| 2kg | 3078 | 1509 | 1221 |
| 6kg | 1191 | 501 | 418 |
| 10kg | 957 | 317 | 282 |



壁面安装使用时

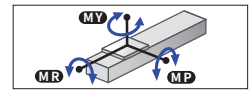
| (单位: mm) | A | B | C |
|----------|------|------|------|
| 2kg | 1237 | 1442 | 2975 |
| 6kg | 393 | 435 | 1062 |
| 10kg | 244 | 251 | 793 |



垂直使用时

| (单位: mm) | A | C |
|----------|------|------|
| 1kg | 2335 | 2335 |
| 2kg | 1158 | 1158 |

容许静态力矩



| (单位: N·m) | MY | MP | MR |
|-----------|-----|-----|----|
| 138 | 121 | 121 | |

适用伺服马达

| 规格 | 法兰尺寸 | 瓦数 |
|--------------|---------------|-------|
| | □ 40 | 100 W |
| 厂商名称 | 型号 | |
| (株)安川电机 | SGMJV-01 | |
| | SGM7J-01 | |
| (株)KEYENCE | SV-□010 | |
| | SV2-□010 | |
| 三菱电机(株) | HF-KP13* | |
| | HG-KR13* | |
| | HK-KT13* | |
| 欧姆龙(株) | R88M-K10030 | |
| | R88M-1M10030* | |
| Panasonic(株) | MHMF01 | |

| 弯折单元 产品型号 | 垫片板 部件编号 |
|--------------|--------------|
| GX-BEND-40 | KES-M2295-00 |

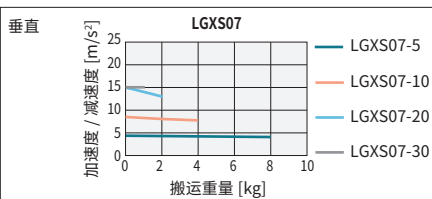
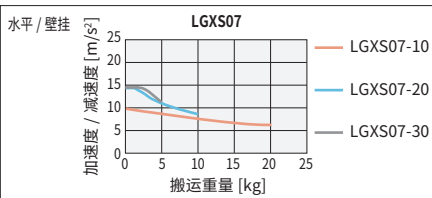
※与弯折单元组合需要使用专用垫片板。

在高加减速下使用时(高加减速规格)

基本规格

| | | | | |
|---------|-----------------------------------|-----------------------------------|----------------------------------|----------------------------------|
| 行程 | 50 mm~650 mm(50 mm间距) | | | |
| 滚珠丝杆导程 | 30 mm | 20 mm | 10 mm | 5 mm |
| 最大可搬运重量 | 5 kg | 10 kg | 20 kg | — |
| 最大加速度 | 14.72 m/s ² (1.5 G) | 14.72 m/s ² (1.5 G) | 9.64 m/s ² (1 G) | — |
| 最大可搬运重量 | 1 kg | 2 kg | 4 kg | 8 kg |
| 最大加速度 | 14.72 m/s ² (1.5 G) | 14.72 m/s ² (1.5 G) | 8.44 m/s ² (0.9 G) | 4.32 m/s ² (0.4 G) |

搬运重量—加速度/减速度图表(参考基准)



允许突出量※

| LGXS07-30 水平使用时 | (单位: mm) | | |
|-----------------|----------|-----|-----|
| | A | B | C |
| 2kg | 1020 | 897 | 608 |
| 5kg | 461 | 346 | 245 |

| 壁面安装使用时 | (单位: mm) | | |
|---------|----------|-----|-----|
| | A | B | C |
| 2kg | 579 | 830 | 976 |
| 5kg | 208 | 279 | 401 |

| 垂直使用时 | (单位: mm) | |
|-------|----------|------|
| | A | C |
| 1kg | 1165 | 1165 |

| LGXS07-20 水平使用时 | (单位: mm) | | |
|-----------------|----------|-----|-----|
| | A | B | C |
| 3kg | 1224 | 758 | 640 |
| 6kg | 684 | 369 | 321 |
| 10kg | 459 | 214 | 190 |

| 壁面安装使用时 | (单位: mm) | | |
|---------|----------|-----|------|
| | A | B | C |
| 3kg | 600 | 692 | 1175 |
| 6kg | 274 | 303 | 621 |
| 10kg | 138 | 147 | 376 |

| 垂直使用时 | (单位: mm) | |
|-------|----------|------|
| | A | C |
| 1kg | 1793 | 1793 |
| 2kg | 891 | 891 |

| LGXS07-10 水平使用时 | (单位: mm) | | |
|-----------------|----------|-----|-----|
| | A | B | C |
| 5kg | 2208 | 622 | 665 |
| 12kg | 991 | 249 | 266 |
| 20kg | 637 | 142 | 152 |

| 壁面安装使用时 | (单位: mm) | | |
|---------|----------|-----|------|
| | A | B | C |
| 5kg | 603 | 556 | 2129 |
| 12kg | 200 | 182 | 890 |
| 20kg | 83 | 75 | 497 |

| 垂直使用时 | (单位: mm) | |
|-------|----------|------|
| | A | C |
| 1kg | 3012 | 3012 |
| 2kg | 1487 | 1487 |
| 4kg | 725 | 725 |

※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。
※ 计算寿命时的行程为600 mm。

高加减速时的有效行程和最高速度

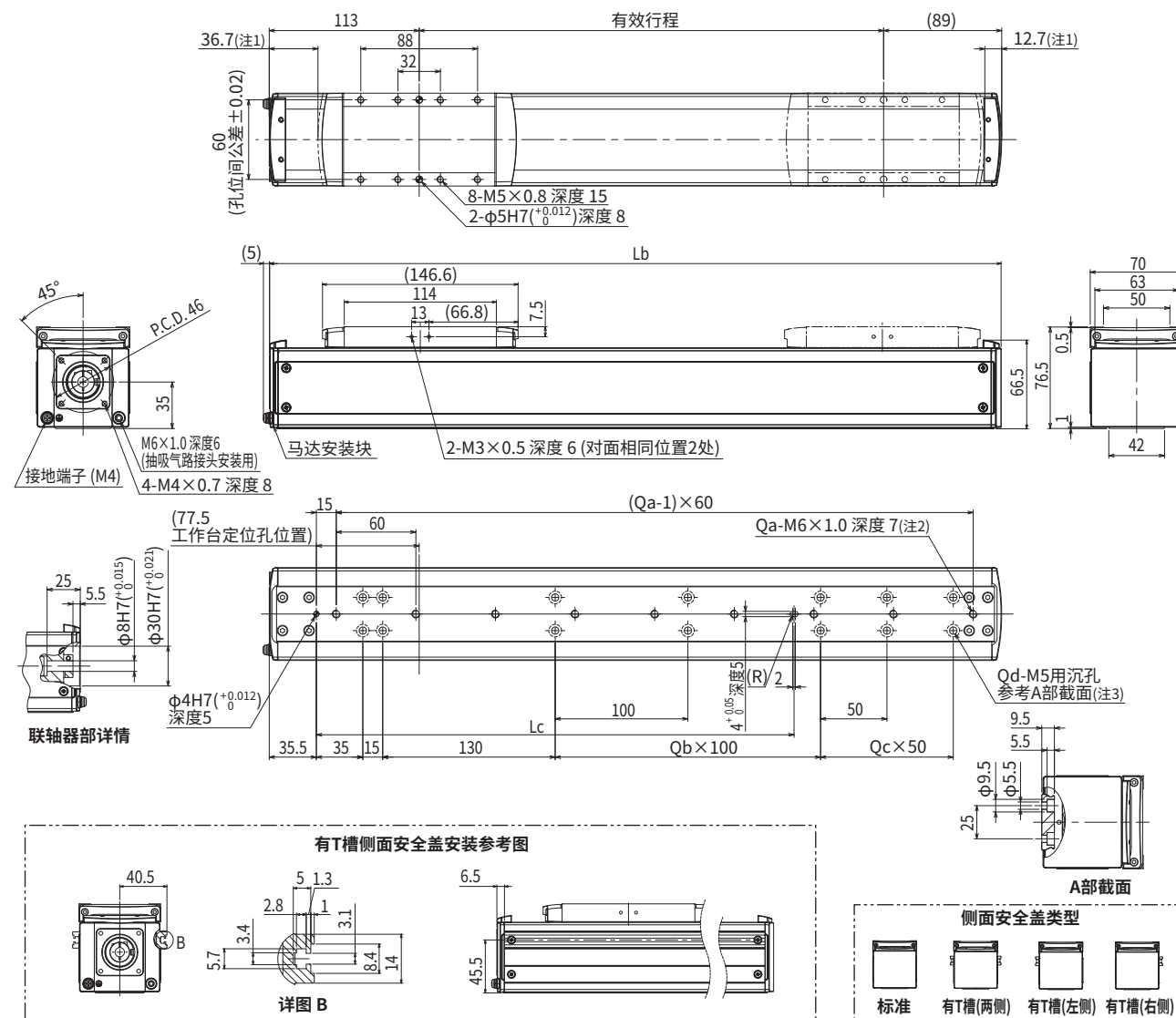
| 有效行程 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 |
|------|----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| 导程30 | | | | | | | | | | | | | |
| 导程20 | | | | | | | | | | | | | |
| 导程10 | | | | | | | | | | | | | |
| 导程5 | | | | | | | | | | | | | |

※ 使用高加减速规格时，不能使用弯折单元。
※ 高加减速规格请在50~650(50 mm间距)之间使用。
※ 没有设定危险速度。在可选行程下可以设定为最高速度。
移动距离短时，受动作条件的影响，有时可能无法达到最高速度。
※ 加速度/减速度、惯性力矩请参阅P.121。



▶ 在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。详情请确认P.16。

LGXS07



注1. 从两端到机械限位器限停的位置。

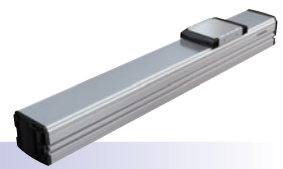
注2. 用螺孔安装主机时, 请拆下固定螺钉进行固定。

注3. 用沉孔(A部截面)安装主机时, 请从内侧拆下盖子进行固定。

注4. 有T槽侧面安全盖用于安装传感器。

注5. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.143)

| 有效行程 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 |
|------------------|------|-----|-----|-----|-----|-----|------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|------|------|------|------|------|------|------|------|
| Lb | 252 | 302 | 352 | 402 | 452 | 502 | 552 | 602 | 652 | 702 | 752 | 802 | 852 | 902 | 952 | 1002 | 1052 | 1102 | 1152 | 1202 | 1252 | 1302 |
| Lc | 160 | 160 | 160 | 160 | 360 | 360 | 360 | 360 | 360 | 360 | 360 | 360 | 360 | 760 | 760 | 760 | 760 | 760 | 760 | 760 | 760 | 760 |
| Qa | 4 | 5 | 5 | 6 | 7 | 8 | 9 | 10 | 10 | 11 | 12 | 13 | 14 | 15 | 15 | 16 | 17 | 18 | 19 | 20 | 20 | 21 |
| Qb | 0 | 0 | 0 | 0 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 |
| Qc | 0 | 1 | 2 | 3 | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | 8 | 9 |
| Qd | 6 | 8 | 10 | 12 | 10 | 12 | 14 | 16 | 18 | 20 | 22 | 24 | 18 | 20 | 22 | 24 | 26 | 28 | 30 | 32 | 34 | 36 |
| 主机重量(kg) | 3.2 | 3.4 | 3.7 | 4.0 | 4.3 | 4.5 | 4.8 | 5.1 | 5.3 | 5.6 | 5.9 | 6.2 | 6.4 | 6.7 | 7.0 | 7.2 | 7.5 | 7.8 | 8.1 | 8.3 | 8.6 | 8.9 |
| 最高速度 (mm/sec) | 导程30 | | | | | | 1800 | | | | | | | | 1530 | 1350 | 1170 | 990 | 900 | 810 | 720 | 630 |
| | 导程20 | | | | | | 1200 | | | | | | | | 1020 | 900 | 780 | 660 | 600 | 540 | 480 | 420 |
| | 导程10 | | | | | | 600 | | | | | | | | 510 | 450 | 390 | 330 | 300 | 270 | 240 | 210 |
| | 导程5 | | | | | | 300 | | | | | | | | 255 | 225 | 195 | 165 | 150 | 135 | 120 | 105 |
| | 速度设定 | | | | | | — | | | | | | | | 85% | 75% | 65% | 55% | 50% | 45% | 40% | 35% |



■订购型号

LGXS10

主机

导轨指定

30:30 mm
20:20 mm
10:10 mm
5:5 mm

马达规格

空白:标准
P:P规格(参阅下文)

行程

100~1250
(50 mm间距)

【注意事项】

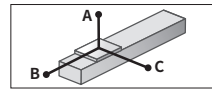
本产品未安装马达。
请客户自行准备、安装、调整马达及驱动器。
请参阅用户手册的马达安装方法,正确进行安装。
马达的调整方法请通过客户自备马达的手册等资料进行确认。
在发生振动、共振的状态下运行,产品寿命可能会缩短。
受适用马达影响,也可能达不到产品性能。
使用高加减速规格时,不能使用弯折单元。

■基本规格

| | | | | |
|-------------------------|----------------------------|-------------|------------|------------|
| 适用马达 | 200 W | | | |
| 重复定位精度 ^{※1} | ±0.005 mm | | | |
| 减速机构 | 研磨滚珠丝杆φ15(C5级) | | | |
| 行程 | 100 mm~1250 mm(50 mm间距) | | | |
| 最高速度 ^{※2} (同等) | 1800 mm/sec | 1200 mm/sec | 600 mm/sec | 300 mm/sec |
| 滚珠丝杆导程 | 30 mm | 20 mm | 10 mm | 5 mm |
| 最大可搬运重量 ^{※3} | | | | |
| 水平 | 25 kg | 40 kg | 80 kg | 100 kg |
| 垂直 | 4 kg | 8 kg | 20 kg | 30 kg |
| 额定推力 ^{※3} (同等) | 113 N | 170 N | 341 N | 683 N |
| 主机最大截面外形 | W 100 mm × H 99.5 mm | | | |
| 全长 | ST + 175.5 mm | | | |
| 洁净度 ^{※4} | 相当于ISO CLASS 3(ISO14644-1) | | | |
| 抽吸量空气 ^{※5} | 30 Nℓ/min~90 Nℓ/min | | | |
| 使用环境温度、湿度 | 0~40 °C, 35~80 %RH(无结露) | | | |

- ※1. 单方向的重复定位精度
※2. 移动距离短时,受动作条件的影响,有时可能无法达到最高速度。有效行程超过700mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况。(危险速度)
此时请参考表中所示的最高速度,对速度进行下调。
※3. 额定推力、最大可搬运重量是以安装的马达输出额定扭矩为前提。
※4. 在洁净环境下使用时,请安装抽吸气路接头后使用。另外,洁净度是指在1000 mm/sec以下使用时的洁净度。
※5. 必要抽吸量因使用条件、使用环境而异。
※ 加速度/减速度、惯性力矩请参阅P.122。

■允许突出量※



LGXS10-30

| 水平使用时 | (单位:mm) | | |
|-------|---------|-----|-----|
| | A | B | C |
| 10kg | 878 | 537 | 292 |
| 20kg | 609 | 256 | 146 |
| 25kg | 608 | 211 | 124 |

LGXS10-20

| 水平使用时 | (单位:mm) | | |
|-------|---------|-----|-----|
| | A | B | C |
| 15kg | 1269 | 451 | 282 |
| 25kg | 754 | 253 | 158 |
| 40kg | 466 | 142 | 88 |

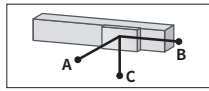
LGXS10-10

| 水平使用时 | (单位:mm) | | |
|-------|---------|-----|-----|
| | A | B | C |
| 30kg | 1794 | 298 | 203 |
| 50kg | 1358 | 162 | 111 |
| 80kg | 1266 | 86 | 59 |

LGXS10-5

| 水平使用时 | (单位:mm) | | |
|-------|---------|-----|-----|
| | A | B | C |
| 30kg | 5605 | 321 | 225 |
| 50kg | 3694 | 177 | 124 |
| 80kg | 2619 | 95 | 67 |
| 100kg | 2224 | 68 | 48 |

- ※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。
※ 计算寿命时的行程为600 mm。



壁面安装使用时

| (单位:mm) | A | B | C |
|---------|-----|-----|-----|
| 10kg | 271 | 473 | 803 |
| 20kg | 118 | 192 | 481 |
| 25kg | 93 | 147 | 454 |

壁面安装使用时

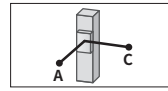
| (单位:mm) | A | B | C |
|---------|-----|-----|------|
| 15kg | 252 | 387 | 1159 |
| 25kg | 123 | 189 | 629 |
| 40kg | 51 | 78 | 311 |

壁面安装使用时

| (单位:mm) | A | B | C |
|---------|-----|-----|------|
| 30kg | 162 | 234 | 1623 |
| 50kg | 68 | 98 | 1060 |
| 80kg | 16 | 22 | 552 |

壁面安装使用时

| (单位:mm) | A | B | C |
|---------|-----|-----|------|
| 30kg | 181 | 258 | 5195 |
| 50kg | 79 | 113 | 3111 |
| 80kg | 22 | 31 | 1557 |
| 100kg | 0 | 0 | 0 |



垂直使用时

| (单位:mm) | A | C |
|---------|------|------|
| 1kg | 4135 | 4135 |
| 4kg | 985 | 985 |

垂直使用时

| (单位:mm) | A | C |
|---------|------|------|
| 3kg | 2062 | 2062 |
| 6kg | 1012 | 1012 |
| 8kg | 750 | 750 |

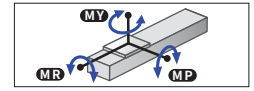
垂直使用时

| (单位:mm) | A | C |
|---------|------|------|
| 5kg | 1926 | 1926 |
| 10kg | 931 | 931 |
| 20kg | 434 | 434 |

垂直使用时

| (单位:mm) | A | C |
|---------|------|------|
| 10kg | 1018 | 1018 |
| 20kg | 477 | 477 |
| 30kg | 296 | 296 |

■容许静态力矩



| (单位:N·m) | MY | MP | MR |
|----------|-----|-----|-----|
| 274 | 274 | 274 | 241 |

■适用伺服马达

| 规格 | 法兰尺寸 | 瓦数 |
|----|------|-------|
| | □ 60 | 200 W |

| 马达规格 | 厂商名称 | 型号 |
|------|--------------|-----------------------|
| 标准 | (株)安川电机 | SGMJV-02 |
| | | SGM7J-02 |
| | (株)KEYENCE | SV-□020 |
| | | SV2-□020 |
| | 三菱电机(株) | HF-KP23 |
| P | | HG-KR23 ^{※1} |
| | | HK-KT23 ^{※1} |
| | 欧姆龙(株) | R88M-K20030 |
| | | R88M-1M20030 |
| | Panasonic(株) | MSMD02 |
| | | MSMF02 |
| | | MHMF02 |

| 弯折单元 | 垫片板 |
|--------------------------|--------------|
| 产品型号 | 部件编号 |
| GX-BEND-60 ^{※2} | KEV-M2295-00 |

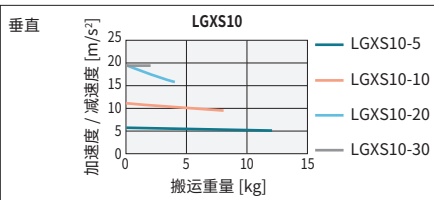
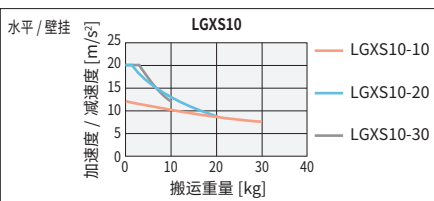
- ※1. 与弯折单元组合需要使用专用垫片板。
※2. 仅标准规格可以安装弯折单元。

在高加减速下使用时(高加减速规格)

■基本规格

| | | | | |
|---------|------------------------|------------------------------|------------------------------|--------------------------------|
| 行程 | 100 mm~650 mm(50 mm间距) | | | |
| 滚珠丝杆导程 | 30 mm | 20 mm | 10 mm | 5 mm |
| 最大可搬运重量 | 10 kg | 20 kg | 30 kg | — |
| 最大加速度 | 水平 | 19.62 m/s ² (2 G) | 19.62 m/s ² (2 G) | 11.71 m/s ² (1.2 G) |
| 最大可搬运重量 | 垂直 | 2 kg | 4 kg | 8 kg |
| 最大加速度 | 垂直 | 19.62 m/s ² (2 G) | 19.62 m/s ² (2 G) | 10.84 m/s ² (1.1 G) |
| | | | | 5.53 m/s ² (0.6 G) |

■搬运重量—加速度/减速度图表(参考基准)



■允许突出量※

LGXS10-30

| 水平使用时 | (单位:mm) | | |
|-------|---------|------|-----|
| | A | B | C |
| 3kg | 1041 | 1117 | 541 |
| 6kg | 581 | 534 | 266 |
| 10kg | 384 | 300 | 153 |

LGXS10-20

| 水平使用时 | (单位:mm) | | |
|-------|---------|-----|-----|
| | A | B | C |
| 5kg | 1218 | 844 | 493 |
| 12kg | 575 | 326 | 193 |
| 20kg | 375 | 177 | 106 |

LGXS10-10

| 水平使用时 | (单位:mm) | | |
|-------|---------|-----|-----|
| | A | B | C |
| 10kg | 1851 | 568 | 383 |
| 20kg | 973 | 263 | 177 |
| 30kg | 671 | 162 | 109 |

- ※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。
※ 计算寿命时的行程为600 mm。

| 壁面安装使用时 | (单位:mm) | | |
|---------|---------|------|------|
| | A | B | C |
| 3kg | 521 | 1046 | 1009 |
| 6kg | 241 | 466 | 539 |
| 10kg | 125 | 235 | 327 |

| 壁面安装使用时 | (单位:mm) | | |
|---------|---------|-----|------|
| | A | B | C |
| 5kg | 464 | 778 | 1177 |
| 12kg | 159 | 261 | 516 |
| 20kg | 70 | 113 | 290 |

| 壁面安装使用时 | (单位:mm) | | |
|---------|---------|-----|------|
| | A | B | C |
| 10kg | 343 | 504 | 1784 |
| 20kg | 136 | 199 | 885 |
| 30kg | 67 | 98 | 552 |

| 垂直使用时 | (单位:mm) | |
|-------|---------|------|
| | A | C |
| 1kg | 2054 | 2054 |
| 2kg | 994 | 994 |

| 垂直使用时 | (单位:mm) | |
|-------|---------|------|
| | A | C |
| 2kg | 1602 | 1602 |
| 4kg | 788 | 788 |

| 垂直使用时 | (单位:mm) | |
|-------|---------|------|
| | A | C |
| 3kg | 1849 | 1849 |
| 5kg | 1086 | 1086 |
| 8kg | 656 | 656 |

| LGXS10-5 | (单位:mm) | |
|----------|---------|------|
| 垂直使用时 | A | C |
| 4kg | 1550 | 1550 |
| 8kg | 743 | 743 |
| 12kg | 474 | 474 |

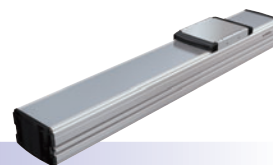
■高加减速时的有效行程和最高速度

| 有效行程 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 |
|---------------|------|------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| 最高速度 (mm/sec) | 1800 | 1200 | 600 | 300 | | | | | | | | |
| 导程30 | | | | | | | | | | | | |
| 导程20 | | | | | | | | | | | | |
| 导程10 | | | | | | | | | | | | |
| 导程5 | | | | | | | | | | | | |

- ※ 使用高加减速规格时,不能使用弯折单元。
※ 高加减速规格请在100~650(50 mm间距)之间使用。
※ 没有设定危险速度。在可选行程下可以设定为最高速度。
移动距离短时,受动作条件的影响,有时可能无法达到最高速度。
※ 加速度/减速度、惯性力矩请参阅P.124。



▶ 在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。详情请确认P.16。



■订购型号

LGXS12

| 主机 | 导轨指定 | 马达规格 | 行程 |
|----|--|----------------------|-----------------------|
| | 30:30 mm 20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm | 空白:标准 P:P规格(参阅下文) | 100~1250 (50 mm间距) |

【注意事项】

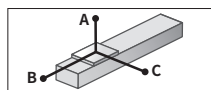
本产品未安装马达。
请客户自行准备、安装、调整马达及驱动器。
请参阅用户手册的马达安装方法,正确进行安装。
马达的调整方法请通过客户自备马达的手册等资料进行确认。
在发生振动、共振的状态下运行,产品寿命可能会缩短。
受适用马达影响,也可能达不到产品性能。
使用高加减速规格时,不能使用弯折单元。

■基本规格

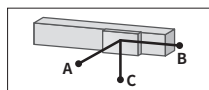
| | | | | |
|-------------------------|----------------------------|-------------|------------|------------|
| 适用马达 | 400 W | | | |
| 重复定位精度 ^{※1} | ±0.005 mm | | | |
| 减速机构 | 研磨滚珠丝杆φ15(C5级) | | | |
| 行程 | 100 mm~1250 mm(50 mm间距) | | | |
| 最高速度 ^{※2} (同等) | 1800 mm/sec | 1200 mm/sec | 600 mm/sec | 300 mm/sec |
| 滚珠丝杆导程 | 30 mm | 20 mm | 10 mm | 5 mm |
| 最大可搬运重量 ^{※3} | 水平 | 35 kg | 50 kg | 95 kg |
| | 垂直 | 8 kg | 15 kg | 25 kg |
| 额定推力 ^{※3} (同等) | 225 N | 339 N | 678 N | 1360 N |
| 主机最大截面外形 | W 125 mm × H 101 mm | | | |
| 全长 | ST + 211.5 mm | | | |
| 洁净度 ^{※4} | 相当于ISO CLASS 3(ISO14644-1) | | | |
| 抽吸量空气 ^{※5} | 30 Nℓ/min~90 Nℓ/min | | | |
| 使用环境温度、湿度 | 0~40℃, 35~80%RH(无结露) | | | |

- ※1. 单方向的重复定位精度
※2. 移动距离短时,受动作条件的影响,有时可能无法达到最高速度。有效行程超过700mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况。(危险速度)
此时请参考表中所示的最高速度,对速度进行下调。
※3. 额定推力、最大可搬运重量是以安装的马达输出额定扭矩为前提。
※4. 在洁净环境下使用时,请安装抽吸气路接头后使用。另外,洁净度是指在1000 mm/sec以下使用时的洁净度。
※5. 必要抽吸量因使用条件、使用环境而异。
※ 加速度/减速度、惯性力矩请参阅P.126。

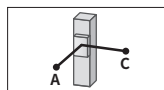
■允许突出量※



| LGXS12-30 水平使用时 (单位:mm) | | | |
|-------------------------|------|------|-----|
| | A | B | C |
| 10kg | 1796 | 1074 | 637 |
| 20kg | 1300 | 531 | 332 |
| 35kg | 1341 | 334 | 227 |

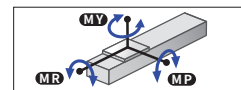


| 壁面安装使用时 (单位:mm) | | | |
|-----------------|-----|------|------|
| | A | B | C |
| 10kg | 631 | 1009 | 1720 |
| 20kg | 316 | 466 | 1171 |
| 35kg | 197 | 269 | 1130 |



| 垂直使用时 (单位:mm) | | |
|---------------|------|------|
| | A | C |
| 3kg | 2642 | 2642 |
| 6kg | 1289 | 1289 |
| 8kg | 951 | 951 |

■容许静态力矩



| (单位:N·m) | | |
|----------|-----|-----|
| MY | MP | MR |
| 334 | 334 | 294 |

■适用伺服马达

| 规格 | 法兰尺寸 瓦数 | □ 60 400 W |
|----|------------|---------------|
|----|------------|---------------|

| 马达规格 | 厂商名称 | 型号 |
|------|--------------|---|
| 标准 | (株)安川电机 | SGMJV-04 SGMJ7J-04 |
| | (株)KEYENCE | SV-□040 SV2-□040 |
| | 三菱电机(株) | HF-KP43 HG-KR43 ^{※1} HK-KT43 ^{※1} |
| | 欧姆龙(株) | R88M-K40030 R88M-1M40030 |
| P | Panasonic(株) | MSMD04 MSMF04 MHMF04 |

| 弯折单元 产品型号 | 垫片板 部件编号 |
|--------------------------|--------------|
| GX-BEND-60 ^{※2} | KEV-M2295-00 |

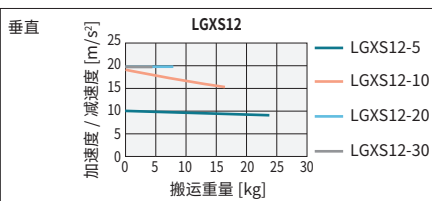
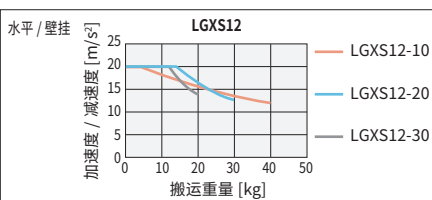
- ※1. 与弯折单元组合需要使用专用垫片板。
※2. 仅标准规格可以安装弯折单元。

在高加减速下使用时(高加减速规格)

■基本规格

| | | | | |
|---------|------------------------|---------------------------------|---------------------------------|---------------------------------|
| 行程 | 100 mm~650 mm(50 mm间距) | | | |
| 滚珠丝杆导程 | 30 mm | 20 mm | 10 mm | 5 mm |
| 最大可搬运重量 | 20 kg | 30 kg | 40 kg | — |
| 最大加速度 | 水平 | 19.62 m/s ² (2 G) | 19.62 m/s ² (2 G) | 19.62 m/s ² (2 G) |
| 最大可搬运重量 | 4 kg | 8 kg | 16 kg | 24 kg |
| 最大加速度 | 垂直 | 19.62 m/s ² (2 G) | 19.62 m/s ² (2 G) | 9.85 m/s ² (1 G) |

■搬运重量—加速度/减速度图表(参考基准)



■允许突出量※

| LGXS12-30 水平使用时 (单位:mm) | | | |
|-------------------------|------|------|-----|
| | A | B | C |
| 5kg | 1216 | 1297 | 669 |
| 12kg | 461 | 506 | 252 |
| 20kg | 316 | 280 | 147 |

| 壁面安装使用时 (单位:mm) | | | |
|-----------------|-----|------|------|
| | A | B | C |
| 5kg | 648 | 1224 | 1183 |
| 12kg | 226 | 436 | 427 |
| 20kg | 117 | 213 | 266 |

| 垂直使用时 (单位:mm) | | |
|---------------|------|------|
| | A | C |
| 2kg | 1984 | 1984 |
| 4kg | 960 | 960 |

| LGXS12-20 水平使用时 (单位:mm) | | | |
|-------------------------|-----|-----|-----|
| | A | B | C |
| 10kg | 999 | 807 | 489 |
| 20kg | 521 | 378 | 231 |
| 30kg | 382 | 234 | 146 |

| 壁面安装使用时 (单位:mm) | | | |
|-----------------|-----|-----|-----|
| | A | B | C |
| 10kg | 458 | 740 | 966 |
| 20kg | 196 | 311 | 479 |
| 30kg | 109 | 168 | 325 |

| 垂直使用时 (单位:mm) | | |
|---------------|------|------|
| | A | C |
| 3kg | 2031 | 2031 |
| 5kg | 1193 | 1193 |
| 8kg | 722 | 722 |

| LGXS12-10 水平使用时 (单位:mm) | | | |
|-------------------------|------|-----|-----|
| | A | B | C |
| 15kg | 1668 | 737 | 535 |
| 25kg | 1060 | 423 | 308 |
| 40kg | 709 | 246 | 180 |

| 壁面安装使用时 (单位:mm) | | | |
|-----------------|-----|-----|------|
| | A | B | C |
| 15kg | 491 | 672 | 1628 |
| 25kg | 263 | 358 | 1012 |
| 40kg | 134 | 181 | 644 |

| 垂直使用时 (单位:mm) | | |
|---------------|------|------|
| | A | C |
| 5kg | 2071 | 2071 |
| 10kg | 1011 | 1011 |
| 16kg | 612 | 612 |

- ※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。
※ 计算寿命时的行程为600 mm。

■高加减速时的有效行程和最高速度

| 有效行程 | | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 |
|------------------|------|------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| 最高速度 (mm/sec) | 导程30 | 1800 | | | | | | | | | | | |
| | 导程20 | 1200 | | | | | | | | | | | |
| | 导程10 | 600 | | | | | | | | | | | |
| | 导程5 | 300 | | | | | | | | | | | |

- ※ 使用高加减速规格时,不能使用弯折单元。
※ 高加减速规格请在100~650(50 mm间距)之间使用。
※ 没有设定危险速度。在可选行程下可以设定为最高速度。
移动距离短时,受动作条件的影响,有时可能无法达到最高速度。
※ 加速度/减速度、惯性力矩请参阅P.128。



▶ 在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。详情请确认P.16。

LGXS16

Advanced机型

无马达单轴执行器

滑块型



订购型号

LGXS16

| | | |
|----|-------------------------------------|------------------------|
| | | |
| 主机 | 导程指定 | 马达规格 |
| | 40: 40 mm 20: 20 mm 10: 10 mm | 空白: 标准 P: P规格(参阅下文) |
| | | 行程 |
| | | 100~1450 (50 mm间距) |

【注意事项】

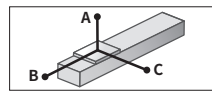
本产品未安装马达。
请客户自行准备、安装、调整马达及驱动器。
请参阅用户手册的马达安装方法,正确进行安装。
马达的调整方法请通过客户自备马达的手册等资料进行确认。
在发生振动、共振的状态下运行,产品寿命可能会缩短。
受适用马达影响,也可能达不到产品性能。
使用高加减速规格时,不能使用弯折单元。

基本规格

| | |
|-------------------------|---|
| 适用马达 | 750 W |
| 重复定位精度 ^{※1} | ±0.005 mm |
| 减速机构 | 研磨滚珠丝杆φ20(C5级) |
| 行程 | 100 mm~1450 mm(50 mm间距) |
| 最高速度 ^{※2} (同等) | 2400 mm/sec 1200 mm/sec 600 mm/sec |
| 滚珠丝杆导程 | 40 mm 20 mm 10 mm |
| 最大可搬运重量 ^{※3} | 水平 45 kg 95 kg 130 kg 垂直 12 kg 28 kg 55 kg |
| 额定推力 ^{※3} (同等) | 320 N 640 N 1280 N |
| 主机最大截面外形 | W 160 mm × H 130 mm |
| 全长 | ST + 242.5 mm |
| 洁净度 ^{※4} | 相当于ISO CLASS 3(ISO14644-1) |
| 抽吸量空气 ^{※5} | 30 Nℓ/min~90 Nℓ/min |
| 使用环境温度、湿度 | 0~40 °C, 35~80 %RH(无结露) |

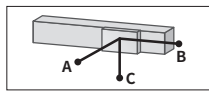
- ※1. 单方向的重复定位精度
※2. 移动距离短时,受动作条件的影响,有时可能无法达到最高速度。
有效行程超过800mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况。(危险速度)
此时请参考表中所示的最高速度,对速度进行下调。
※3. 额定推力、最大可搬运重量是以安装的马达输出额定扭矩为前提。
※4. 在洁净环境下使用时,请安装抽吸气路接头后使用。另外,洁净度是指在1000 mm/sec以下使用时的洁净度。
※5. 必要抽吸量因使用条件、使用环境而异。
※ 加速度/减速度、惯性力矩请参阅P.130。

允许突出量※



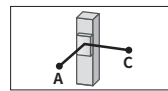
LGXS16-40

| | |
|-------|----------------|
| 水平使用时 | (单位: mm) |
| | A B C |
| 15kg | 2876 1866 1253 |
| 30kg | 2385 997 776 |
| 45kg | 2339 720 604 |



壁面安装使用时

| |
|---------------------|
| (单位: mm) |
| A B C |
| 15kg 1273 1802 2797 |
| 30kg 782 935 2263 |
| 45kg 598 658 2174 |



垂直使用时

| |
|----------------|
| (单位: mm) |
| A C |
| 3kg 6605 6605 |
| 6kg 3699 3699 |
| 12kg 2827 2827 |

LGXS16-20

| 水平使用时 | | (单位: mm) | |
|-------|------|----------|------|
| | A | B | C |
| 30kg | 3862 | 1255 | 1106 |
| 50kg | 2568 | 733 | 652 |
| 80kg | 1798 | 440 | 394 |
| 95kg | 1579 | 362 | 325 |

壁面安装使用时

| |
|---------------------|
| (单位: mm) |
| A B C |
| 30kg 1102 1192 3742 |
| 50kg 630 671 2422 |
| 80kg 360 377 1612 |
| 95kg 288 300 1373 |

垂直使用时

| |
|----------------|
| (单位: mm) |
| A C |
| 10kg 3404 3404 |
| 20kg 1740 1740 |
| 28kg 1504 1504 |

LGXS16-10

| 水平使用时 | | (单位: mm) | |
|-------|------|----------|------|
| | A | B | C |
| 50kg | 6253 | 1026 | 1024 |
| 80kg | 4447 | 623 | 624 |
| 100kg | 3957 | 489 | 490 |
| 130kg | 3786 | 365 | 367 |

壁面安装使用时

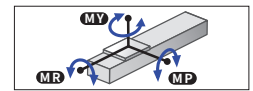
| |
|--------------------|
| (单位: mm) |
| A B C |
| 50kg 980 964 6089 |
| 80kg 573 561 4240 |
| 100kg 437 426 3706 |
| 130kg 312 302 3422 |

垂直使用时

| |
|----------------|
| (单位: mm) |
| A C |
| 15kg 3434 3434 |
| 30kg 1684 1684 |
| 55kg 889 889 |

- ※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。
※ 计算寿命时的行程为600 mm。

容许静态力矩



| |
|-----------|
| (单位: N·m) |
| MY 706 |
| MP 706 |
| MR 620 |

适用伺服马达

| | | |
|------|--------------|---|
| 规格 | 法兰尺寸 | □ 80 |
| | 瓦数 | 750 W |
| 马达规格 | 厂商名称 | 型号 |
| 标准 | (株)安川电机 | SGMJV-08 SGMTJ-08 |
| | (株)KEYENCE | SV-□075 SV2-□075 |
| | HF-KP73 | |
| | 三菱电机(株) | HG-KR73 ^{※1} HK-KT7M3 ^{※1} |
| | 欧姆龙(株) | R88M-K75030 R88M-1M75030 |
| P | 欧姆龙(株) | R88M-K75030 R88M-1M75030 |
| | Panasonic(株) | MSMD08 MSMF08 |
| | | MHMF08 |

| | |
|--------------------------|--------------|
| 弯折单元 产品型号 | 垫片板 部件编号 |
| GX-BEND-80 ^{※2} | KEX-M2295-00 |

- ※1. 与弯折单元组合需要使用专用垫片板。
※2. 仅标准规格可以安装弯折单元。

在高加减速下使用时(高加减速规格)

基本规格

| | |
|---------|--|
| 行程 | 100 mm~800 mm(50 mm间距) |
| 滚珠丝杆导程 | 40 mm 20 mm 10 mm |
| 最大可搬运重量 | 30 kg 60 kg — |
| 最大加速度 | 水平 19.62 m/s ² 19.84 m/s ² — (2 G) (2 G) |
| 最大可搬运重量 | 8 kg 16 kg 32 kg |
| 最大加速度 | 垂直 19.62 m/s ² 18.43 m/s ² 11.17 m/s ² (2 G) (1.9 G) (1.1 G) |

允许突出量※

LGXS16-40

| 水平使用时 | | (单位: mm) | |
|-------|------|----------|-----|
| | A | B | C |
| 10kg | 1271 | 1669 | 836 |
| 20kg | 725 | 803 | 429 |
| 30kg | 534 | 514 | 287 |

壁面安装使用时

| |
|--------------------|
| (单位: mm) |
| A B C |
| 10kg 816 1585 1240 |
| 20kg 404 725 683 |
| 30kg 259 441 480 |

垂直使用时

| |
|---------------|
| (单位: mm) |
| A C |
| 3kg 2904 2904 |
| 5kg 1710 1710 |
| 8kg 1038 1038 |

LGXS16-20

| 水平使用时 | | (单位: mm) | |
|-------|------|----------|-----|
| | A | B | C |
| 20kg | 1722 | 1123 | 875 |
| 40kg | 952 | 535 | 428 |
| 60kg | 682 | 339 | 276 |

壁面安装使用时

| |
|--------------------|
| (单位: mm) |
| A B C |
| 20kg 842 1056 1679 |
| 40kg 388 470 895 |
| 60kg 232 275 611 |

垂直使用时

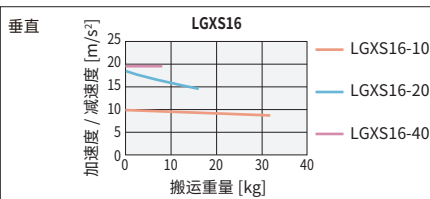
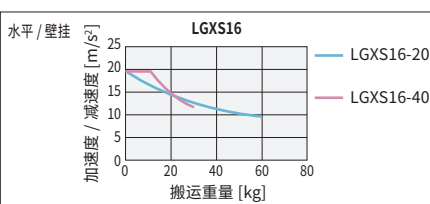
| |
|----------------|
| (单位: mm) |
| A C |
| 5kg 3473 3473 |
| 10kg 1723 1723 |
| 16kg 1064 1064 |

- ※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。
※ 计算寿命时的行程为600 mm。

LGXS16-10

| 垂直使用时 | | (单位: mm) |
|-------|------|----------|
| | A | C |
| 10kg | 2951 | 2951 |
| 20kg | 1438 | 1438 |
| 32kg | 870 | 870 |

搬运重量—加速度/减速度图表(参考基准)



高加减速时的有效行程和最高速度

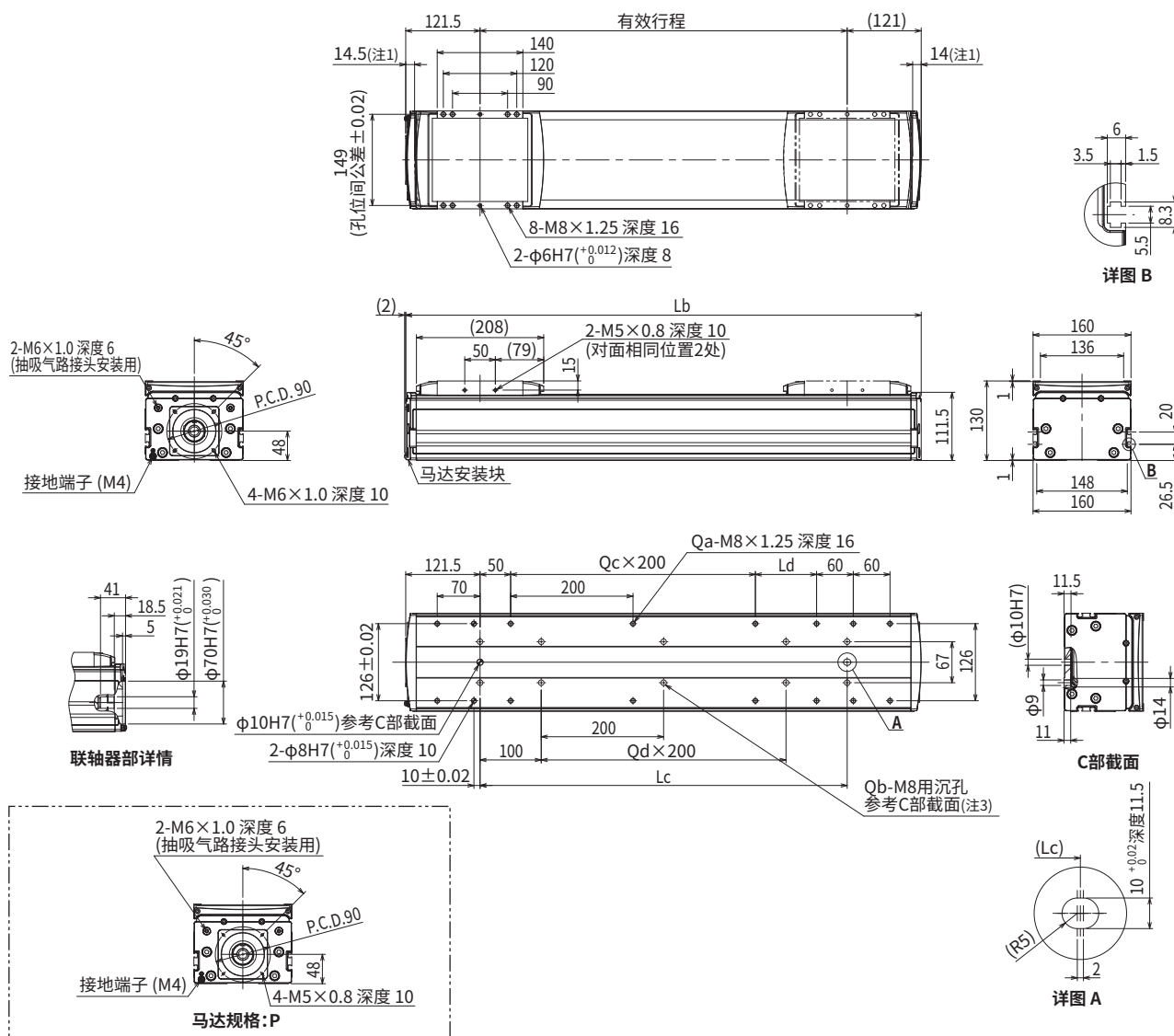
| | |
|------------------|---|
| 有效行程 | 100 150 200 250 300 350 400 450 500 550 600 650 700 750 800 |
| 最高速度 (mm/sec) | 导程40 2400 导程20 1200 导程10 600 |

- ※ 使用高加减速规格时,不能使用弯折单元。
※ 高加减速规格请在100~800(50 mm间距)之间使用。
※ 没有设定危险速度。在可选行程下可以设定为最高速度。
移动距离短时,受动作条件的影响,有时可能无法达到最高速度。
※ 加速度/减速度、惯性力矩请参阅P.132。



▶ 在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。详情请确认P.16。

LGXS16



注1.从两端到机械限位器限位的位置。

注2.用安装沉孔(C部截面)向主机安装时应使用杆长为≤25 mm以上的内六角螺栓<M8×1.25>。

用安装螺孔规格向主机安装时推荐使用杆长为≤台架厚度+15 mm以下的内六角螺栓<M8×1.25>。

注3.用安装沉孔(C部截面)安装主机时,请揭下贴纸后进行固定。

注4.供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.143)

| 有效行程 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | 1300 | 1350 | 1400 | 1450 |
|------------------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|
| Lb | 342.5 | 392.5 | 442.5 | 492.5 | 542.5 | 592.5 | 642.5 | 692.5 | 742.5 | 792.5 | 842.5 | 892.5 | 942.5 | 992.5 | 1042.5 | 1092.5 | 1142.5 | 1192.5 | 1242.5 | 1292.5 | 1342.5 | 1392.5 | 1442.5 | 1492.5 | 1542.5 | 1592.5 | 1642.5 | 1692.5 |
| Lc | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | 1300 | 1350 | 1400 | 1450 |
| Ld | 0 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | 1300 | 1350 |
| Qa | 8 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 12 | 12 | 12 | 12 | 14 | 14 | 14 | 14 | 16 | 16 | 16 | 16 | 18 | 18 | 18 | 18 | 20 | 20 | 20 | 22 | 22 | 22 |
| Qb | 4 | 6 | 6 | 6 | 6 | 8 | 8 | 8 | 8 | 10 | 10 | 10 | 10 | 12 | 12 | 12 | 12 | 14 | 14 | 14 | 14 | 16 | 16 | 16 | 16 | 18 | 18 | 18 |
| Qc | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 | 6 | 6 |
| Qd | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 | 6 | 6 |
| 主机重量(kg) | 11.7 | 12.7 | 13.7 | 14.7 | 15.7 | 16.6 | 17.6 | 18.6 | 19.6 | 20.6 | 21.5 | 22.5 | 23.5 | 24.5 | 25.5 | 26.5 | 27.4 | 28.4 | 29.4 | 30.4 | 31.4 | 32.4 | 33.3 | 34.3 | 35.3 | 36.3 | 37.3 | 38.2 |
| 最高速度 (mm/sec) | 导程40 | | | | | | | | | | | | | | | | 2160 | 1920 | 1680 | 1440 | 1320 | 1200 | 1080 | 960 | 840 | 720 | 600 | |
| | 导程20 | | | | | | | | | | | | | | | | 1080 | 960 | 840 | 720 | 660 | 600 | 540 | 480 | 420 | 360 | 300 | |
| | 导程10 | | | | | | | | | | | | | | | | 540 | 480 | 420 | 360 | 330 | 300 | 270 | 240 | 210 | 180 | 150 | |
| | 速度设定 | | | | | | | | | | | | | | | | 90% | 80% | 70% | 60% | 55% | 50% | 45% | 40% | 35% | 30% | 25% | |

LGXS20

Advanced机型

●无马达单轴执行器

●滑块型



■订购型号

LGXS20

主机

导轨指定

40: 40 mm
20: 20 mm
10: 10 mm

马达规格

空白: 标准
P: P规格(参阅下文)

行程

100~1450
(50 mm间距)

■基本规格

| | | | |
|-------------------------------|----------------------------|------------|-----------|
| 适用马达 | 750 W | | |
| 重复定位精度 ^{※1} | ±0.005 mm | | |
| 减速机构 | 研磨滚珠丝杆φ20(C5级) | | |
| 行程 | 100 mm~1450 mm(50 mm间距) | | |
| 最高速度 ^{※2} (同等) | 2400mm/sec | 1200mm/sec | 600mm/sec |
| 滚珠丝杆导程 | 40 mm | 20 mm | 10 mm |
| 最大可搬运重量 ^{※3} (同等) | 水平 | 65 kg | 130 kg |
| | 垂直 | 15 kg | 35 kg |
| 额定推力 ^{※3} (同等) | 320 N | 640 N | 1280 N |
| 主机最大截面外形 | W 200 mm × H 140 mm | | |
| 全长 | ST + 288.5 mm | | |
| 洁净度 ^{※4} | 相当于ISO CLASS 3(ISO14644-1) | | |
| 抽吸量空气 ^{※5} | 30 Nℓ/min~90 Nℓ/min | | |
| 使用环境温度、湿度 | 0~40 °C, 35~80 %RH(无结露) | | |

※1. 单方向的重复定位精度

※2. 移动距离短时, 受动作条件的影响, 有时可能无法达到最高速度。

有效行程超过800mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况。(危险速度)
此时请参考表中所示的最高速度, 对速度进行下调。

※3. 额定推力、最大可搬运重量是以安装的马达输出额定扭矩为前提。

※4. 在洁净环境下使用时, 请安装抽吸气路接头后使用。另外, 洁净度是指在1000 mm/sec以下使用时的洁净度。

※5. 必要抽吸量因使用条件、使用环境而异。

※ 加速度/减速度、惯性力矩请参阅P.133。

【注意事项】

本产品未安装马达。

请客户自行准备、安装、调整马达及驱动器。

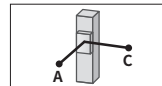
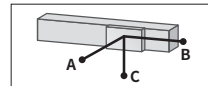
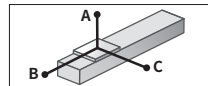
请参阅用户手册的马达安装方法, 正确进行安装。

马达的调整方法请通过客户自备马达的手册等资料进行确认。

在发生振动、共振的状态下运行, 产品寿命可能会缩短。

受适用马达影响, 也可能达不到产品性能。

■允许突出量※



LGXS20-40

水平使用时

(单位: mm)

| | A | B | C |
|------|------|------|------|
| 20kg | 5318 | 2821 | 2096 |
| 40kg | 4836 | 1609 | 1369 |
| 65kg | 4824 | 1088 | 1001 |

壁面安装使用时

(单位: mm)

| | A | B | C |
|------|------|------|------|
| 20kg | 2171 | 2751 | 5211 |
| 40kg | 1417 | 1539 | 4667 |
| 65kg | 1013 | 1018 | 4575 |

垂直使用时

(单位: mm)

| | A | C |
|------|------|------|
| 5kg | 8187 | 8187 |
| 10kg | 5203 | 5203 |
| 15kg | 4810 | 4810 |

LGXS20-20

水平使用时

(单位: mm)

| | A | B | C |
|-------|------|------|------|
| 50kg | 5436 | 1493 | 1377 |
| 80kg | 4417 | 911 | 854 |
| 100kg | 4592 | 756 | 727 |
| 130kg | 4338 | 596 | 584 |

壁面安装使用时

(单位: mm)

| | A | B | C |
|-------|------|------|------|
| 50kg | 1390 | 1423 | 5265 |
| 80kg | 849 | 841 | 4153 |
| 100kg | 708 | 686 | 4253 |
| 130kg | 550 | 526 | 3933 |

垂直使用时

(单位: mm)

| | A | C |
|------|------|------|
| 20kg | 3436 | 3436 |
| 30kg | 2600 | 2600 |
| 35kg | 3073 | 3073 |

LGXS20-10

水平使用时

(单位: mm)

| | A | B | C |
|-------|-------|------|------|
| 40kg | 22519 | 2607 | 2713 |
| 80kg | 16716 | 1274 | 1331 |
| 120kg | 14066 | 830 | 868 |
| 160kg | 12284 | 608 | 637 |

壁面安装使用时

(单位: mm)

| | A | B | C |
|-------|------|------|-------|
| 40kg | 2704 | 2537 | 22210 |
| 80kg | 1293 | 1204 | 16141 |
| 120kg | 818 | 760 | 13223 |
| 160kg | 580 | 538 | 11190 |

垂直使用时

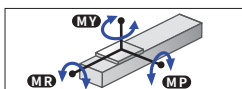
(单位: mm)

| | A | C |
|------|------|------|
| 20kg | 5157 | 5157 |
| 40kg | 2553 | 2553 |
| 65kg | 1600 | 1600 |

※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。

※ 计算寿命时的行程为600 mm。

■容许静态力矩



| | MY | MP | MR |
|-------------|------|------|------|
| (单位: N · m) | 1423 | 1423 | 1251 |

■适用伺服马达

| 规格 | 法兰尺寸 瓦数 | |
|------|--------------|------------------------|
| | 80 | 750 W |
| 马达规格 | 厂商名称 | 型号 |
| 标准 | (株)安川电机 | SGMJV-08 |
| | | SGM7J-08 |
| | (株)KEYENCE | SV-□075 |
| | | SV2-□075 |
| | 三菱电机(株) | HF-KP73 |
| | | HG-KR73 ^{※1} |
| P | | HK-KT7M3 ^{※1} |
| | 欧姆龙(株) | R88M-K75030 |
| | | R88M-1M75030 |
| | Panasonic(株) | MSMD08 |
| | | MSMF08 |
| | | MHMF08 |

| 弯折单元 产品型号 | 垫片板 部件编号 |
|--------------------------|--------------|
| GX-BEND-80 ^{※2} | KEX-M2295-00 |

※1. 与弯折单元组合需要使用专用垫片板。

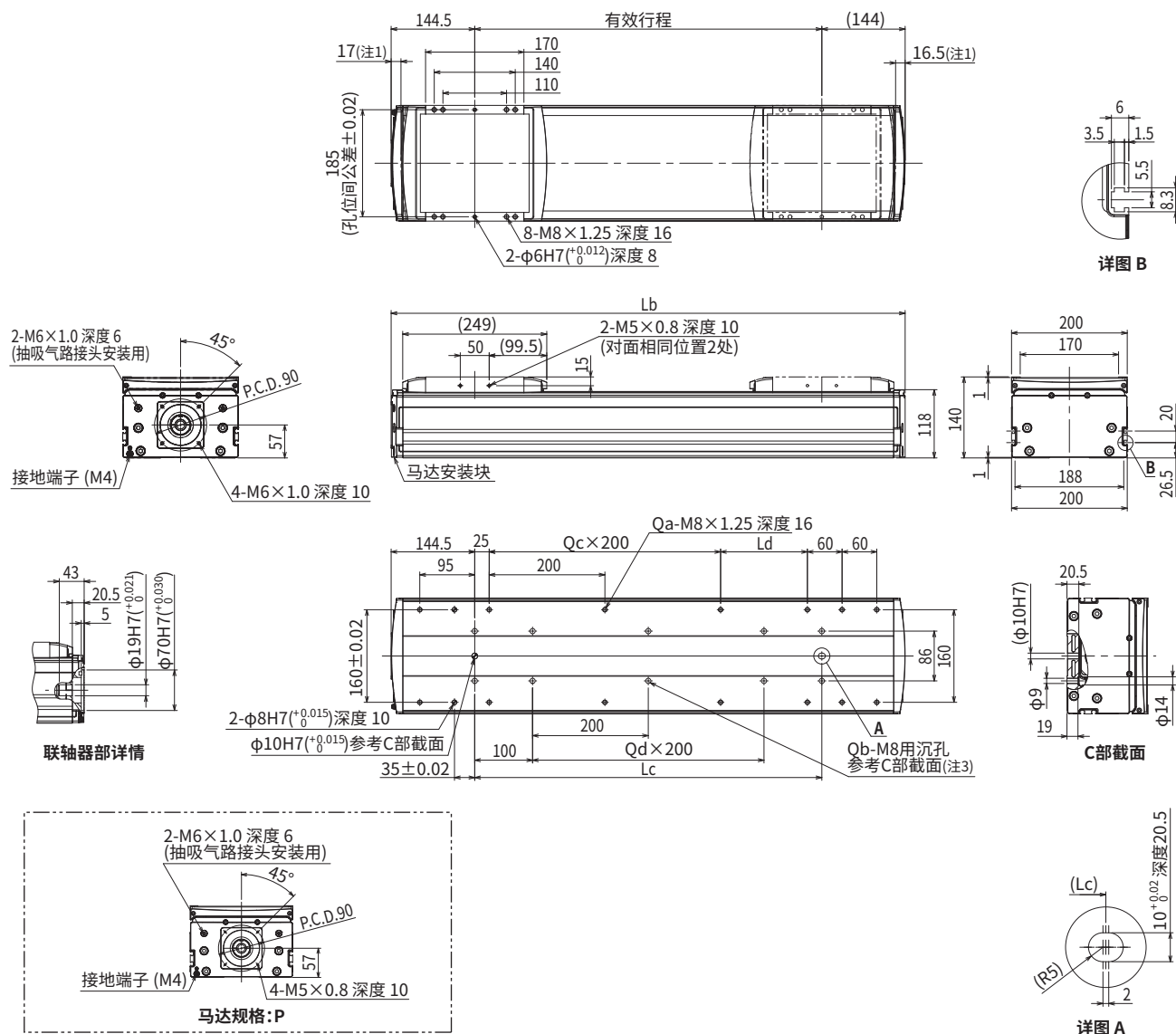
※2. 仅标准规格可以安装弯折单元。

由此确认



▶ 在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。详情请确认P.16。

LGXS20



注1.从两端到机械限位器限停的位置。

注2.用安装沉孔(C部截面)向主机安装时应使用杆长为<25 mm以上>的内六角螺栓<M8×1.25>。

用安装螺孔规格向主机安装时推荐使用杆长为<台架厚度+15 mm以下>的内六角螺栓<M8×1.25>。

注3.用安装沉孔(C部截面)安装主机时,请揭下贴纸后进行固定。

注4.供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.143)

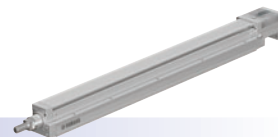
| 有效行程 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | 1300 | 1350 | 1400 | 1450 |
|----------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|
| Lb | 388.5 | 438.5 | 488.5 | 538.5 | 588.5 | 638.5 | 688.5 | 738.5 | 788.5 | 838.5 | 888.5 | 938.5 | 988.5 | 1038.5 | 1088.5 | 1138.5 | 1188.5 | 1238.5 | 1288.5 | 1338.5 | 1388.5 | 1438.5 | 1488.5 | 1538.5 | 1588.5 | 1638.5 | 1688.5 | 1738.5 |
| Lc | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | 1300 | 1350 | 1400 | 1450 |
| Ld | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 |
| Qa | 10 | 10 | 10 | 10 | 12 | 12 | 12 | 12 | 14 | 14 | 14 | 14 | 16 | 16 | 16 | 16 | 18 | 18 | 18 | 20 | 20 | 20 | 20 | 20 | 22 | 22 | 22 | 22 |
| Qb | 4 | 6 | 6 | 6 | 6 | 8 | 8 | 8 | 8 | 10 | 10 | 10 | 10 | 12 | 12 | 12 | 12 | 14 | 14 | 14 | 14 | 16 | 16 | 16 | 16 | 18 | 18 | 18 |
| Qc | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 | 6 | 6 | 6 |
| Qd | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 | 6 | 6 | 6 |
| 主机重量(kg) | 17.2 | 18.5 | 19.8 | 21.1 | 22.4 | 23.7 | 25.0 | 26.3 | 27.6 | 28.8 | 30.1 | 31.4 | 32.7 | 34.0 | 35.3 | 36.6 | 37.9 | 39.2 | 40.4 | 41.7 | 43.0 | 44.3 | 45.6 | 46.9 | 48.2 | 49.5 | 50.8 | 52.0 |
| 最高速度 | 2400 | | | | | | | | | | | | | | | 2160 | 1920 | 1680 | 1440 | 1320 | 1200 | 1080 | 960 | 840 | 720 | 600 | | |
| 导程40 | | | | | | | | | | | | | | | | 1080 | 960 | 840 | 720 | 660 | 600 | 540 | 480 | 420 | 360 | 300 | | |
| 导程20 | | | | | | | | | | | | | | | | 540 | 480 | 420 | 360 | 330 | 300 | 270 | 240 | 210 | 180 | 150 | | |
| 导程10 | | | | | | | | | | | | | | | | 90% | 80% | 70% | 60% | 55% | 50% | 45% | 40% | 35% | 30% | 25% | | |
| 速度设定 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

LBAR04

Basic机型

●无马达单轴执行器

●拉杆型



■订购型号

LBAR04

主机

导程指定

12: 12 mm
6: 6 mm

形状

S: 直线型
A: 弯折

马达规格

Y: Y规格(参阅下文)
P: P规格(参阅下文)
A: A规格(参阅下文)
S: S规格(参阅下文)
N: N规格(参阅下文)

行程

50~500
(50 mm间距)

【注意事项】

本产品未安装马达。

请客户自行准备、安装、调整马达及驱动器。

请参阅用户手册的马达安装方法, 正确进行安装。

马达的调整方法请通过客户自备马达的手册等资料进行确认。

在发生振动、共振的状态下运行, 产品寿命可能会缩短。

受适用马达影响, 也可能达不到产品性能。

请客户自行安装、调整马达安装用专用部件。

■基本规格

| | | |
|-----------------------|-------------------------|-------------|
| 适用马达 | 50 W | |
| 重复定位精度 ^{※1} | ±0.01 mm | |
| 减速机构 | 轧制滚珠丝杆φ10(C7级) | |
| 行程 | 50 mm~500 mm(50 mm间距) | |
| 最高速度 ^{※2 ※3} | 720 mm/sec | 360 mm/sec |
| 滚珠丝杆导程 | 12 mm | 6 mm |
| 最大可搬运重量 ^{※3} | 水平 | 15 kg |
| | 垂直 | 3 kg |
| 最大推进力 ^{※3} | 83 N | 167 N |
| 拉杆不旋转精度 | ±0° | |
| 主机最大截面外形 | W 44 mm × H 46 mm | |
| 全长 | 直线型 | ST + 263 mm |
| | 弯折 | ST + 245 mm |
| 使用环境温度、湿度 | 0~40 °C, 35~80 %RH(无结露) | |

※1 单方向的重复定位精度

※2 移动距离短时, 受动作条件的影响, 有可能无法达到最高速度。

有效行程超过300mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况。(危险速度)
此时请参考表中所示的最高速度, 对速度进行下调。

※3 根据安装的马达, 有时可能无法满足记述的规格。

※ 加速度/减速度、惯性力矩请参阅P.135。

■适用马达

●适用伺服马达

| 规格 | 法兰尺寸 | 瓦数 |
|----|------|------|
| | □ 40 | 50 W |

※ 带*标记的型号的马达输出不同, 但可以安装。

| 马达规格 | 厂商名称 | 型号 |
|------|---------------|----------------------------------|
| Y | (株)安川电机 | SGMJV-A5 SGMTJ-A5 |
| | (株)KEYENCE | SV-□005 SV2-□005 |
| | 三菱电机(株) | HF-KP053 HG-KR053 HK-KT053 |
| | 欧姆龙(株) | R88M-K05030 R88M-1M05030 |
| | Panasonic(株) | MHMF5A |
| | 山洋电气(株) | R2□A04005 |
| | 多摩川精机(株) | TSM3102 |
| | DELTA电子(株) | ECMA-C1040F |
| | FANUC(株) | βiS0.2/5000 |
| | Siemens | 1FK2102-0AG 1FL6022-2AF |
| | Schneider | BCH2MBA53 |
| | Beckhoff | AM3011B* |
| | Allen-Bradley | TLY-A120* |
| | Panasonic(株) | MSMD5A MSMF5A |

●适用步进马达

| 规格 | 法兰尺寸 | □ 42 |
|------|---------|-------------------------|
| 马达规格 | 厂商名称 | 型号 |
| A | 东方马达(株) | AZM46 ARM46 RKS54 |
| | 东方马达(株) | AZM48 |
| | NEMA标准 | NEMA17 |

※ NEMA标准马达的尺寸可能会因厂商而异, 敬请注意。

※ 马达规格: A/S/N不能使用弯折专用部件。

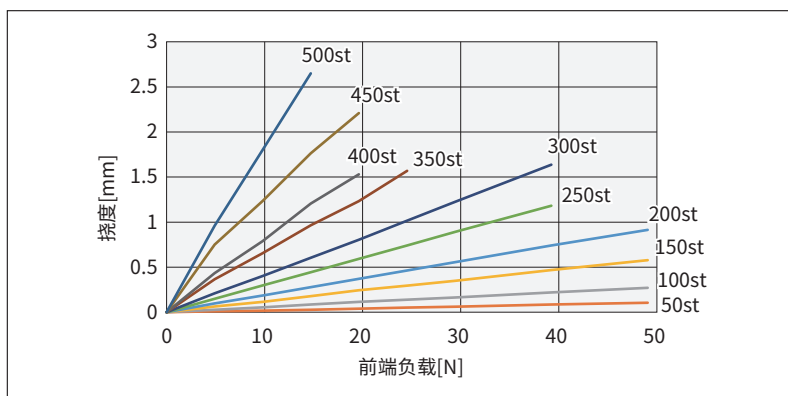
由此确认



▶ 在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟。详情请确认P.16。

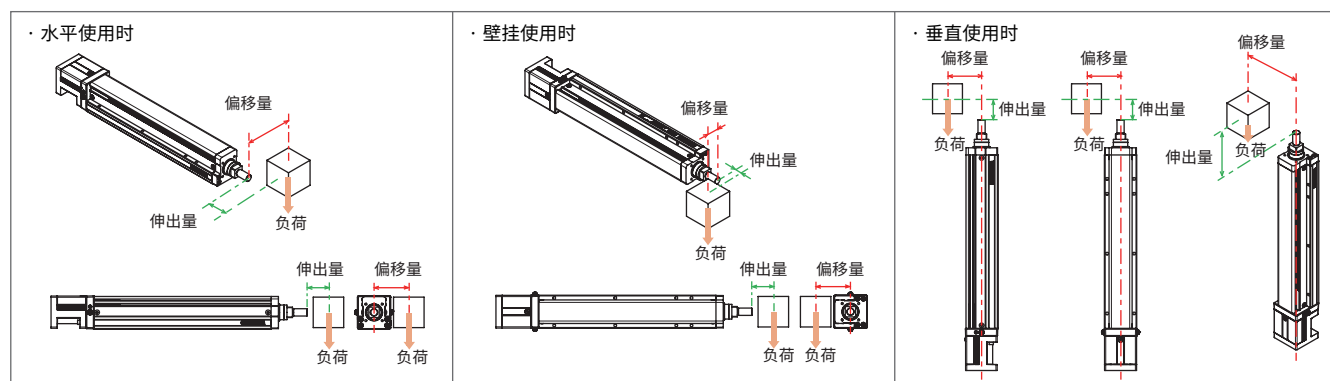
■ 拉杆挠度(参考值)

各行程的挠度请参照下述图表。

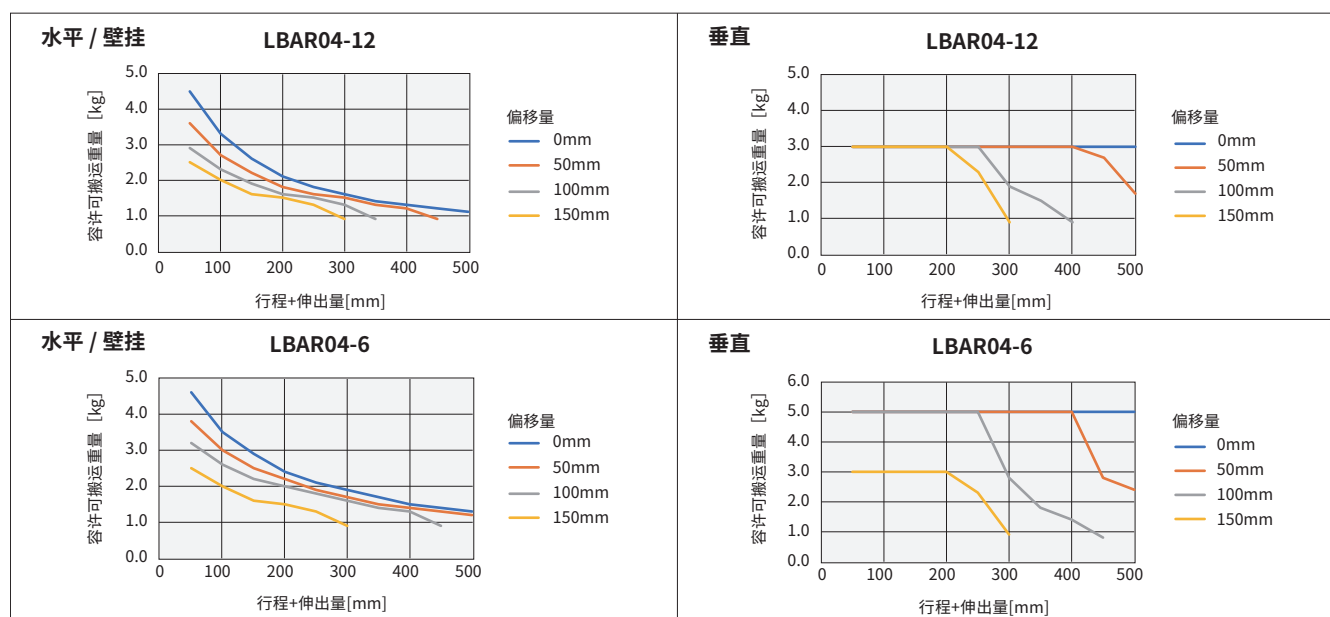


■ 容许可搬运重量

各偏移量的容许可搬运重量请参照下述图表。



※1.可搬运超过以下重量的搬运物时,请使用外置支撑导杆。
为了避免对拉杆施加不必要的负荷,请灵活安装支撑导杆。
※2.导杆寿命为5000km时的值。



特点

无马达
(滑块型)
Basic机型

LBAS

无马达
(滑块型)
Advanced机型

LGXS

无马达
(拉杆型)
Basic机型

LBAR

带马达
(滑块型)
Basic机型

ABAS

带马达
(滑块型)
Advanced机型

AGXS

带马达
(拉杆型)
Basic机型

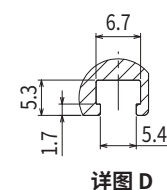
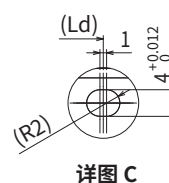
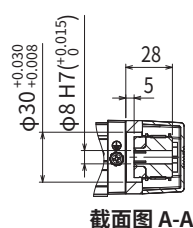
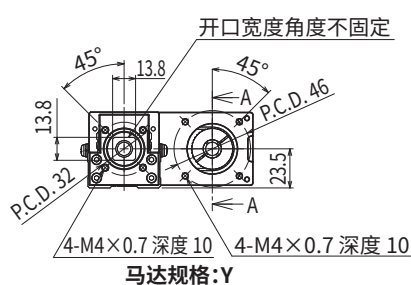
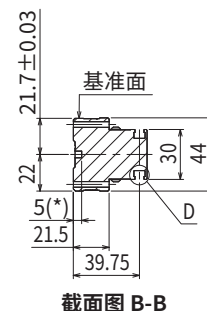
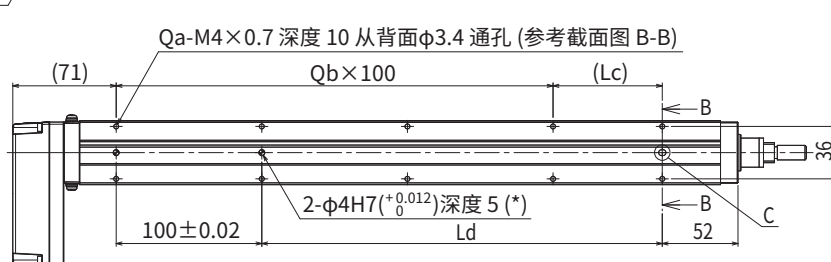
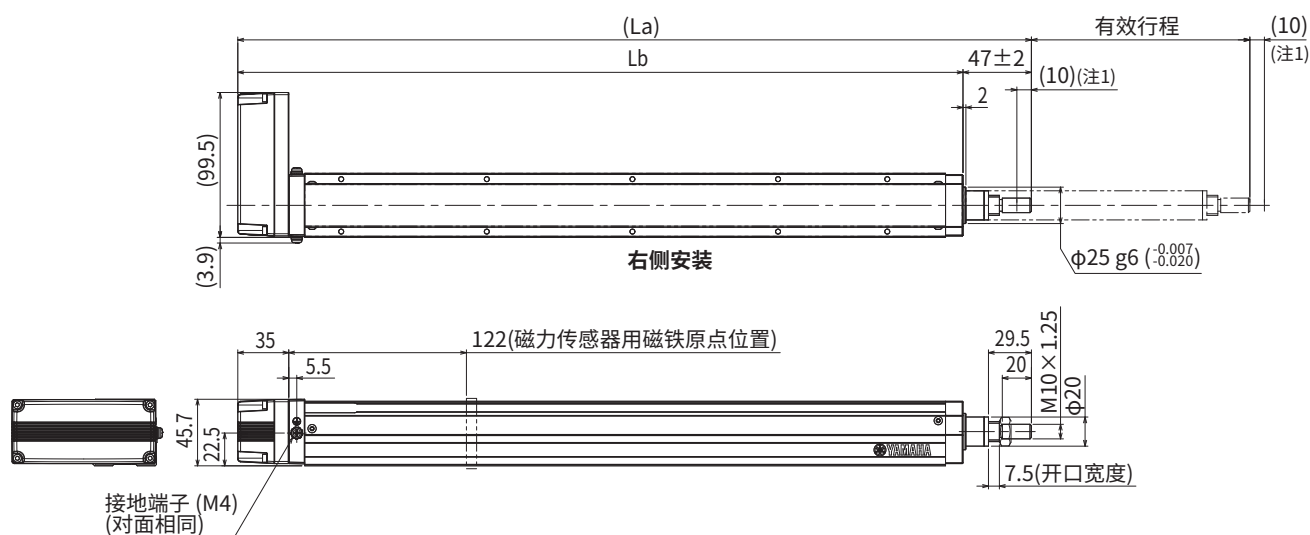
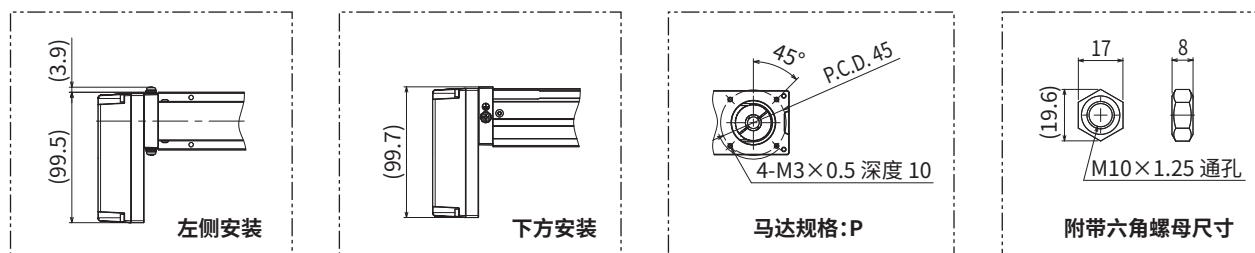
ABAR

加速度/减速度
容许惯性力矩

选配件

带编码器
定位器
EP-01

LBAR04 弯折型 (A)



- 注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
 注2. 请客户自行安装、调整马达安装用专用部件。详情请参阅产品手册。
 注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为《30 mm以上》的内六角螺栓<M3×0.5>。
 用安装螺孔向主机安装时推荐使用杆长为《台架厚度+10 mm以下》的内六角螺栓<M4×0.7>。
 注4. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.143)
 部件编号: KFU-M3861-00

| 有效行程 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 |
|------------------|------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| La | 295 | 345 | 395 | 445 | 495 | 545 | 595 | 645 | 695 | 745 |
| Lb | 248 | 298 | 348 | 398 | 448 | 498 | 548 | 598 | 648 | 698 |
| Lc | 25 | 75 | 125 | 175 | 225 | 275 | 325 | 375 | 425 | 475 |
| Ld | 25 | 75 | 125 | 175 | 225 | 275 | 325 | 375 | 425 | 475 |
| Qa | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 |
| Qb | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 |
| 主机重量(kg) | 1 | 1.1 | 1.3 | 1.5 | 1.7 | 1.9 | 2 | 2.2 | 2.4 | 2.6 |
| 最高速度 (mm/sec) | 导程12 | | | | | | | | | |
| | 720 | | | | | | | | | |
| | 导程6 | | | | | | | | | |
| 速度设定 | 360 | | | | | | | | | |
| | — | | | | | | | | | |
| 速度设定 | 90% | | | | | | | | | |
| | 70% | | | | | | | | | |
| 速度设定 | 55% | | | | | | | | | |
| | 45% | | | | | | | | | |

特点

Basic机型

LBAS

Advanced机型

LGXS

Basic机型

LBAR

Basic机型

ABAS

Advanced机型

AGXS

Basic机型

ABAR

加速度/减速度
容许惯性力矩

选配件

EP-01

LBAR05

Basic机型

●无马达单轴执行器

●拉杆型



■订购型号

LBAR05

主机

导程指定

20:20 mm
10:10 mm
5:5 mm

形状

S:直线型

A:弯折

马达规格

Y:Y规格(参阅下文)

P:P规格(参阅下文)

A:A规格(参阅下文)

S:S规格(参阅下文)

N:N规格(参阅下文)

行程

50~600

(50 mm间距)

【注意事项】

本产品未安装马达。

请客户自行准备、安装、调整马达及驱动器。

请参阅用户手册的马达安装方法,正确进行安装。

马达的调整方法请通过客户自备马达的手册等资料进行确认。

在发生振动、共振的状态下运行,产品寿命可能会缩短。

受适用马达影响,也可能达不到产品性能。

请客户自行安装、调整马达安装用专用部件。

■基本规格

| | | | | |
|-----------|-----|--------------------------|------------|------------|
| 适用马达 | | 100 W | | |
| 重复定位精度※1 | | ±0.01 mm | | |
| 减速机构 | | 轧制滚珠丝杆φ12(C7级) | | |
| 行程 | | 50 mm~600 mm(50 mm间距) | | |
| 最高速度※2 ※3 | | 1200 mm/sec | 600 mm/sec | 300 mm/sec |
| 滚珠丝杆导程 | | 20 mm | 10 mm | 5 mm |
| 最大可搬运重量※3 | 水平 | 15 kg | 25 kg | 50 kg |
| | 垂直 | 4 kg | 8 kg | 16 kg |
| 最大推进力※3 | | 100 N | 200 N | 400 N |
| 拉杆不旋转精度 | | ±0 ° | | |
| 主机最大截面外形 | | W 54 mm × H 54.7 mm | | |
| 全长 | 直线型 | ST + 269.5 mm | | |
| | 弯折 | ST + 249 mm | | |
| 使用环境温度、湿度 | | 0~40 °C , 35~80 %RH(无结露) | | |

※1.单方向的重复定位精度

※2.移动距离短时,受动作条件的影响,有时可能无法达到最高速度。

有效行程超过350mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况。(危险速度)
此时请参考表中所示的最高速度,对速度进行下调。

※3.根据安装的马达,有时可能无法满足记述的规格。

※ 加速度/减速度、惯性力矩请参阅P.136。

■适用马达

●适用伺服马达

| 规格 | 法兰尺寸 | □ 40 |
|----|------|-------|
| | 瓦数 | 100 W |

※ 带*标记的型号的马达输出不同,但可以安装。

| 马达规格 | 厂商名称 | 型号 |
|------|---------------|--------------|
| Y | (株)安川电机 | SGMJV-01 |
| | | SGM7J-01 |
| | (株)KEYENCE | SV-□010 |
| | | SV2-□010 |
| | 三菱电机(株) | HF-KP13 |
| | | HG-KR13 |
| | | HK-KT13 |
| | 欧姆龙(株) | R88M-K10030 |
| | | R88M-1M10030 |
| | Panasonic(株) | MHMF01 |
| | 山洋电气(株) | R2□A04010 |
| | 多摩川精机(株) | TSM3104 |
| | DELTA电子(株) | ECMA-C10401 |
| | FANUC(株) | βiS0.3/5000 |
| | Kingservo | KSMA01LI □ S |
| | | KSMA01LG |
| P | Siemens | 1FK2102-1AG |
| | | 1FL6024-2AF |
| | Schneider | BCH2MB013 |
| | Beckhoff | AM3012C* |
| | Allen-Bradley | TLY-A130* |
| | Panasonic(株) | MSMD01 |
| | | MSMF01 |

●适用步进马达

| 规格 | 法兰尺寸 | □ 42 |
|------|---------|--------|
| 马达规格 | 厂商名称 | 型号 |
| A | 东方马达(株) | AZM46 |
| | | ARM46 |
| | | RKS54 |
| S | 东方马达(株) | AZM48 |
| N | NEMA标准 | NEMA17 |

※ NEMA标准马达的尺寸可能会因厂商而异,敬请注意。

※ 马达规格:A/S/N不能使用弯折专用部件。

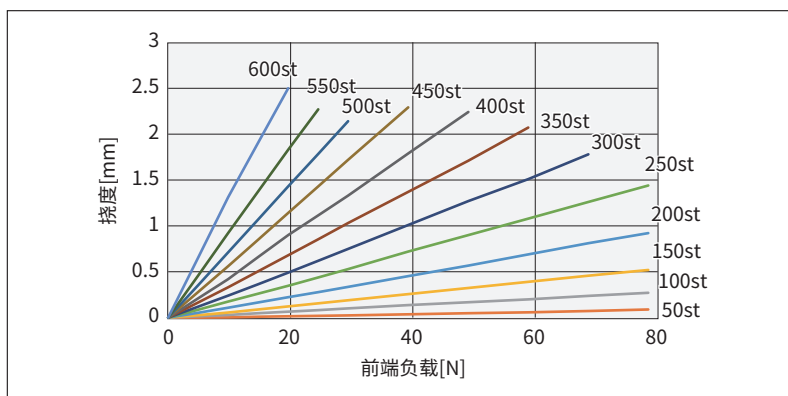
由此确认



▶ 在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟。详情请确认P.16。

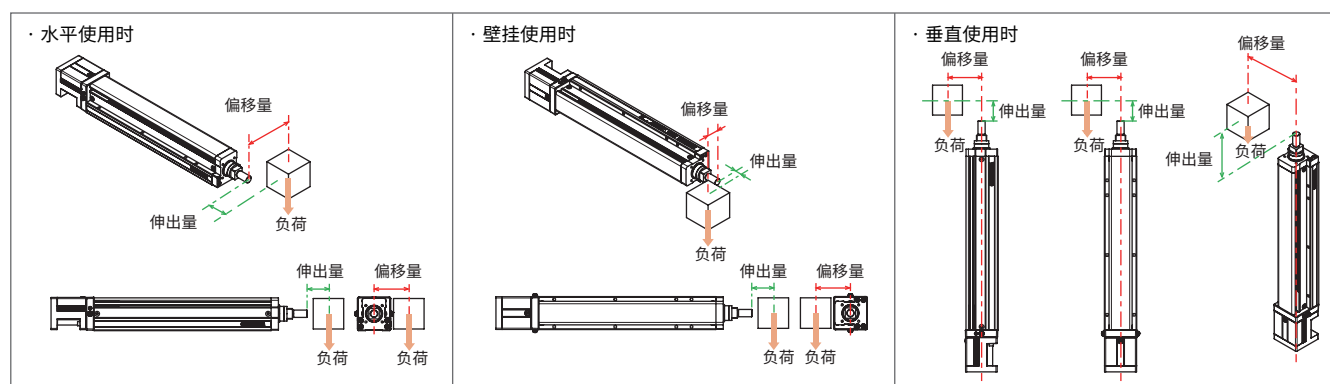
■ 拉杆挠度(参考值)

各行程的挠度请参照下述图表。

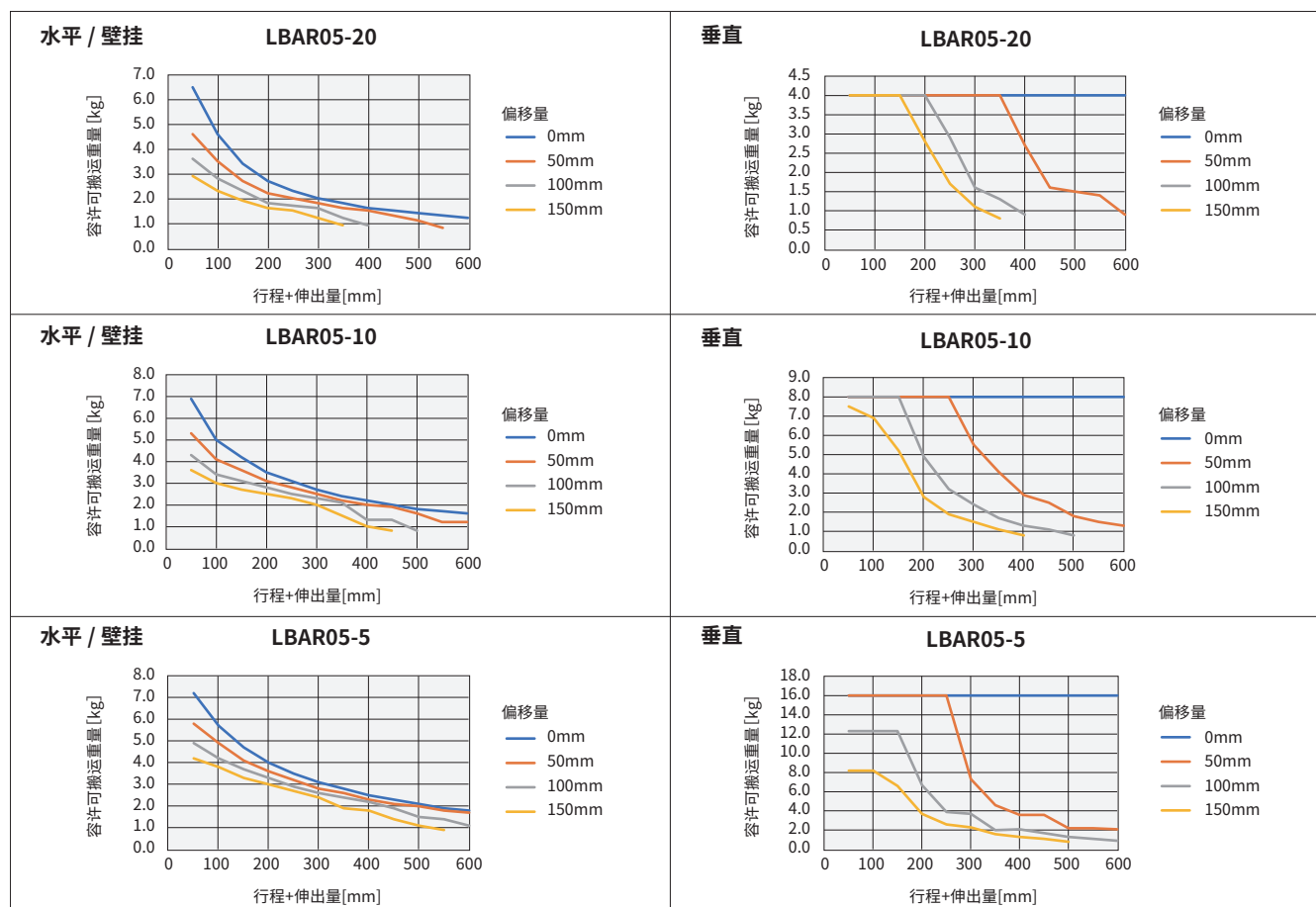


■ 容许可搬运重量

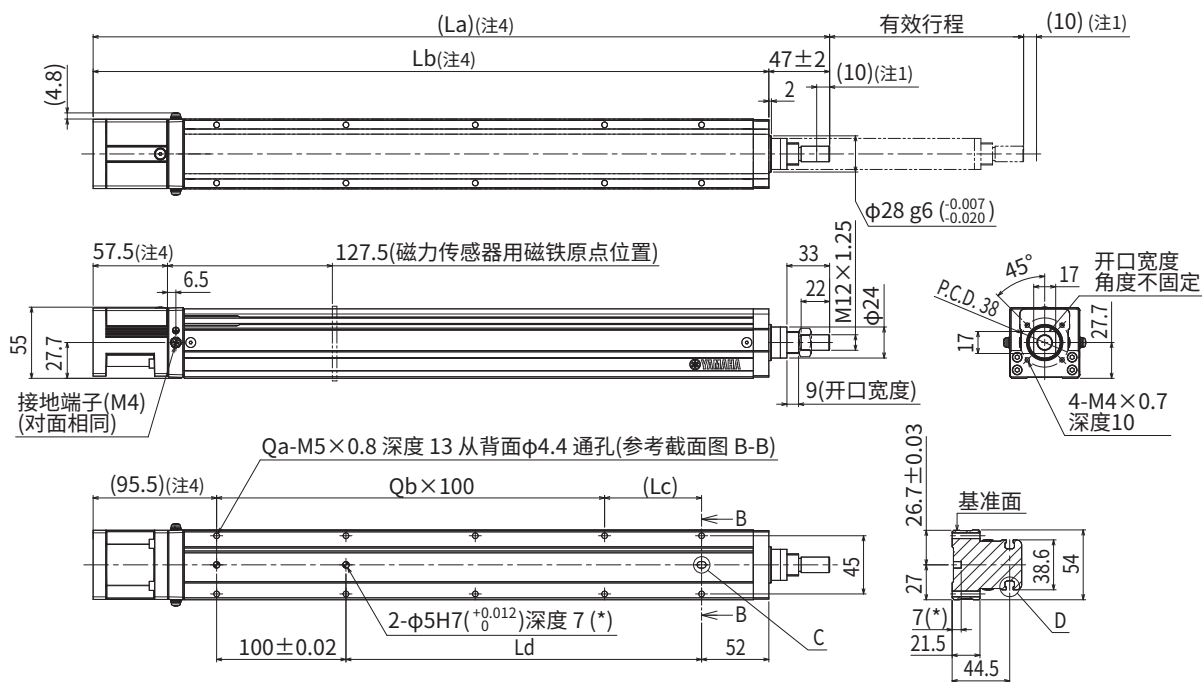
各偏移量的容许可搬运重量请参照下述图表。



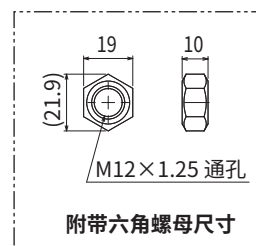
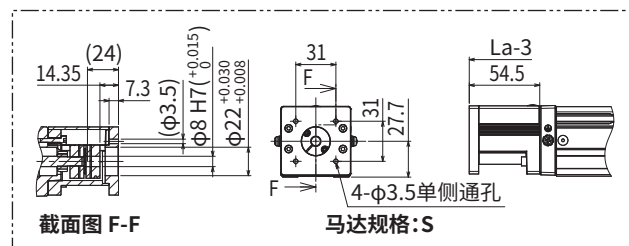
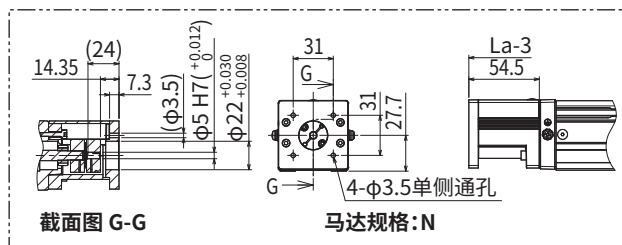
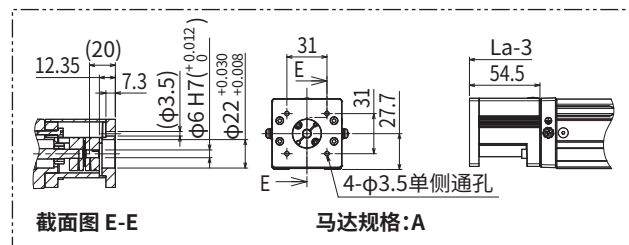
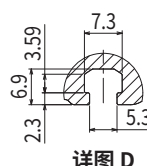
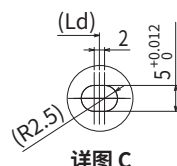
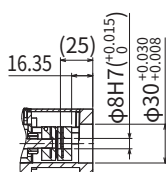
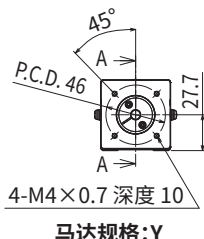
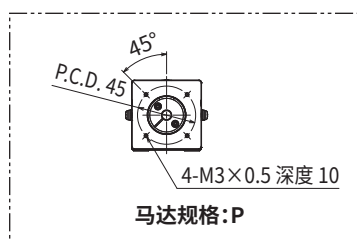
※1.可搬运超过以下重量的搬运物时,请使用外置支撑导杆。
 为了避免对拉杆施加不必要的负荷,请灵活安装支撑导杆。
 ※2.导杆寿命为5000km时的值。



LBAR05 直线型 (S)



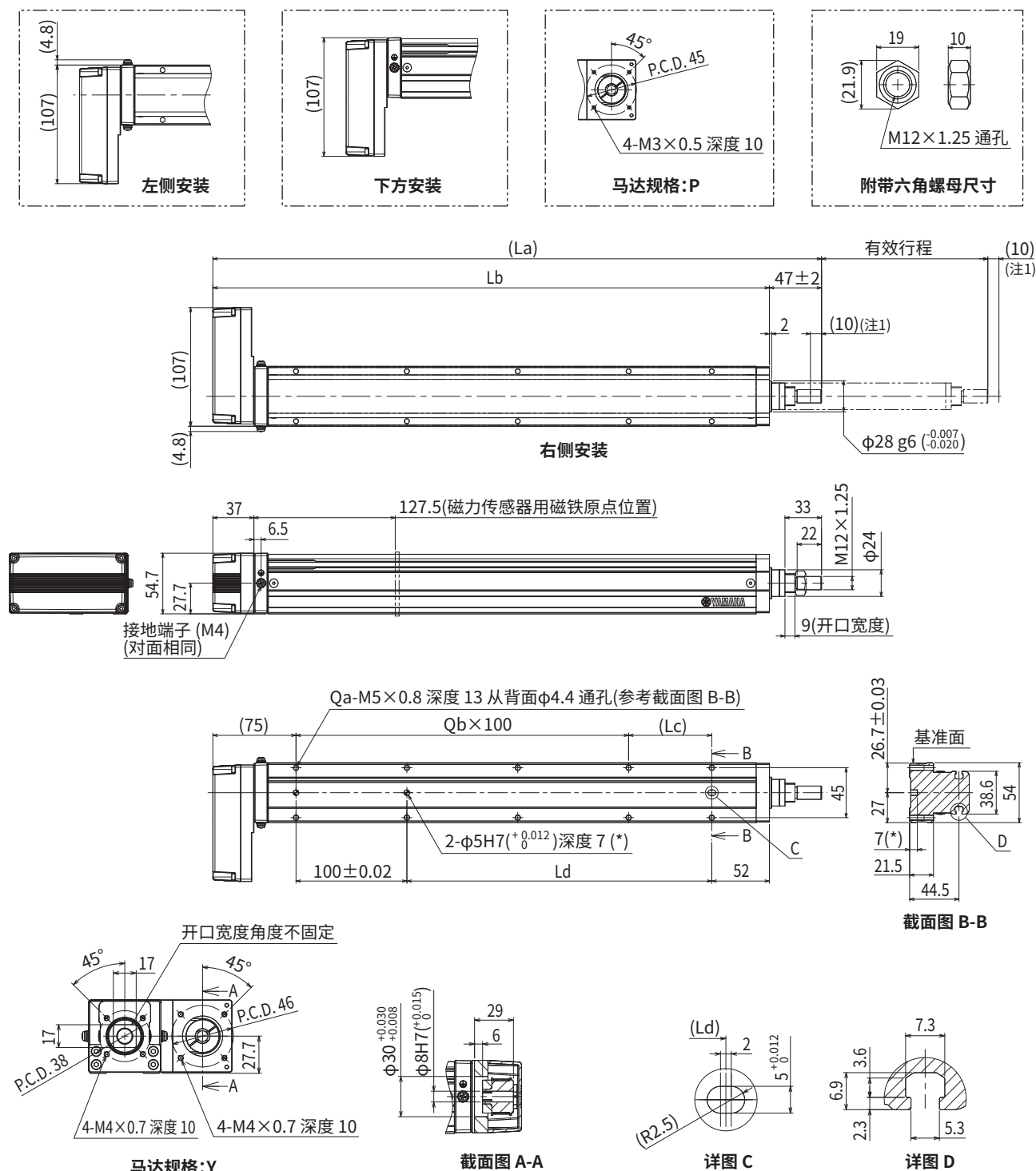
截面图 B-B



- 注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
 注2. 请客户自行安装、调整马达安装用专用部件。详情请参阅产品手册。
 注3. 用安装穿孔向主机安装时推荐使用杆长为《30 mm 以上》的内六角螺栓《M4×0.7》。
 用安装穿孔向主机安装时推荐使用杆长为《台架厚度+10 mm 以下》的内六角螺栓《M5×0.8》。
 注4. 马达规格: A/S/N 时, 为标记尺寸《-3 mm》。
 注5. 供油用喷嘴 (推荐) (详情参阅 P.143)
 部件编号: KFU-M3861-00

| 有效行程 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 |
|------------------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| La | 319.5 | 369.5 | 419.5 | 469.5 | 519.5 | 569.5 | 619.5 | 669.5 | 719.5 | 769.5 | 819.5 | 869.5 |
| Lb | 272.5 | 322.5 | 372.5 | 422.5 | 472.5 | 522.5 | 572.5 | 622.5 | 672.5 | 722.5 | 772.5 | 822.5 |
| Lc | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 |
| Ld | 25 | 75 | 125 | 175 | 225 | 275 | 325 | 375 | 425 | 475 | 525 | 575 |
| Qa | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 |
| Qb | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 |
| 主机重量 (kg) | 1.7 | 1.9 | 2 | 2.2 | 2.4 | 2.6 | 2.7 | 2.8 | 2.9 | 3 | 3.2 | 3.4 |
| 最高速度 (mm/sec) | 导程20 | 1200 | | | | | | 960 | 780 | 600 | 480 | 420 |
| | 导程10 | 600 | | | | | | 480 | 390 | 300 | 240 | 210 |
| | 导程5 | 300 | | | | | | 240 | 195 | 150 | 120 | 105 |
| | 速度设定 | — | | | | | | 80% | 65% | 50% | 40% | 35% |

LBAR05 弯折型 (A)



注1. 从两端到机械限位器限停的位置。

注2. 请客户自行安装、调整马达安装用专用部件。详情请参阅产品手册。

注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为≤30 mm以上»的内六角螺栓<M4×0.7>。
用安装螺孔向主机安装时推荐使用杆长为≤台架厚度+10 mm以下»的内六角螺栓<M5×0.8>。

注4. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.143)

部件编号: KFU-M3861-00

| 有效行程 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 |
|------------------|------|------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| La | 299 | 349 | 399 | 449 | 499 | 549 | 599 | 649 | 699 | 749 | 799 | 849 |
| Lb | 252 | 302 | 352 | 402 | 452 | 502 | 552 | 602 | 652 | 702 | 752 | 802 |
| Lc | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 |
| Ld | 25 | 75 | 125 | 175 | 225 | 275 | 325 | 375 | 425 | 475 | 525 | 575 |
| Qa | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 |
| Qb | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 |
| 主机重量(kg) | 1.8 | 1.9 | 2.1 | 2.3 | 2.5 | 2.7 | 2.8 | 2.9 | 3 | 3.1 | 3.3 | 3.4 |
| 最高速度 (mm/sec) | 导程20 | 1200 | | | | | | 960 | 780 | 600 | 480 | 420 |
| | 导程10 | 600 | | | | | | 480 | 390 | 300 | 240 | 210 |
| | 导程5 | 300 | | | | | | 240 | 195 | 150 | 120 | 105 |
| | 速度设定 | — | | | | | | 80% | 65% | 50% | 40% | 35% |

LBAR08

Basic机型

无马达单轴执行器

拉杆型



订购型号

LBAR08

| 主机 | 导程指定 | 形状 | 马达规格 | 行程 |
|----|--------------------------------|---------------|---|---------------------|
| | 20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm | S:直线型 A:弯折 | Y:Y规格(参阅下文) P:P规格(参阅下文) K:K规格(参阅下文) A:A规格(参阅下文) N:N规格(参阅下文) | 50~800 (50 mm间距) |

【注意事项】

本产品未安装马达。
请客户自行准备、安装、调整马达及驱动器。
请参阅用户手册的马达安装方法,正确进行安装。
马达的调整方法请通过客户自备马达的手册等资料进行确认。
在发生振动、共振的状态下运行,产品寿命可能会缩短。
受适用马达影响,也可能达不到产品性能。
请客户自行安装、调整马达安装用专用部件。

基本规格

| | | | | |
|-----------------------|-----|-------------------------|------------|------------|
| 适用马达 | | 200 W | | |
| 重复定位精度 ^{※1} | | ±0.01 mm | | |
| 减速机构 | | 轧制滚珠丝杆φ16(C7级) | | |
| 行程 | | 50 mm~800 mm(50 mm间距) | | |
| 最高速度 ^{※2 ※3} | | 1200 mm/sec | 600 mm/sec | 300 mm/sec |
| 滚珠丝杆导程 | | 20 mm | 10 mm | 5 mm |
| 最大可搬运重量 ^{※3} | 水平 | 30 kg | 60 kg | 80 kg |
| | 垂直 | 8 kg | 20 kg | 30 kg |
| 最大推进力 ^{※3} | | 201 N | 402 N | 804 N |
| 拉杆不旋转精度 | | ±0 ° | | |
| 主机最大截面外形 | | W 82 mm × H 73.5 mm | | |
| 全长 | 直线型 | ST + 326 mm | | |
| | 弯折 | ST + 312.5 mm | | |
| 使用环境温度、湿度 | | 0~40 °C, 35~80 %RH(无结露) | | |

※1.单方向的重复定位精度

※2.移动距离短时,受动作条件的影响,有时可能无法达到最高速度。

有效行程超过400mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况。(危险速度)
此时请参考表中所示的最高速度,对速度进行下调。

※3.根据安装的马达,有时可能无法满足记述的规格。

※加速度/减速度、惯性力矩请参阅P.138。

适用马达

● 适用伺服马达

| 规格 | 法兰尺寸 | □ 60 | |
|--------------|------------|-------------------------------|-----------------------------|
| | 瓦数 | 200 W | |
| 马达规格 | 厂商名称 | 型号 | |
| Y | (株)安川电机 | SGMJV-02 SGM7J-02 | |
| | (株)KEYENCE | SV-□020 SV2-□020 | |
| | 三菱电机(株) | HF-KP23 HG-KR23 HK-KT23 | |
| | 山洋电气(株) | R2□A06020 | |
| | 多摩川精机(株) | TSM3202 | |
| | DELTA电子(株) | ECMA-C10602 | |
| | Siemens | 1FL6032-2AF | |
| | Schneider | BCH2LD023 | |
| | P | 欧姆龙(株) | R88M-K20030 R88M-1M20030 |
| Panasonic(株) | | MSMD02 MSMF02 MHMF02 | |
| K | | Kingservo | KSMA02LI KSMA02LG |
| | | | |

● 适用步进马达

| 规格 | 法兰尺寸 | |
|------|---------|---|
| | | □ 60 □ 56(NEMA) |
| 马达规格 | 厂商名称 | 型号 |
| A | 东方马达(株) | AZM66 AZM69 ARM66 ARM69 RKS56 |
| | | |
| | | |
| | | |
| | | |
| N | NEMA标准 | NEMA23 |

※ NEMA标准马达的尺寸可能会因厂商而异,敬请注意。

※ 马达规格: A/N不能使用弯折专用部件。

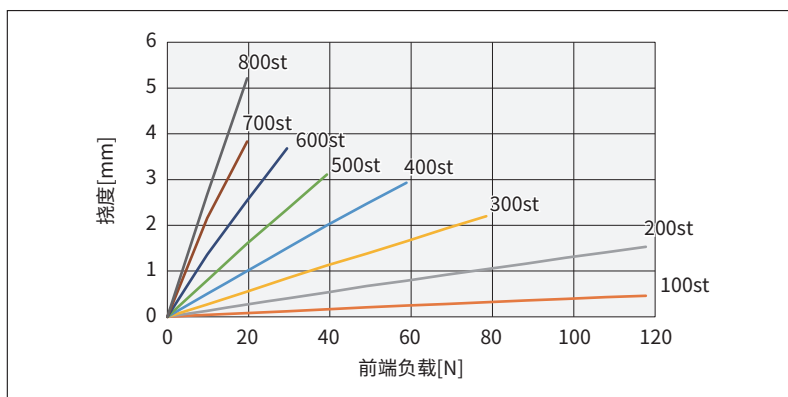
由此确认



▶ 在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟。详情请确认P.16。

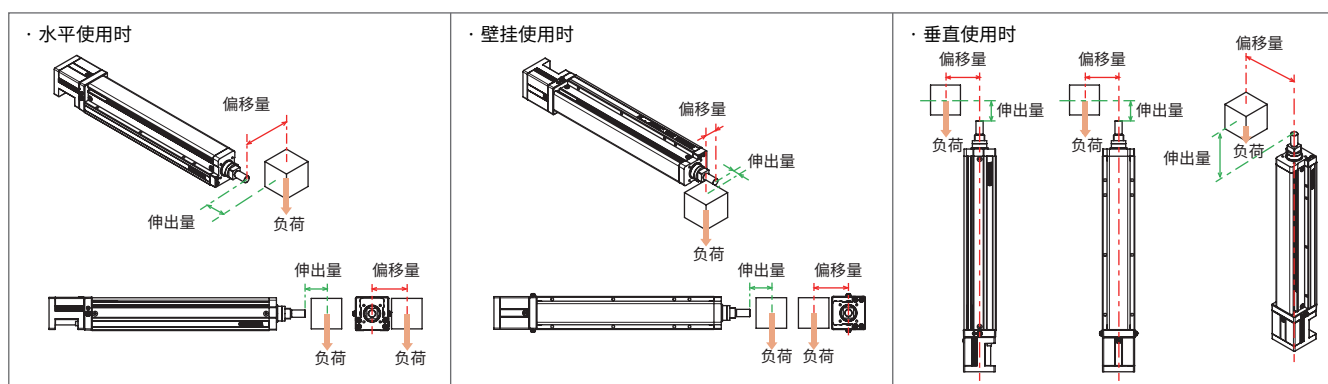
■ 拉杆挠度(参考值)

各行程的挠度请参照下述图表。

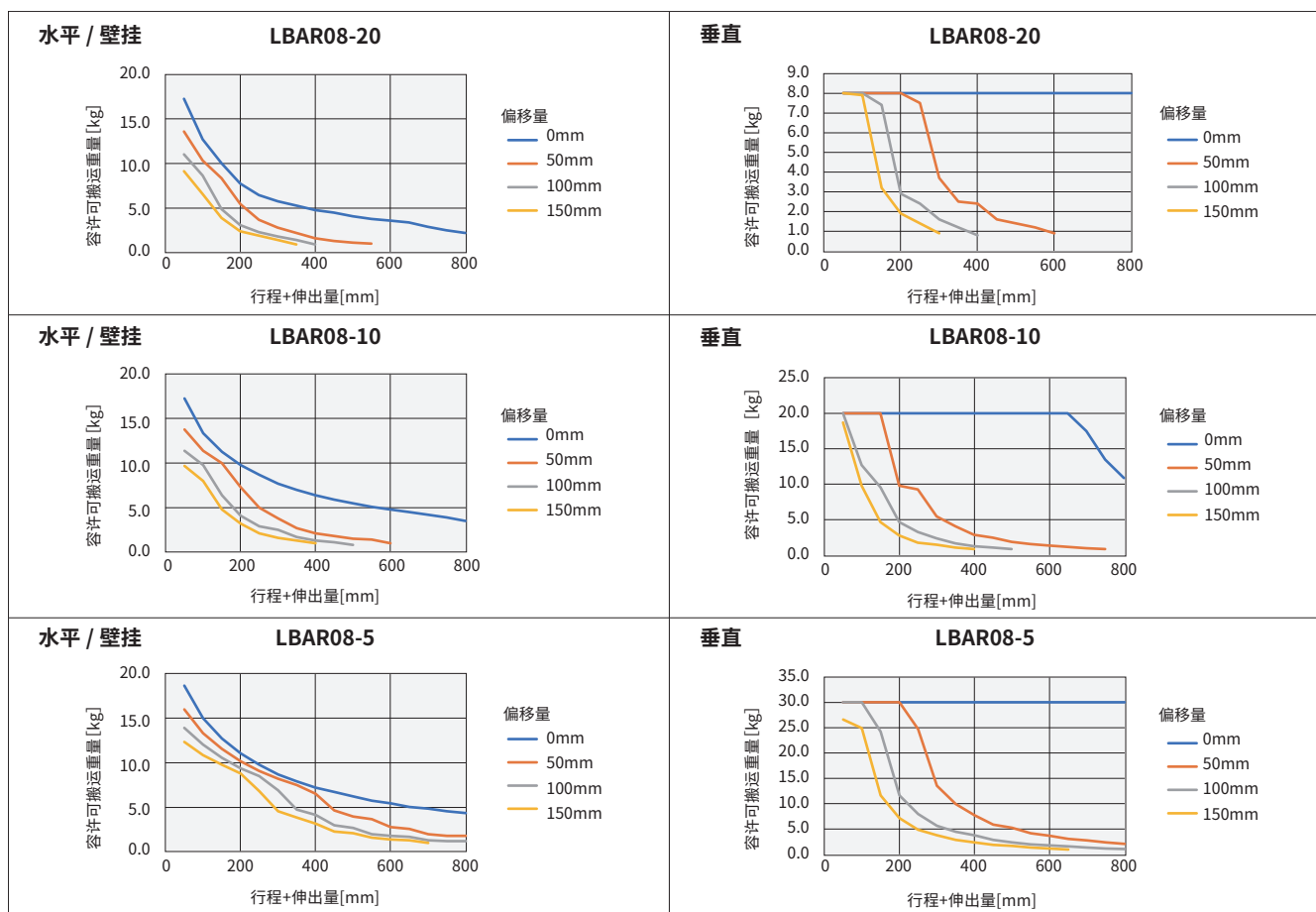


■ 容许可搬运重量

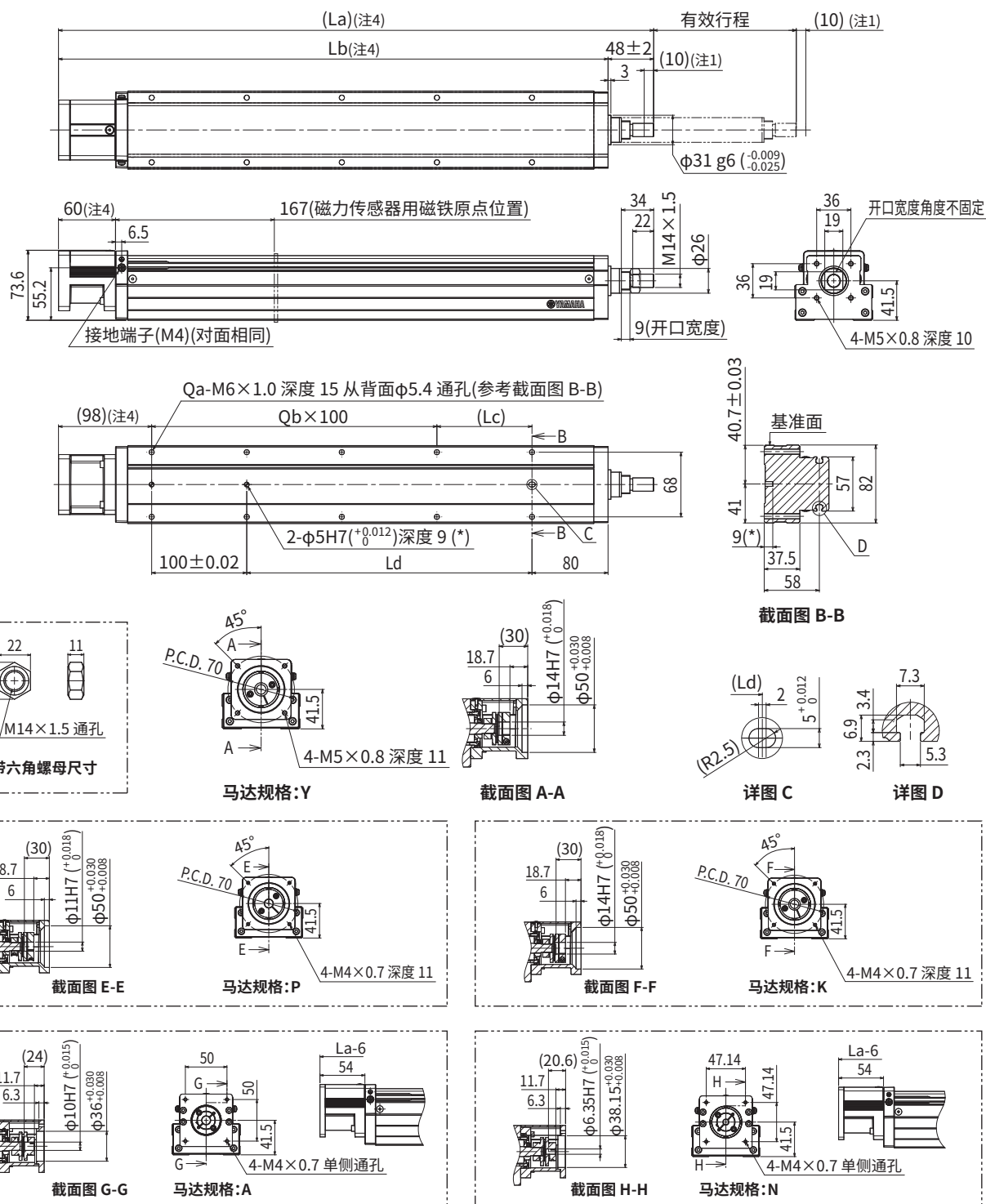
各偏移量的容许可搬运重量请参照下述图表。



※1.可搬运超过以下重量的搬运物时,请使用外置支撑导杆。
 为了避免对拉杆施加不必要的负荷,请灵活安装支撑导杆。
 ※2.导杆寿命为5000km时的值。



LBAR08 直线型 (S)



注1. 从两端到机械限位器限停的位置。

注2. 请客户自行安装、调整马达安装用专用部件。详情请参阅产品手册。

注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为<45 mm以上>的内六角螺栓<M5×0.8>。

用安装螺孔向主机安装时推荐使用杆长为<台架厚度+15 mm以下>的内六角螺栓<M6×1.0>。

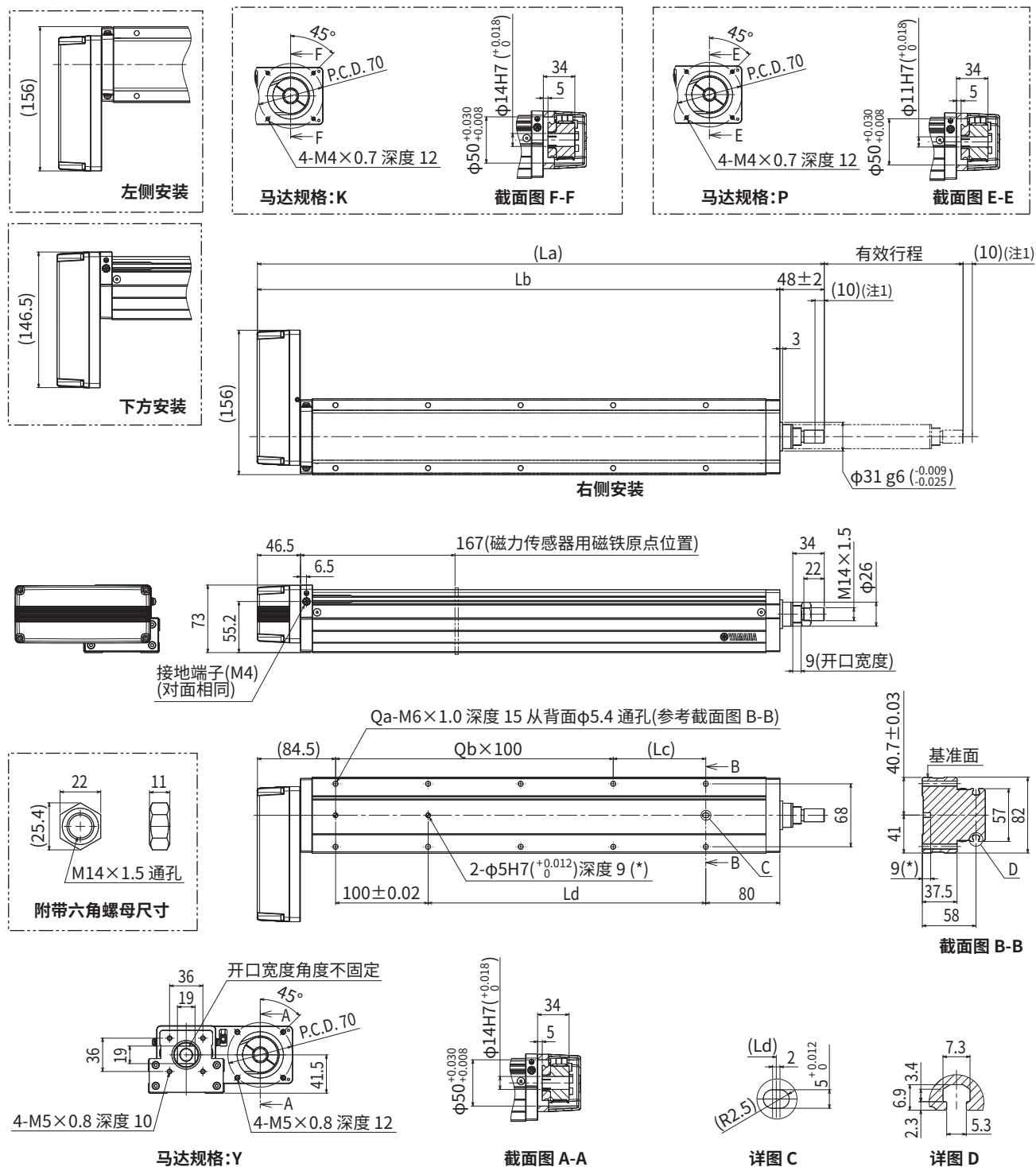
注4. 马达规格: A/N时, 为标记尺寸<6 mm>。

注5. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.143)

部件编号: KFU-M3861-00

| 有效行程 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
|------------------|------|------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|------|------|------|
| La | 376 | 426 | 476 | 526 | 576 | 626 | 676 | 726 | 776 | 826 | 876 | 926 | 976 | 1026 | 1076 | 1126 |
| Lb | 328 | 378 | 428 | 478 | 528 | 578 | 628 | 678 | 728 | 778 | 828 | 878 | 928 | 978 | 1028 | 1078 |
| Lc | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 |
| Ld | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| Qa | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 | 18 | 18 | 20 | 20 |
| Qb | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 | 7 | 7 | 8 | 8 |
| 主机重量(kg) | 3.9 | 4.3 | 4.7 | 5 | 5.3 | 5.7 | 6 | 6.3 | 6.6 | 7 | 7.4 | 7.7 | 8.1 | 8.4 | 8.6 | 8.9 |
| 最高速度 (mm/sec) | 导程20 | 1200 | | | | | | | 900 | 720 | 600 | 480 | 420 | 360 | 300 | 240 |
| | 导程10 | 600 | | | | | | | 450 | 360 | 300 | 240 | 210 | 180 | 150 | 120 |
| | 导程5 | 300 | | | | | | | 225 | 180 | 150 | 120 | 105 | 90 | 75 | 60 |
| | 速度设定 | — | | | | | | | 75% | 60% | 50% | 40% | 35% | 30% | 25% | 20% |

LBAR08 弯折型 (A)



注1. 从两端到机械限位器限停的位置。

注2. 请客户自行安装、调整马达安装用专用部件。详情请参阅产品手册。

注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为≤45 mm以上»的内六角螺栓<M5×0.8>。

用安装螺孔向主机安装时推荐使用杆长为≤架厚度+15 mm以下»的内六角螺栓<M6×1.0>。

注4. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.143)

部件编号: KFU-M3861-00

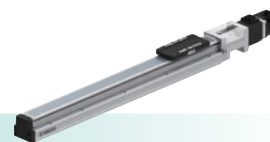
| 有效行程 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
|------------------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|--------|--------|--------|
| La | 362.5 | 412.5 | 462.5 | 512.5 | 562.5 | 612.5 | 662.5 | 712.5 | 762.5 | 812.5 | 862.5 | 912.5 | 962.5 | 1012.5 | 1062.5 | 1112.5 |
| Lb | 314.5 | 364.5 | 414.5 | 464.5 | 514.5 | 564.5 | 614.5 | 664.5 | 714.5 | 764.5 | 814.5 | 864.5 | 914.5 | 964.5 | 1014.5 | 1064.5 |
| Lc | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 |
| Ld | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| Qa | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 | 18 | 18 | 20 | 20 |
| Qb | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 | 7 | 7 | 8 | 8 |
| 主机重量(kg) | 4.3 | 4.7 | 5.1 | 5.4 | 5.7 | 6.1 | 6.4 | 6.7 | 7 | 7.4 | 7.8 | 8.1 | 8.5 | 8.8 | 9 | 9.3 |
| 最高速度 (mm/sec) | 导程20 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 1200 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 导程10 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 600 | | | | | | | | | | | | | | | |
| 速度设定 | 导程5 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 300 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | — | | | | | | | |
| | | | | | | | | | 75% | | | | | | | |
| | | | | | | | | | 60% | | | | | | | |
| | | | | | | | | | 50% | | | | | | | |
| | | | | | | | | | 40% | | | | | | | |
| | | | | | | | | | 35% | | | | | | | |
| | | | | | | | | | 30% | | | | | | | |
| | | | | | | | | | 25% | | | | | | | |
| | | | | | | | | | 20% | | | | | | | |

ABAS04

Basic机型

●单轴机器人

●滑块型



■订购型号

| 主机 | 导程指定 | 形状 | 马达规格 | 行程 | 电缆长度 ^{※1} | 电缆取出方向 | 定位器 | 驱动器: 马达功率 | 输入输出选择 | 电池 ^{※2} |
|--------|----------------------|----------------------------|---|---------------------|---------------------------------|--------------------|-------|-------------|--|------------------|
| ABAS04 | 12: 12 mm 6: 6 mm | S: 直线型 R: 右弯折 L: 左弯折 | S: 标准/无制动器 BK: 标准/带制动器 BL: 无电池绝对数据备份/无制动器 BKBL: 无电池绝对数据备份/带制动器 | 50~800 (50 mm间距) | R3: 3 m R5: 5 m R10: 10 m | R: 马达后方 F: 马达前方 | EP-01 | A10: 200W以下 | EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link | B: 有 N: 无 |

※1. 机器人电缆为耐弯曲电缆。

※2. 马达规格为标准(S、BK)规格时, 需要选择有无电池。

※ 变更原点复归方向时, 可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)

■基本规格

| | | |
|----------------------|-------------------------|---------------|
| 马达输出 AC | 50 W | |
| 重复定位精度 ^{※1} | ±0.01 mm | |
| 减速机构 | 轧制滚珠丝杆φ10(C7级) | |
| 行程 | 50 mm~800 mm(50 mm间距) | |
| 最高速度 ^{※2} | 800 mm/sec | 400 mm/sec |
| 滚珠丝杆导程 | 12 mm | 6 mm |
| 最大可搬运重量 | 水平 | 12 kg |
| | 垂直 | 20 kg |
| 额定推力 | 水平 | 2 kg |
| | 垂直 | 5 kg |
| 主机最大截面外形 | W 44 mm × H 52 mm | |
| 全长 | 直线型 | ST + 277.5 mm |
| | 弯折 | ST + 196 mm |
| 位置检测器 | 绝对编码器 无电池绝对编码器 | |
| 分辨率 | 23位 | |
| 使用环境温度、湿度 | 0~40 °C, 35~80 %RH(无结露) | |

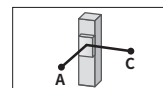
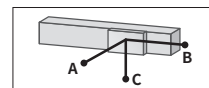
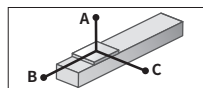
※1. 单方向的重复定位精度

※2. 移动距离短时, 受动作条件的影响, 有时可能无法达到最高速度。

有效行程超过500mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况。(危险速度)
此时请参考表中所示的最高速度, 对速度进行下调。

※ 加速度/减速度请参阅P.106。

■允许突出量[※]



ABAS04-12

| 水平使用时 | (单位: mm) | | |
|-------|----------|-----|-----|
| | A | B | C |
| 2kg | 1187 | 271 | 325 |
| 8kg | 473 | 62 | 77 |
| 12kg | 431 | 41 | 53 |

| 壁面安装使用时 | (单位: mm) | | |
|---------|----------|-----|------|
| | A | B | C |
| 2kg | 325 | 271 | 1187 |
| 8kg | 77 | 62 | 473 |
| 12kg | 53 | 41 | 431 |

| 垂直使用时 | (单位: mm) | |
|-------|----------|-----|
| | A | C |
| 1kg | 534 | 534 |
| 2kg | 265 | 265 |

ABAS04-6

| 水平使用时 | (单位: mm) | | |
|-------|----------|-----|-----|
| | A | B | C |
| 4kg | 1808 | 155 | 217 |
| 12kg | 801 | 47 | 65 |
| 20kg | 546 | 25 | 35 |

| 壁面安装使用时 | (单位: mm) | | |
|---------|----------|-----|------|
| | A | B | C |
| 4kg | 217 | 155 | 1808 |
| 12kg | 65 | 47 | 801 |
| 20kg | 35 | 25 | 546 |

| 垂直使用时 | (单位: mm) | |
|-------|----------|-----|
| | A | C |
| 1kg | 639 | 639 |
| 3kg | 208 | 208 |
| 5kg | 122 | 122 |

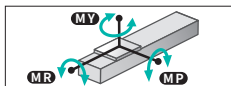
※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。

※ 计算寿命时的行程为500 mm。

■适用控制器

| 控制器 | 运行方法 |
|-------|-----------|
| EP-01 | 点位跟踪/远程命令 |

■容许静态力矩



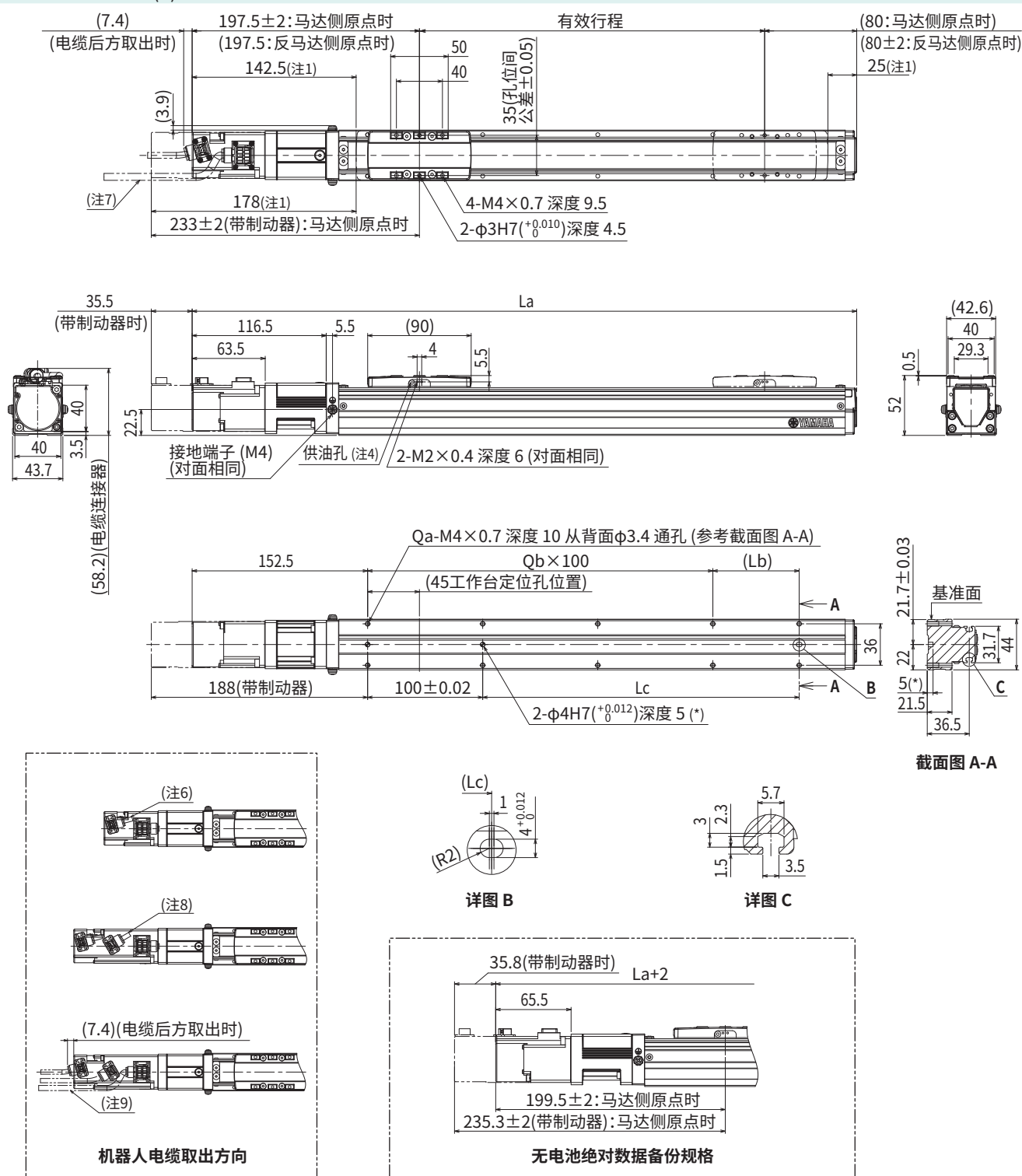
| (单位: N·m) | | |
|-----------|----|----|
| MY | MP | MR |
| 54 | 54 | 75 |

由此确认



▶ 在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。详情请确认P.12。

ABAS04 直线型 (S)

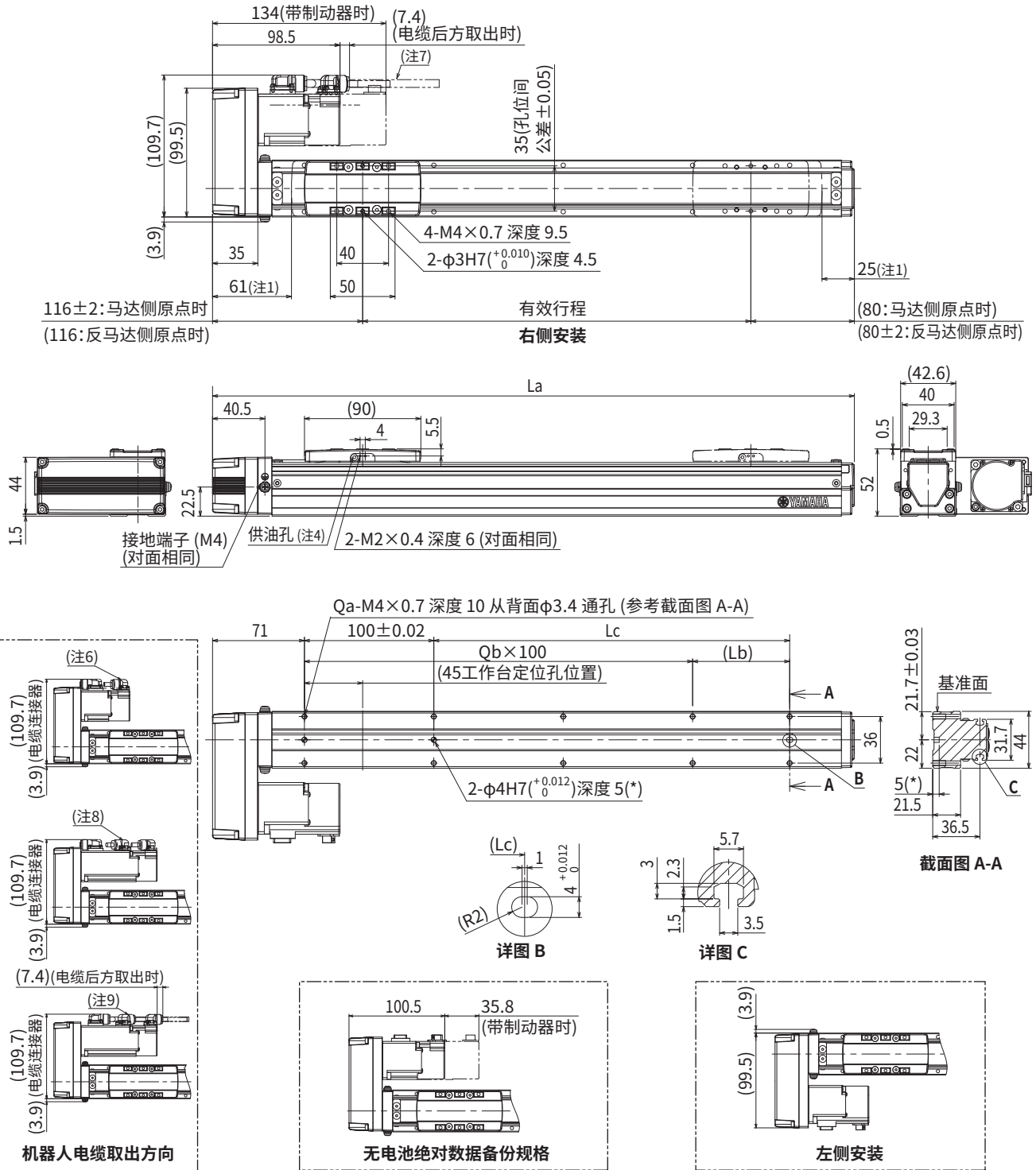


- 注1. 从两端到机械限位器限位的位置。
 注2. 变更原点复归方向时, 可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)
 注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为<30mm以上>的内六角螺栓<M3×0.5>。
 用安装螺孔向主机安装时推荐使用杆长为<台架厚度+10mm以下>的内六角螺栓<M4×0.7>。
 注4. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.143)
 部件编号: KFU-M3861-00
 注5. 不含制动器的重量。带制动器时的重量比主机重量表中所示值重0.2kg。

- 注6. 机器人电缆前方取出时。
 注7. 机器人电缆后方取出时。
 注8. 机器人电缆(带制动器)前方取出时。
 注9. 机器人电缆(带制动器)后方取出时。
 注10. 固定机器人电缆的最小弯曲半径为R30。
 用作耐弯曲电缆时, 最小弯曲半径应在R50以上。

| 有效行程 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
|------------------------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|--------|--------|
| La | 327.5 | 377.5 | 427.5 | 477.5 | 527.5 | 577.5 | 627.5 | 677.5 | 727.5 | 777.5 | 827.5 | 877.5 | 927.5 | 977.5 | 1027.5 | 1077.5 |
| Lb | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 |
| Lc | 25 | 75 | 125 | 175 | 225 | 275 | 325 | 375 | 425 | 475 | 525 | 575 | 625 | 675 | 725 | 775 |
| Qa | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 | 18 | 18 | 20 | 20 |
| Qb | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 | 7 | 7 | 8 | 8 |
| 主机重量(kg) ^{注5} | 1.2 | 1.4 | 1.6 | 1.8 | 1.9 | 2.1 | 2.3 | 2.5 | 2.7 | 2.8 | 3 | 3.2 | 3.4 | 3.6 | 3.7 | 3.9 |
| 最高速度 (mm/sec) | 导程12 | | | | | | | | | | 720 | 600 | 480 | 400 | 360 | 320 |
| | 导程6 | | | | | | | | | | 360 | 300 | 240 | 200 | 180 | 160 |
| | 速度设定 | | | | | | | | | | 90% | 75% | 60% | 50% | 45% | 40% |

ABAS04 弯折 (R/L)



- 注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
 注2. 变更原点复归方向时, 可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)
 注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为<30mm以上>的内六角螺栓<M3×0.5>。
 用安装螺孔向主机安装时推荐使用杆长为<台架厚度+10mm以下>的内六角螺栓<M4×0.7>。
 注4. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.143)
 部件编号: KFU-M3861-00
 注5. 不含制动器的重量。带制动器时的重量比主机重量表中所示值重0.2kg。

- 注6. 机器人电缆前方取出时。
 注7. 机器人电缆后方取出时。
 注8. 机器人电缆(带制动器)前方取出时。
 注9. 机器人电缆(带制动器)后方取出时。
 注10. 固定机器人电缆的最小弯曲半径为R30。
 用作耐弯曲电缆时, 最小弯曲半径应在R50以上。

| 有效行程 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
|------------------------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| La | 246 | 296 | 346 | 396 | 446 | 496 | 546 | 596 | 646 | 696 | 746 | 796 | 846 | 896 | 946 | 996 |
| Lb | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 |
| Lc | 25 | 75 | 125 | 175 | 225 | 275 | 325 | 375 | 425 | 475 | 525 | 575 | 625 | 675 | 725 | 775 |
| Qa | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 | 18 | 18 | 20 | 20 |
| Qb | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 | 7 | 7 | 8 | 8 |
| 主机重量(kg) ^{注5} | 1.4 | 1.5 | 1.7 | 1.9 | 2.1 | 2.2 | 2.4 | 2.6 | 2.8 | 3 | 3.1 | 3.3 | 3.5 | 3.7 | 3.9 | 4 |
| 最高速度 (mm/sec) | 800 | | | | | | | | | | 720 | 600 | 480 | 400 | 360 | 320 |
| | 400 | | | | | | | | | | 360 | 300 | 240 | 200 | 180 | 160 |
| | — | | | | | | | | | | 90% | 75% | 60% | 50% | 45% | 40% |

ABAS05

Basic机型

●单轴机器人

●滑块型



订购型号

| | | | | | | | | | | | |
|--------|-----------------------------------|----------------------------|---|---------------------|---------------------------------|--------------------|-------|-------------|--------------------|--|------------------|
| ABAS05 | | | | | | | EP-01 | | | | |
| 主机 | 导程指定 | 形状 | 马达规格 | 行程 | 电缆长度 ^{※1} | 电缆取出方向 | 定位器 | 驱动器：马达功率 | 再生装置 ^{※2} | 输入输出选择 | 电池 ^{※3} |
| | 20: 20 mm 10: 10 mm 5: 5 mm | S: 直线型 R: 右弯折 L: 左弯折 | S: 标准/无制动器 BK: 标准/带制动器 BL: 无电池绝对数据备份/ 无制动器 BKBL: 无电池绝对数据备份/ 带制动器 | 50~800 (50 mm间距) | R3: 3 m R5: 5 m R10: 10 m | R: 马达后方 F: 马达前方 | EP-01 | A10: 200W以下 | 空白: 无 R: 带EP-RU | EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link | B: 有 N: 无 |

※1. 机器人电缆为耐弯曲电缆。

※2. 垂直使用的导程为5、10且行程为650mm以上时，需要再生装置。

※3. 马达规格为标准(S、BK)规格时，需要选择有无电池。

※ 变更原点回归方向时，可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)

基本规格

| | | | | |
|-----------|-----|--------------------------|------------|------------|
| 马达输出 AC | | 100 W | | |
| 重复定位精度※1 | | ±0.01 mm | | |
| 减速机构 | | 轧制滚珠丝杆φ12(C7级) | | |
| 行程 | | 50 mm~800 mm(50 mm间距) | | |
| 最高速度※2 | | 1333 mm/sec | 666 mm/sec | 333 mm/sec |
| 滚珠丝杆导程 | | 20 mm | 10 mm | 5 mm |
| 最大可搬运重量 | 水平 | 12 kg | 24 kg | 40 kg |
| | 垂直 | 3 kg | 6 kg | 12 kg |
| 额定推力 | | 84 N | 169 N | 339 N |
| 主机最大截面外形 | | W 54 mm × H 60 mm | | |
| 全长 | 直线型 | ST + 295 mm | | |
| | 弯折 | ST + 200 mm | | |
| 位置检测器 | | 绝对编码器 无电池绝对编码器 | | |
| 分辨率 | | 23位 | | |
| 使用环境温度、湿度 | | 0~40 °C , 35~80 %RH(无结露) | | |

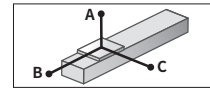
※1. 单方向的重复定位精度

※2. 移动距离短时，受动作条件的影响，有时可能无法达到最高速度。

有效行程超过550mm时，根据动作区域不同，可能会出现滚珠丝杆共振的情况。(危险速度)
此时请参考表中所示的最高速度，对速度进行下调。

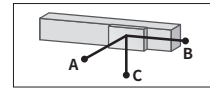
※ 加速度/减速度请参阅P.107。

允许突出量[※]



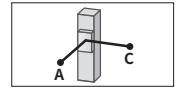
ABAS05-20

| | | | |
|-------|----------|-----|-----|
| 水平使用时 | (单位: mm) | | |
| | A | B | C |
| 2kg | 549 | 324 | 272 |
| 8kg | 155 | 73 | 65 |
| 12kg | 117 | 46 | 42 |



壁面安装使用时

| | | | |
|------|----------|-----|-----|
| | (单位: mm) | | |
| | A | B | C |
| 2kg | 272 | 324 | 549 |
| 8kg | 65 | 73 | 155 |
| 12kg | 42 | 46 | 117 |



垂直使用时

| | | |
|-----|----------|-----|
| | (单位: mm) | |
| | A | C |
| 1kg | 544 | 544 |
| 2kg | 276 | 276 |
| 3kg | 195 | 195 |

ABAS05-10

| | | | |
|-------|----------|-----|-----|
| 水平使用时 | (单位: mm) | | |
| | A | B | C |
| 5kg | 769 | 178 | 213 |
| 15kg | 314 | 53 | 64 |
| 24kg | 216 | 29 | 36 |

壁面安装使用时

| | | | |
|------|----------|-----|-----|
| | (单位: mm) | | |
| | A | B | C |
| 5kg | 213 | 178 | 769 |
| 15kg | 64 | 53 | 314 |
| 24kg | 36 | 29 | 216 |

垂直使用时

| | | |
|-----|----------|-----|
| | (单位: mm) | |
| | A | C |
| 2kg | 443 | 443 |
| 4kg | 218 | 218 |
| 6kg | 142 | 142 |

ABAS05-5

| | | | |
|-------|----------|----|-----|
| 水平使用时 | (单位: mm) | | |
| | A | B | C |
| 10kg | 921 | 97 | 131 |
| 25kg | 459 | 33 | 45 |
| 40kg | 436 | 17 | 23 |

壁面安装使用时

| | | | |
|------|----------|----|-----|
| | (单位: mm) | | |
| | A | B | C |
| 10kg | 131 | 97 | 921 |
| 25kg | 45 | 33 | 459 |
| 40kg | 23 | 17 | 436 |

垂直使用时

| | | |
|------|----------|-----|
| | (单位: mm) | |
| | A | C |
| 3kg | 345 | 345 |
| 8kg | 124 | 124 |
| 12kg | 79 | 79 |

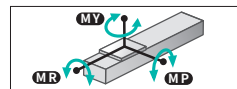
※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。

※ 计算寿命时的行程为500 mm。

适用控制器

| | |
|-------|-----------|
| 控制器 | 运行方法 |
| EP-01 | 点位跟踪/远程命令 |

容许静态力矩



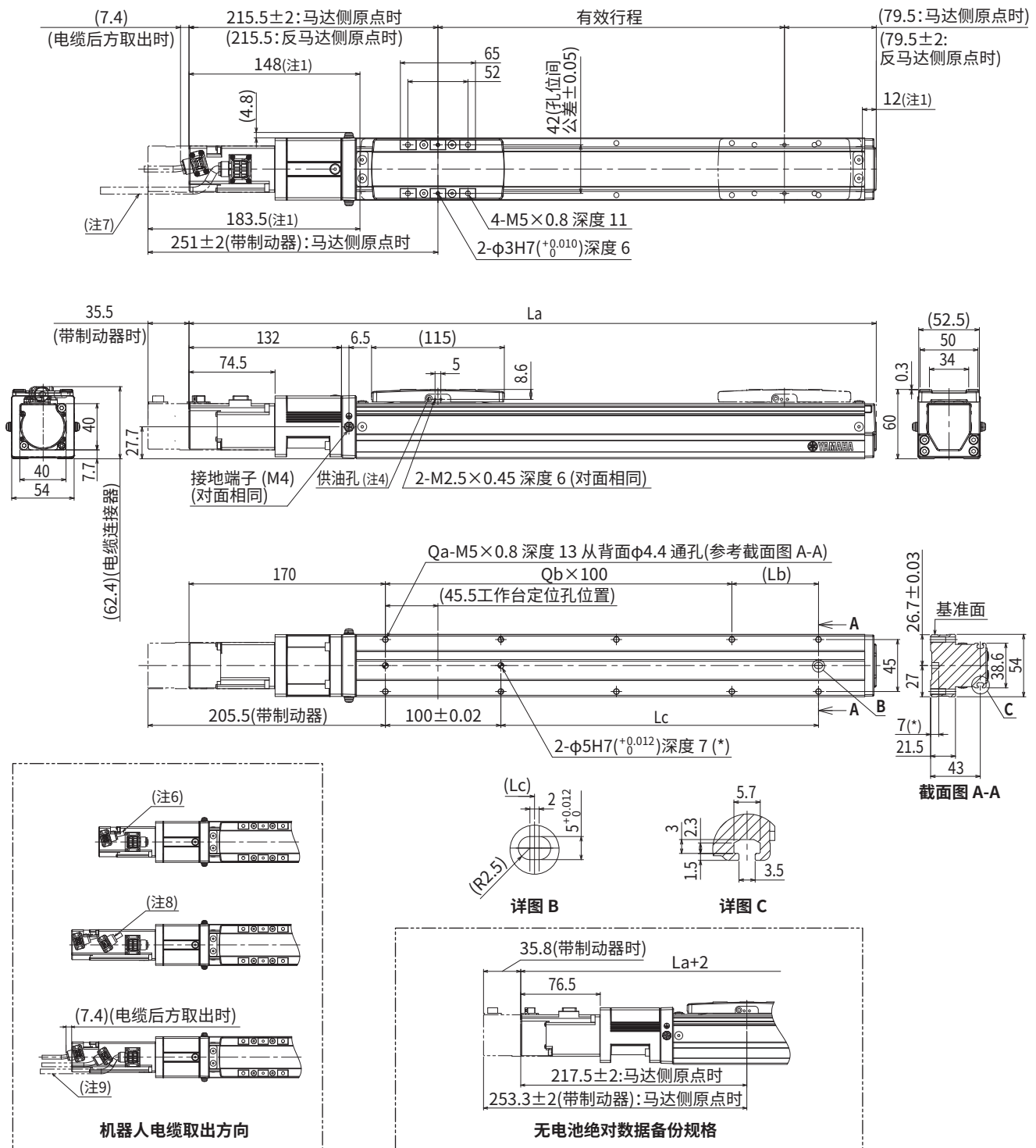
| | | |
|-----------|----|-----|
| (单位: N·m) | | |
| MY | MP | MR |
| 59 | 63 | 103 |

由此确认



▶ 在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。详情请确认P.12。

ABAS05 直线型 (S)

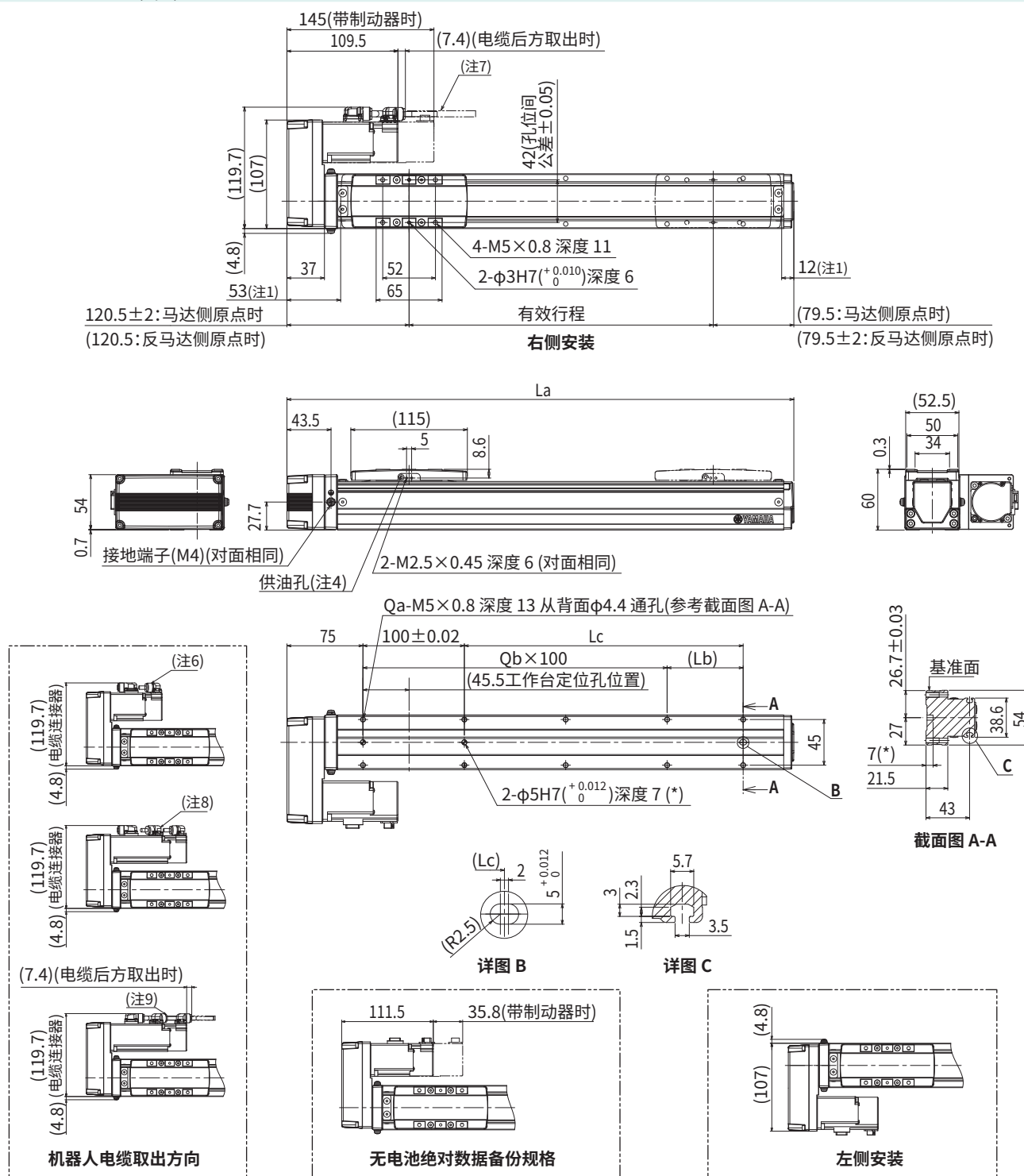


- 注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. 变更原点复归方向时, 可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)
注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为<30mm以上>的内六角螺栓<M4×0.7>。用安装螺孔规格向主机安装时推荐使用杆长为<台架厚度+10mm以下>的内六角螺栓<M5×0.8>。
注4. 供油用喷嘴(推荐)(详情请参阅P.143)
部件编号: KFU-M3861-00
注5. 不含制动器的重量。带制动器时的重量比主机重量表中所示值重0.2kg。

- 注6. 机器人电缆前方取出时。
注7. 机器人电缆后方取出时。
注8. 机器人电缆(带制动器)前方取出时。
注9. 机器人电缆(带制动器)后方取出时。
注10. 固定机器人电缆的最小弯曲半径为R30。
用作耐弯曲电缆时, 最小弯曲半径应在R50以上。

| 有效行程 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
|------------------------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|------|------|
| La | 345 | 395 | 445 | 495 | 545 | 595 | 645 | 695 | 745 | 795 | 845 | 895 | 945 | 995 | 1045 | 1095 |
| Lb | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 |
| Lc | 25 | 75 | 125 | 175 | 225 | 275 | 325 | 375 | 425 | 475 | 525 | 575 | 625 | 675 | 725 | 775 |
| Qa | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 | 18 | 18 | 20 | 20 |
| Qb | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 | 7 | 7 | 8 | 8 |
| 主机重量(kg) ^{注5} | 2 | 2.2 | 2.3 | 2.5 | 2.8 | 2.9 | 2.9 | 3.1 | 3.2 | 3.3 | 3.5 | 3.7 | 3.8 | 4 | 4.1 | 4.5 |
| 最高速度 (mm/sec) | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 速度设定 | | | | | | | | | | | | | | | | |

ABAS05 弯折 (R/L)



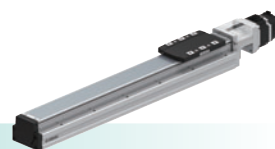
- 注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
 注2. 变更原点复归方向时, 可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)
 注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为<30mm以上>的内六角螺栓<M3×0.5>。
 用安装螺孔向主机安装时推荐使用杆长为<台架厚度+10mm以下>的内六角螺栓<M4×0.7>。
 注4. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.143)
 部件编号: KFU-M3861-00
 注5. 不含制动器的重量。带制动器时的重量比主机重量表中所示值重0.2kg。

- 注6. 机器人电缆前方取出时。
 注7. 机器人电缆后方取出时。
 注8. 机器人电缆(带制动器)前方取出时。
 注9. 机器人电缆(带制动器)后方取出时。
 注10. 固定机器人电缆的最小弯曲半径为R30。
 用作耐弯曲电缆时, 最小弯曲半径应在R50以上。

| 有效行程 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
|------------------------|------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|------|-----|-----|-----|------|
| La | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
| Lb | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 |
| Lc | 25 | 75 | 125 | 175 | 225 | 275 | 325 | 375 | 425 | 475 | 525 | 575 | 625 | 675 | 725 | 775 |
| Qa | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 | 18 | 18 | 20 | 20 |
| Qb | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 | 7 | 7 | 8 | 8 |
| 主机重量(kg) ^{注5} | 2.1 | 2.2 | 2.4 | 2.6 | 2.8 | 3 | 3 | 3.2 | 3.3 | 3.4 | 3.6 | 3.7 | 3.9 | 4 | 4.2 | 4.5 |
| 最高速度 (mm/sec) | 导程20 | | | | | | | | | | | 1133 | 933 | 799 | 666 | 599 |
| | 导程10 | | | | | | | | | | | 566 | 466 | 399 | 333 | 299 |
| | 导程5 | | | | | | | | | | | 283 | 233 | 199 | 166 | 149 |
| | 速度设定 | | | | | | | | | | | 85% | 70% | 60% | 50% | 45% |

ABAS08

Basic机型 ●单轴机器人
●滑块型



■订购型号

| 主机 | 导程指定 | 形状 | 马达规格 | 行程 | 电缆长度 ^{※1} | 电缆取出方向 | 定位器 | 驱动器：马达功率 | 再生装置 ^{※2} | 输入输出选择 | 电池 ^{※3} |
|--------|--------------------------------|-------------------------|---|----------------------|------------------------------|------------------|-------|------------|--------------------|--|------------------|
| ABAS08 | 20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm | S:直线型 R:右弯折 L:左弯折 | S:标准/无制动器 BK:标准/带制动器 BL:无电池绝对数据备份/ 无制动器 BKBL:无电池绝对数据备份/ 带制动器 | 50~1100 (50 mm间距) | R3:3 m R5:5 m R10:10 m | R:马达后方 F:马达前方 | EP-01 | A10:200W以下 | 空白:无 R:带EP-RU | EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link | B:有 N:无 |

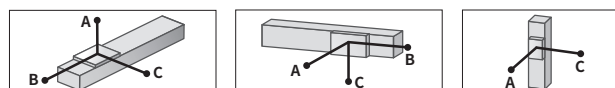
- ※1. 机器人电缆为耐弯曲电缆。
 ※2. 垂直使用的导程为5、20且行程为450mm以上以及导程为10且行程为150mm以上时，需要再生装置。
 水平使用的导程为20且行程为250~750mm时，需要再生装置。
 ※3. 马达规格为标准(S、BK)规格时，需要选择有无电池。
 ※ 变更原点复归方向时，可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)

■基本规格

| | | | | |
|----------------------|-----|------------------------|------------|------------|
| 马达输出 AC | | 200 W | | |
| 重复定位精度 ^{※1} | | ±0.01 mm | | |
| 减速机构 | | 轧制滚珠丝杆φ16(C7级) | | |
| 行程 | | 50 mm~1100 mm(50 mm间距) | | |
| 最高速度 ^{※2} | | 1200 mm/sec | 600 mm/sec | 300 mm/sec |
| 滚珠丝杆导程 | | 20 mm | 10 mm | 5 mm |
| 最大可搬运重量 | 水平 | 40 kg | 80 kg | 100 kg |
| | 垂直 | 8 kg | 20 kg | 30 kg |
| 额定推力 | | 174 N | 341 N | 683 N |
| 主机最大截面外形 | | W 82 mm × H 78 mm | | |
| 全长 | 直线型 | ST + 353 mm | | |
| | 弯折 | ST + 264.5 mm | | |
| 位置检测器 | | 绝对编码器 无电池绝对编码器 | | |
| 分辨率 | | 23位 | | |
| 使用环境温度、湿度 | | 0~40℃、35~80 %RH(无结露) | | |

- ※1. 单方向的重复定位精度
 ※2. 移动距离短时，受动作条件的影响，有可能无法达到最高速度。
 有效行程超过650mm时，根据动作区域不同，可能会出现滚珠丝杆共振的情况。(危险速度)
 此时请参考表中所示的最高速度，对速度进行下调。
 ※ 加速度/减速度请参阅P.109。

■允许突出量[※]



| ABAS08-20 | | | | 壁面安装使用时 (单位: mm) | | | | 垂直使用时 (单位: mm) | | |
|----------------|-----|-----|-----|------------------|-----|-----|-----|----------------|-----|-----|
| 水平使用时 (单位: mm) | | | | A | B | C | | A | B | C |
| 15kg | 356 | 131 | 146 | 15kg | 146 | 131 | 356 | 3kg | 634 | 634 |
| 25kg | 278 | 73 | 86 | 25kg | 86 | 73 | 278 | 6kg | 321 | 321 |
| 40kg | 517 | 54 | 76 | 40kg | 76 | 54 | 517 | 8kg | 240 | 240 |

| ABAS08-10 | | | | 壁面安装使用时 (单位: mm) | | | | 垂直使用时 (单位: mm) | | |
|----------------|-----|----|-----|------------------|-----|----|-----|----------------|-----|-----|
| 水平使用时 (单位: mm) | | | | A | B | C | | A | B | C |
| 30kg | 465 | 83 | 120 | 30kg | 120 | 83 | 465 | 5kg | 551 | 551 |
| 50kg | 341 | 44 | 65 | 50kg | 65 | 44 | 341 | 10kg | 270 | 270 |
| 80kg | 228 | 22 | 34 | 80kg | 34 | 22 | 228 | 20kg | 129 | 129 |

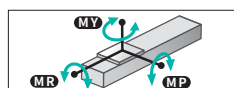
| ABAS08-5 | | | | 壁面安装使用时 (单位: mm) | | | | 垂直使用时 (单位: mm) | | |
|----------------|------|----|-----|------------------|-----|----|------|----------------|-----|-----|
| 水平使用时 (单位: mm) | | | | A | B | C | | A | B | C |
| 30kg | 1604 | 95 | 153 | 30kg | 153 | 95 | 1604 | 10kg | 312 | 312 |
| 50kg | 1035 | 52 | 83 | 50kg | 83 | 52 | 1035 | 20kg | 149 | 149 |
| 80kg | 719 | 27 | 44 | 80kg | 44 | 27 | 719 | 30kg | 95 | 95 |
| 100kg | 608 | 19 | 31 | 100kg | 31 | 19 | 608 | | | |

- ※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。
 ※ 计算寿命时的行程为600 mm。

■适用控制器

| 控制器 | 运行方法 |
|-------|-----------|
| EP-01 | 点位跟踪/远程命令 |

■容许静态力矩



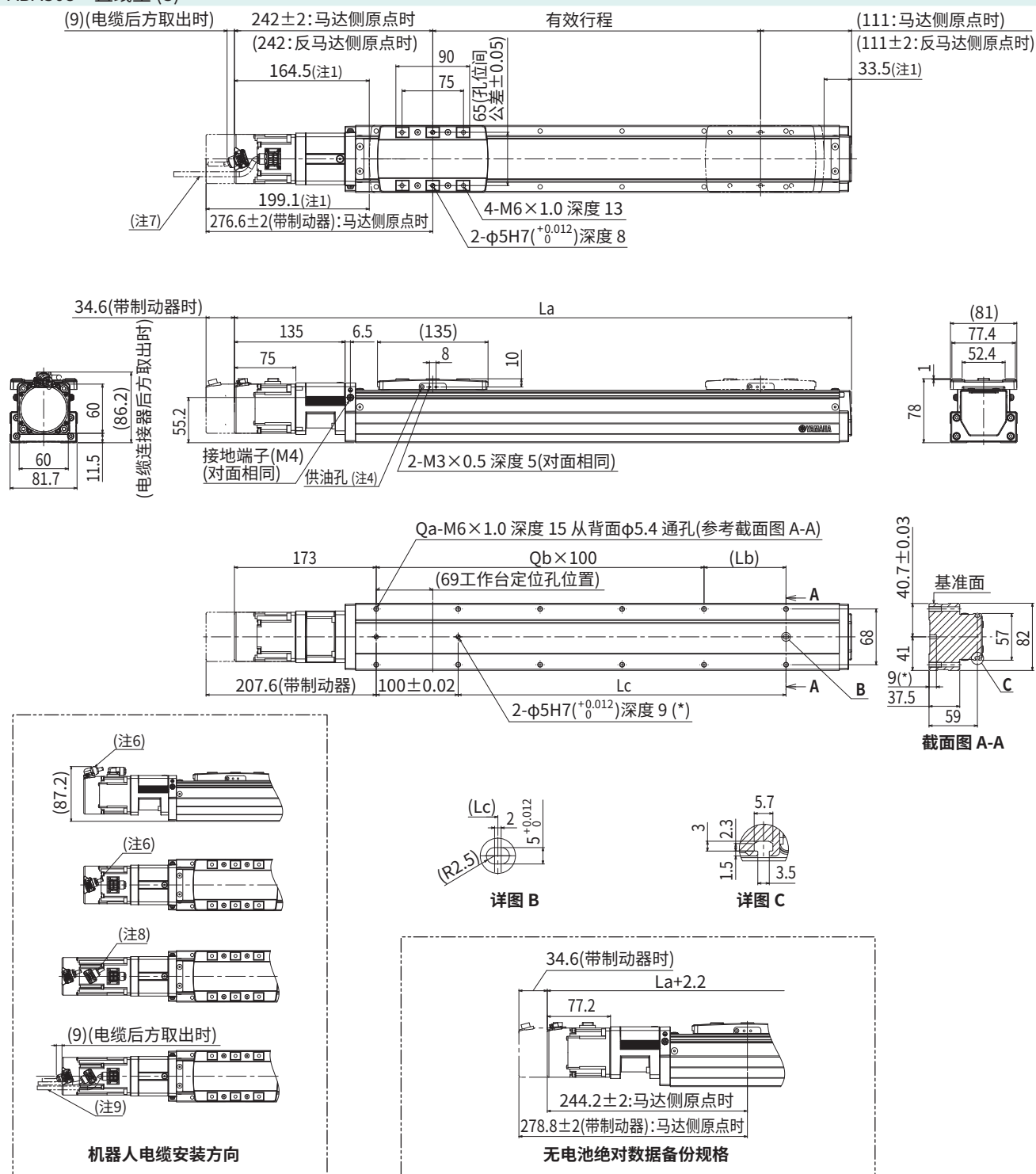
| (单位: N · m) | | |
|-------------|-----|-----|
| MY | MP | MR |
| 221 | 309 | 343 |

由此确认



▶ 在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。详情请确认P.12。

ABAS08 直线型 (S)

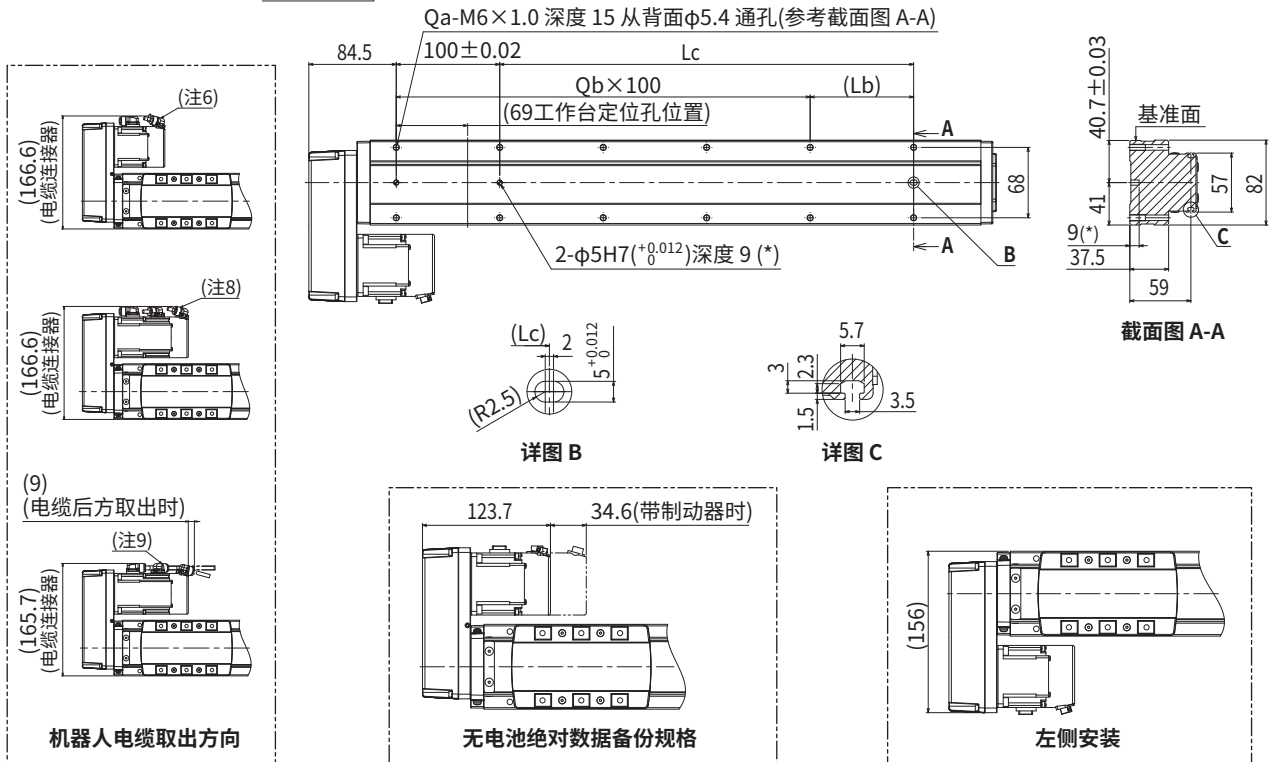
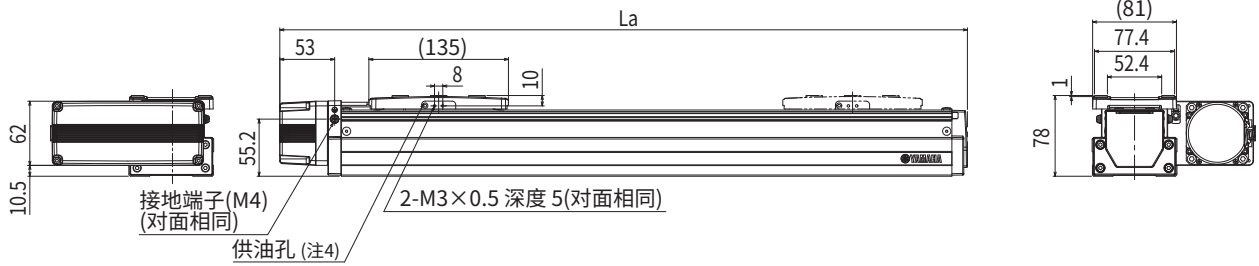
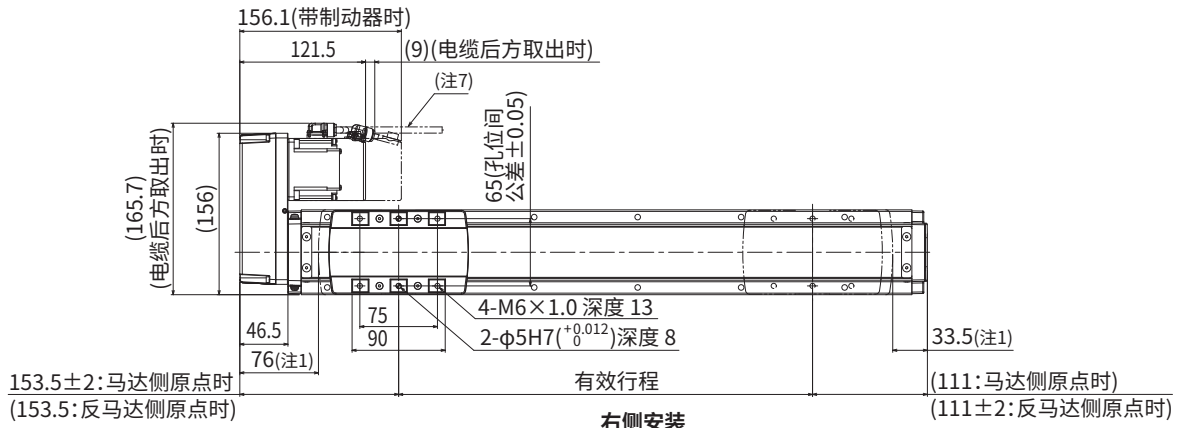


- 注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
 注2. 变更原点复归方向时, 可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)
 注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为<45mm以上>的内六角螺栓<M5×0.8>。
 用安装螺孔规格向主机安装时推荐使用杆长为<台架厚度+15mm以下>的内六角螺栓<M6×1.0>。
 注4. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.143)
 部件编号: KFU-M3861-00
 注5. 不含制动器的重量。带制动器时的重量比主机重量表中所示值重0.4kg。

- 注6. 机器人电缆前方取出时。
 注7. 机器人电缆后方取出时。
 注8. 机器人电缆(带制动器)前方取出时。
 注9. 机器人电缆(带制动器)后方取出时。
 注10. 固定机器人电缆的最小弯曲半径为R30。
 用作耐弯曲电缆时, 最小弯曲半径应在R50以上。
 注11. 行程为50时, 从顶部固定主体的安装通孔(Qa)有一部分会被滑块遮挡, 导致只能使用4处位置。因此, 建议从底面固定。

| 有效行程 | 50 ^{※11} | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 |
|------------------------|-------------------|------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|
| La | 403 | 453 | 503 | 553 | 603 | 653 | 703 | 753 | 803 | 853 | 903 | 953 | 1003 | 1053 | 1103 | 1153 | 1203 | 1253 | 1303 | 1353 | 1403 | 1453 |
| Lb | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 |
| Lc | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 |
| Qa | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 | 18 | 18 | 20 | 20 | 22 | 22 | 24 | 24 | 26 | 26 |
| Qb | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 | 7 | 7 | 8 | 8 | 9 | 9 | 10 | 10 | 11 | 11 |
| 主机重量(kg) ^{※5} | 4.5 | 4.9 | 5.3 | 5.6 | 6 | 6.3 | 6.6 | 7 | 7.3 | 7.6 | 8 | 8.3 | 8.7 | 9 | 9.3 | 9.6 | 10 | 10.2 | 10.6 | 10.9 | 11.3 | 11.7 |
| 最高速度 (mm/sec) | 导程20 | 1200 | | | | | | | | | | | | 1020 | 900 | 780 | 660 | 600 | 540 | 480 | 420 | 360 |
| | 导程10 | 600 | | | | | | | | | | | | 510 | 450 | 390 | 330 | 300 | 270 | 240 | 210 | 180 |
| | 导程5 | 300 | | | | | | | | | | | | 255 | 225 | 195 | 165 | 150 | 135 | 120 | 105 | 90 |
| | 速度设定 | — | | | | | | | | | | | | 85% | 75% | 65% | 55% | 50% | 45% | 40% | 35% | 30% |

ABAS08 弯折 (R/L)



- 注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
 注2. 变更原点复归方向时, 可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)
 注3. 用安装螺栓向主机安装时推荐使用杆长为<45mm以上>的内六角螺栓<M5×0.8>。用安装螺栓规格向主机安装时推荐使用杆长为<台架厚度+15mm以下>的内六角螺栓<M6×1.0>。
 注4. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.143)
 部件编号: KFU-M3861-00
 注5. 不含制动器的重量。带制动器时的重量比主机重量表中所示值重0.4kg。

- 注6. 机器人电缆前方取出时。
 注7. 机器人电缆后方取出时。
 注8. 机器人电缆(带制动器)前方取出时。
 注9. 机器人电缆(带制动器)后方取出时。
 注10. 固定机器人电缆的最小弯曲半径为R30。
 用作耐弯曲电缆时, 最小弯曲半径应在R50以上。
 注11. 行程为50时, 从顶部固定主体的安装通孔(Qa)有一部分会被滑块遮挡, 导致只能使用4处位置。因此, 建议从底面固定。

| 有效行程 | 50 ^{注11} | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 |
|------------------------|-------------------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|
| La | 314.5 | 364.5 | 414.5 | 464.5 | 514.5 | 564.5 | 614.5 | 664.5 | 714.5 | 764.5 | 814.5 | 864.5 | 914.5 | 964.5 | 1014.5 | 1064.5 | 1114.5 | 1164.5 | 1214.5 | 1264.5 | 1314.5 | 1364.5 |
| Lb | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 |
| Lc | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 |
| Qa | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 | 18 | 18 | 20 | 20 | 22 | 22 | 24 | 24 | 26 | 26 |
| Qb | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 | 7 | 7 | 8 | 8 | 9 | 9 | 10 | 10 | 11 | 11 |
| 主机重量(kg) ^{注5} | 4.9 | 5.3 | 5.7 | 6 | 6.4 | 6.7 | 7 | 7.4 | 7.7 | 8 | 8.4 | 8.7 | 9.1 | 9.4 | 9.7 | 10 | 10.4 | 10.6 | 11 | 11.3 | 11.7 | 12.1 |
| 最高速度 (mm/sec) | 导程20 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 导程10 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 导程5 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 速度设定 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

ABAS12/ABAS12H

Basic机型 ●单轴机器人
●滑块型 ●薄型



订购型号

| 主机 | 导程指定 | 形状 | 马达规格 | 行程 | 电缆长度 ¹⁾ | 电缆取出方向 | 定位器 | 驱动器：马达功率 | 再生装置 ²⁾ | 输入输出选择 | 电池 ³⁾ |
|-------------------------------|--|----------------------------|---|----------------------|---------------------------------|--------------------|-------|-------------------------------|--------------------|--|------------------|
| ABAS12: 200W ABAS12H: 400W | 32: 32 mm 20: 20 mm 10: 10 mm 5: 5 mm | S: 直线型 R: 右弯折 L: 左弯折 | S: 标准/无制动器 BK: 标准/带制动器 BL: 无电池绝对数据备份/无制动器 BKBL: 无电池绝对数据备份/带制动器 | 50~1250 (50 mm间距) | R3: 3 m R5: 5 m R10: 10 m | R: 马达后方 F: 马达前方 | EP-01 | A10: 200W以下 A30: 400W/750W | 空白: 无 R: 带EP-RU | EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link | B: 有 N: 无 |

※1. 机器人电缆为耐弯曲电缆。

※2. 【ABAS12时】

垂直使用的导程为5、10、20且行程为150mm以上以及导程为32且行程为300~750mm时，需要再生装置。

水平使用的导程为10、20且行程为250~750mm以及导程为32且行程为400~750mm时，需要再生装置。

【ABAS12H时】

垂直使用的导程为5、10、20且行程为300mm以上以及导程为32且行程为300~750mm时，需要再生装置。

※3. 马达规格为标准(S、BK)规格时，需要选择有无电池。

※ 变更原点复归方向时，可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)

ABAS12 (200W)

基本规格

| | | | | |
|----------------------|------------------------|----------------|---------------|---------------|
| 马达输出 AC | 200 W | | | |
| 重复定位精度 ^{※1} | ±0.01 mm | | | |
| 减速机构 | 轧制滚珠丝杆φ16(C7级) | | | |
| 行程 | 50 mm~1250 mm(50 mm间距) | | | |
| 最高速度 ^{※2} | 1800 mm/sec | 1200 mm/sec | 600 mm/sec | 300 mm/sec |
| 滚珠丝杆导程 | 32 mm | 20 mm | 10 mm | 5 mm |
| 最大可搬运重量 | 水平 | 20 kg | 40 kg | 80 kg |
| | 垂直 | 3 kg | 8 kg | 20 kg |
| 额定推力 | 105 N | 170 N | 341 N | 683 N |
| 主机最大截面外形 | W 120 mm × H 76 mm | | | |
| 全长 | 直线型 | ST + 369 mm | | |
| | 弯折 | ST + 270.5 mm | | |
| 位置检测器 | 绝对编码器 无电池绝对编码器 | | | |
| 分辨率 | 23位 | | | |
| 使用环境温度、湿度 | 0~40℃，35~80 %RH(无结露) | | | |

※1. 单方向的重复定位精度

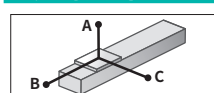
※2. 移动距离短时，受动作条件的影响，有时可能无法达到最高速度。

有效行程超过600mm时，根据动作区域不同，可能会出现滚珠丝杆共振的情况。(危险速度)

此时请参考表中所示的最高速度，对速度进行下调。

※ 加速度/减速度请参阅P.111。

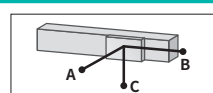
允许突出量[※]



ABAS12-32

水平使用时

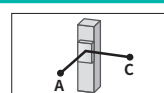
| | A | B | C |
|------|------|------|------|
| 5kg | 2079 | 1694 | 1224 |
| 10kg | 1135 | 834 | 627 |
| 20kg | 842 | 422 | 362 |



ABAS12-32

壁面安装使用时

| | A | B | C |
|------|------|------|------|
| 5kg | 1224 | 1694 | 2079 |
| 10kg | 627 | 834 | 1135 |
| 20kg | 362 | 422 | 842 |



ABAS12-32

垂直使用时

| | A | C |
|-----|------|------|
| 1kg | 6201 | 6201 |
| 3kg | 2057 | 2057 |

ABAS12-20

水平使用时

| | A | B | C |
|------|-----|-----|-----|
| 15kg | 946 | 548 | 445 |
| 25kg | 591 | 321 | 266 |
| 40kg | 441 | 205 | 182 |

ABAS12-20

壁面安装使用时

| | A | B | C |
|------|-----|-----|-----|
| 15kg | 445 | 548 | 946 |
| 25kg | 266 | 321 | 591 |
| 40kg | 182 | 205 | 441 |

ABAS12-20

垂直使用时

| | A | C |
|-----|------|------|
| 3kg | 2174 | 2174 |
| 5kg | 1315 | 1315 |
| 8kg | 833 | 833 |

ABAS12-10

水平使用时

| | A | B | C |
|------|------|-----|-----|
| 30kg | 729 | 299 | 278 |
| 50kg | 786 | 207 | 223 |
| 80kg | 1328 | 157 | 200 |

ABAS12-10

壁面安装使用时

| | A | B | C |
|------|-----|-----|------|
| 30kg | 278 | 299 | 729 |
| 50kg | 223 | 207 | 786 |
| 80kg | 200 | 157 | 1328 |

ABAS12-10

垂直使用时

| | A | C |
|------|------|------|
| 5kg | 1933 | 1933 |
| 10kg | 977 | 977 |
| 20kg | 503 | 503 |

ABAS12-5

水平使用时

| | A | B | C |
|-------|------|-----|-----|
| 30kg | 2476 | 430 | 513 |
| 50kg | 1817 | 258 | 320 |
| 80kg | 1517 | 160 | 208 |
| 100kg | 1436 | 127 | 168 |

ABAS12-5

壁面安装使用时

| | A | B | C |
|-------|-----|-----|------|
| 30kg | 513 | 430 | 2476 |
| 50kg | 320 | 258 | 1817 |
| 80kg | 208 | 160 | 1517 |
| 100kg | 168 | 127 | 1436 |

ABAS12-5

垂直使用时

| | A | C |
|------|------|------|
| 10kg | 1317 | 1317 |
| 20kg | 670 | 670 |
| 30kg | 455 | 455 |

※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。

※ 计算寿命时的行程为600 mm。

ABAS12H (400W)

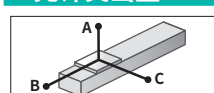
基本规格

| | | | | |
|---------|-------------|---------------|-------|--------|
| 马达输出 AC | 400 W | | | |
| 滚珠丝杆导程 | 32 mm | 20 mm | 10 mm | 5 mm |
| 最大可搬运重量 | 水平 35 kg | 50 kg | 95 kg | 115 kg |
| | 垂直 8 kg | 15 kg | 25 kg | 40 kg |
| 额定推力 | 218 N | 339 N | 678 N | 1360 N |
| 全长 | 直线型 | ST + 385 mm | | |
| | 弯折 | ST + 270.5 mm | | |

※ 加速度/减速度请参阅P.113。

※ 未记载的基本规格、容许静态力矩等与ABAS12通用。

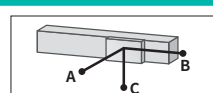
允许突出量[※]



ABAS12H-32

水平使用时

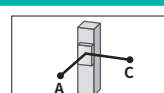
| | A | B | C |
|------|------|-----|-----|
| 10kg | 1135 | 834 | 627 |
| 20kg | 842 | 422 | 362 |
| 35kg | 925 | 286 | 294 |



ABAS12H-32

壁面安装使用时

| | A | B | C |
|------|-----|-----|------|
| 10kg | 627 | 834 | 1135 |
| 20kg | 362 | 422 | 842 |
| 35kg | 294 | 286 | 925 |



ABAS12H-32

垂直使用时

| | A | C |
|-----|------|------|
| 3kg | 2057 | 2057 |
| 5kg | 1228 | 1228 |
| 8kg | 762 | 833 |

ABAS12H-20

水平使用时

| | A | B | C |
|------|-----|-----|-----|
| 15kg | 826 | 548 | 427 |
| 30kg | 485 | 263 | 218 |
| 50kg | 433 | 172 | 162 |

ABAS12H-20

壁面安装使用时

| | A | B | C |
|------|-----|-----|-----|
| 15kg | 427 | 548 | 826 |
| 30kg | 218 | 263 | 485 |
| 50kg | 162 | 172 | 433 |

ABAS12H-20

垂直使用时

| | A | C |
|------|------|------|
| 5kg | 1315 | 1315 |
| 10kg | 672 | 672 |
| 15kg | 522 | 660 |

ABAS12H-10

水平使用时

| | A | B | C |
|------|------|-----|-----|
| 30kg | 528 | 270 | 230 |
| 60kg | 665 | 171 | 185 |
| 95kg | 1347 | 132 | 173 |

ABAS12H-10

壁面安装使用时

| | A | B | C |
|------|-----|-----|------|
| 30kg | 230 | 270 | 528 |
| 60kg | 185 | 171 | 665 |
| 95kg | 173 | 132 | 1347 |

ABAS12H-10

垂直使用时

| | A | C |
|------|------|------|
| 5kg | 1933 | 1933 |
| 15kg | 660 | 660 |
| 25kg | 409 | 541 |

ABAS12H-5

水平使用时

| | A | B | C |
|-------|------|-----|-----|
| 30kg | 2476 | 430 | 513 |
| 60kg | 1672 | 215 | 270 |
| 90kg | 1474 | 141 | 186 |
| 115kg | 1378 | 109 | 146 |

ABAS12H-5

壁面安装使用时

| | A | B | C |
|-------|-----|-----|------|
| 30kg | 513 | 430 | 2476 |
| 60kg | 270 | 215 | 1672 |
| 90kg | 186 | 141 | 1474 |
| 115kg | 146 | 109 | 1378 |

ABAS12H-5

垂直使用时

| | A | C |
|------|-----|-----|
| 15kg | 885 | 885 |
| 25kg | 541 | 541 |
| 40kg | 350 | 350 |

※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。

※ 计算寿命时的行程为600 mm。

由此确认

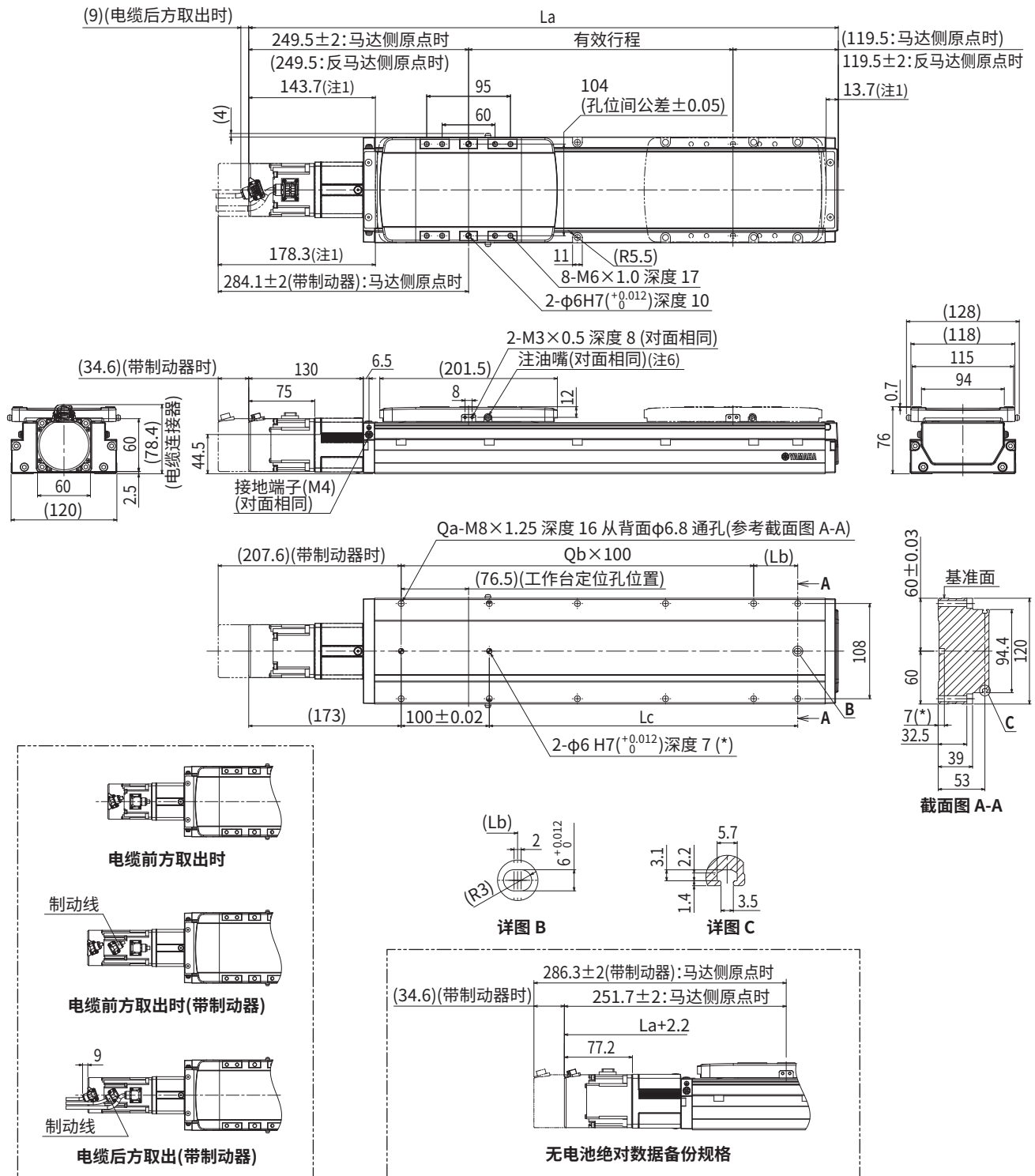
YAMAHA

▶ 在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。详情请确认P.12。

适用控制器

EP-01 ▶ 146

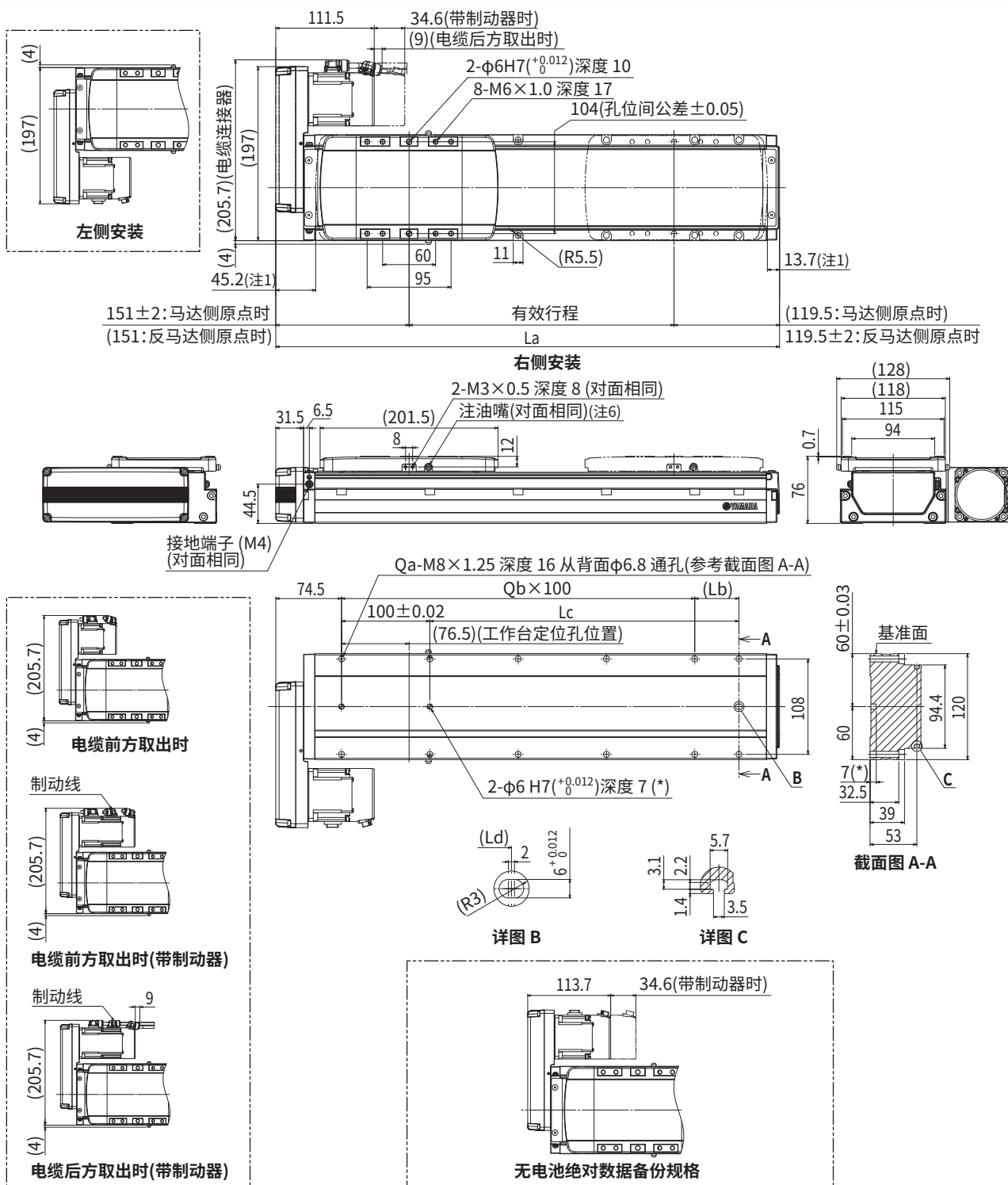
ABAS12 直线型 (S)



- 注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
- 注2. 变更原点复归方向时, 可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)
- 注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为<45 mm以上>的内六角螺栓<M6×1.0>。
用安装螺孔规格向主机安装时推荐使用杆长为<台架厚度+16 mm以下>的内六角螺栓<M8×1.25>。
- 注4. 带制动器马达时, 主机重量增加0.4kg。
- 注5. 机器人电缆的最小弯曲半径为固定: R30/耐弯曲: R50。取出方向因规格而异。
- 注6. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.143)
- 注7. 行程为50时, 从顶部固定主体的安装通孔(Qa)有一部分会被滑块遮挡, 导致只能使用4处位置。因此, 建议从底部固定。

| 有效行程 | 50 ^{※7} | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 |
|------------------------|------------------|------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|
| La | 419 | 469 | 519 | 569 | 619 | 669 | 719 | 769 | 819 | 869 | 919 | 969 | 1019 | 1069 | 1119 | 1169 | 1219 | 1269 | 1319 | 1369 | 1419 | 1469 | 1519 | 1569 | 1619 |
| Lb | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 |
| Lc | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | 1300 |
| Qa | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 | 18 | 18 | 20 | 20 | 22 | 22 | 24 | 24 | 26 | 26 | 28 | 28 | 30 | 30 |
| Qb | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 | 7 | 7 | 8 | 8 | 9 | 9 | 10 | 10 | 11 | 11 | 12 | 12 | 13 | 13 |
| 主机重量(kg) ^{※4} | 5.3 | 5.7 | 6.1 | 6.5 | 6.9 | 7.3 | 7.7 | 8.1 | 8.5 | 8.9 | 9.4 | 9.8 | 10.2 | 10.7 | 11.1 | 11.5 | 12 | 12.4 | 12.9 | 13.3 | 13.7 | 14.2 | 14.6 | 15.1 | 15.5 |
| 最高速度 (mm/sec) | 导程32 | 1800 | | | | | | | | | | 1620 | 1440 | 1260 | 1080 | 990 | 810 | 720 | 630 | 630 | 540 | 450 | 360 | 360 | |
| | 导程20 | 1200 | | | | | | | | | | 1080 | 960 | 840 | 720 | 660 | 540 | 480 | 420 | 420 | 360 | 300 | 240 | 240 | |
| | 导程10 | 600 | | | | | | | | | | 540 | 480 | 420 | 360 | 330 | 270 | 240 | 210 | 210 | 180 | 150 | 120 | 120 | |
| | 导程5 | 300 | | | | | | | | | | 270 | 240 | 210 | 180 | 165 | 135 | 120 | 105 | 105 | 90 | 75 | 60 | 60 | |
| | 速度设定 | — | | | | | | | | | | 90% | 80% | 70% | 60% | 55% | 45% | 40% | 35% | 35% | 30% | 25% | 20% | 20% | |

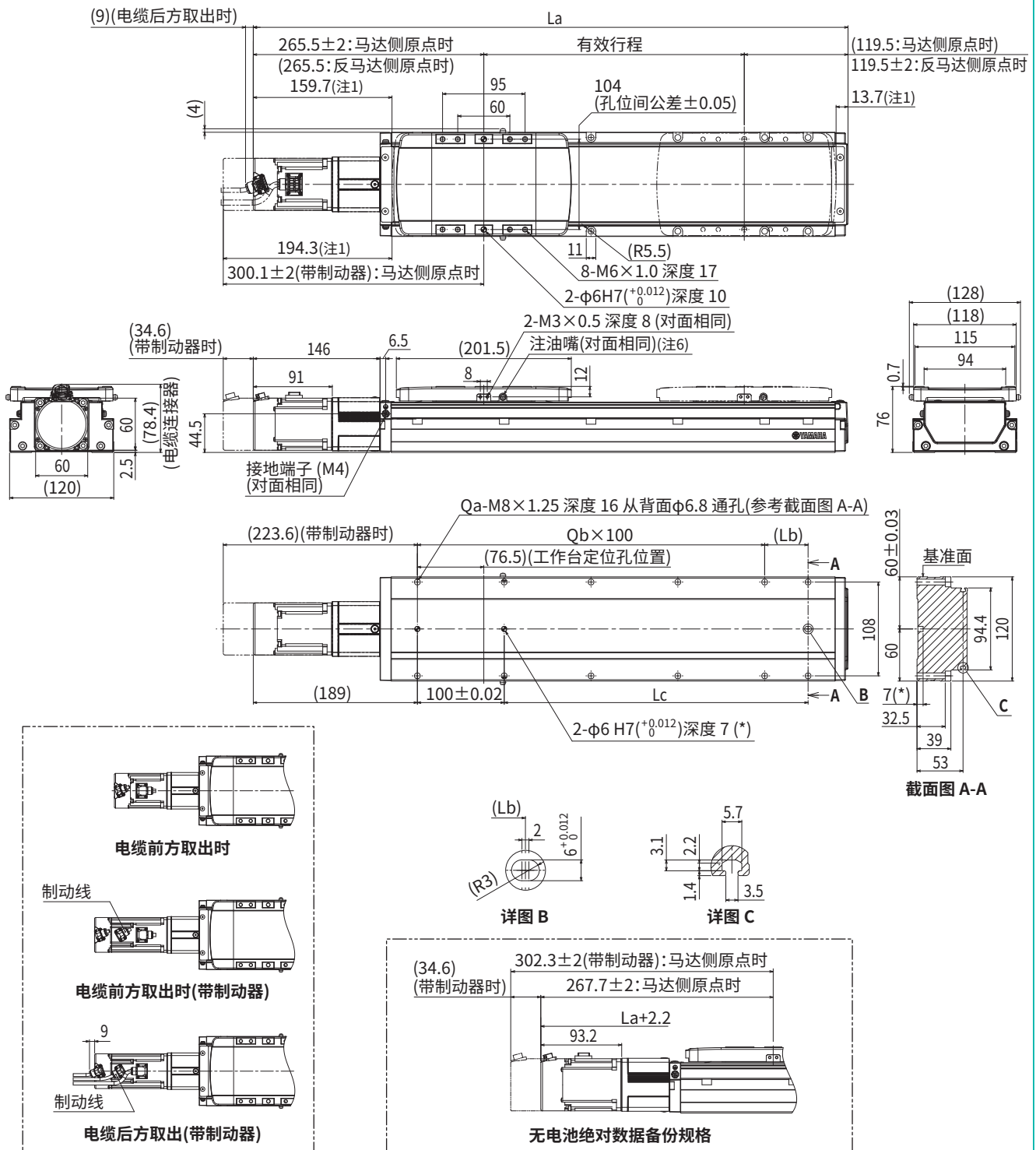
ABAS12 弯折 (R/L)



- 注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
 注2. 变更原点复归方向时，可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)
 注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为《45 mm以上》的内六角螺栓《M6×1.0》。
 用安装螺孔规格向主机安装时推荐使用杆长为《台架厚度+16 mm以下》的内六角螺栓《M8×1.25》。
 注4. 带制动器马达时，主机重量增加0.4kg。
 注5. 机器人电缆的最小弯曲半径为固定：R30/耐弯曲：R50。取出方向因规格而异。
 注6. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.143)
 注7. 行程为50时，从顶部固定主体的安装通孔(Qa)有一部分会被滑块遮挡，导致只能使用4处位置。因此，建议从底面固定。

| 有效行程 | 50 ^{※7} | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 |
|------------------------|------------------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|
| La | 320.5 | 370.5 | 420.5 | 470.5 | 520.5 | 570.5 | 620.5 | 670.5 | 720.5 | 770.5 | 820.5 | 870.5 | 920.5 | 970.5 | 1020.5 | 1070.5 | 1120.5 | 1170.5 | 1220.5 | 1270.5 | 1320.5 | 1370.5 | 1420.5 | 1470.5 | 1520.5 |
| Lb | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 |
| Lc | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | 1300 |
| Qa | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 | 18 | 18 | 20 | 20 | 22 | 22 | 24 | 24 | 26 | 26 | 28 | 28 | 30 | 30 |
| Qb | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 | 7 | 7 | 8 | 8 | 9 | 9 | 10 | 10 | 11 | 11 | 12 | 12 | 13 | 13 |
| 主机重量(kg) ^{※4} | 5.3 | 5.7 | 6.1 | 6.5 | 6.9 | 7.3 | 7.7 | 8.1 | 8.5 | 9 | 9.4 | 9.9 | 10.3 | 10.7 | 11.2 | 11.6 | 12 | 12.5 | 12.9 | 13.4 | 13.8 | 14.2 | 14.7 | 15.1 | 15.6 |
| 最高速度 (mm/sec) | 导程32 | 1800 | | | | | | | | | | 1620 | 1440 | 1260 | 1080 | 990 | 810 | 720 | 630 | 630 | 540 | 450 | 360 | 360 | 360 |
| | 导程20 | 1200 | | | | | | | | | | 1080 | 960 | 840 | 720 | 660 | 540 | 480 | 420 | 420 | 360 | 300 | 240 | 240 | 240 |
| | 导程10 | 600 | | | | | | | | | | 540 | 480 | 420 | 360 | 330 | 270 | 240 | 210 | 210 | 180 | 150 | 120 | 120 | 120 |
| | 导程5 | 300 | | | | | | | | | | 270 | 240 | 210 | 180 | 165 | 135 | 120 | 105 | 105 | 90 | 75 | 60 | 60 | 60 |
| | 速度设定 | — | | | | | | | | | | 90% | 80% | 70% | 60% | 55% | 45% | 40% | 35% | 35% | 30% | 25% | 20% | 20% | 20% |

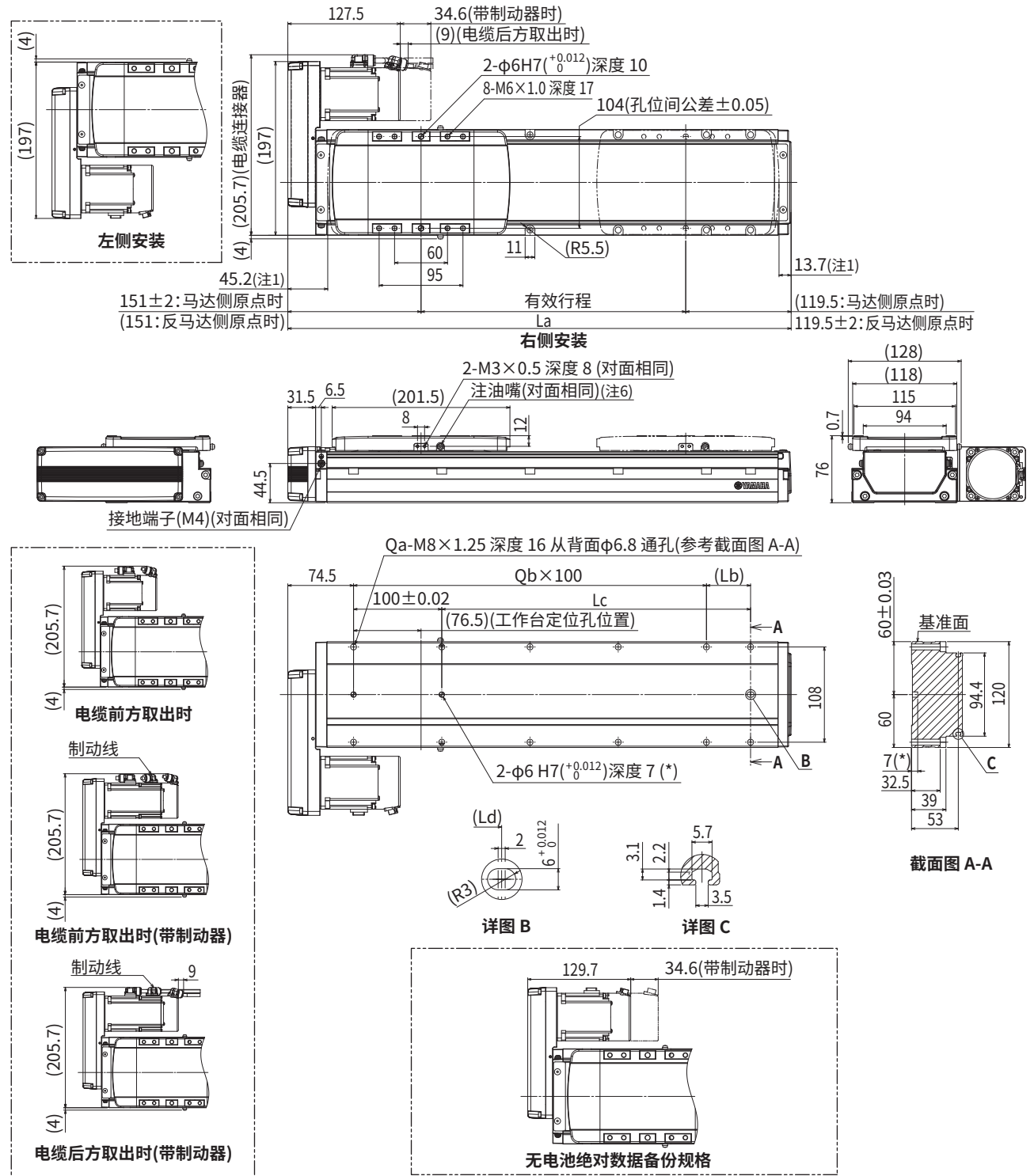
ABAS12H 直线型(S)



- 注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
- 注2. 变更原点复归方向时,可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)
- 注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为<45 mm以上>的内六角螺栓<M6×1.0>。
用安装螺孔规格向主机安装时推荐使用杆长为<台架厚度+16 mm以下>的内六角螺栓<M8×1.25>。
- 注4. 带制动器马达时,主机重量增加0.4kg。
- 注5. 机器人电缆的最小弯曲半径为固定: R30/耐弯曲: R50。取出方向因规格而异。
- 注6. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.143)
- 注7. 行程为50时,从顶部固定主体的安装通孔(Qa)有一部分会被滑块遮挡,导致只能使用4处位置。因此,建议从底部固定。

| 有效行程 | 50 ^{±7} | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 |
|------------------------|------------------|------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|
| La | 435 | 485 | 535 | 585 | 635 | 685 | 735 | 785 | 835 | 885 | 935 | 985 | 1035 | 1085 | 1135 | 1185 | 1235 | 1285 | 1335 | 1385 | 1435 | 1485 | 1535 | 1585 | 1635 |
| Lb | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 |
| Lc | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | 1300 |
| Qa | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 | 18 | 18 | 20 | 20 | 22 | 22 | 24 | 24 | 26 | 26 | 28 | 28 | 30 | 30 |
| Qb | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 | 7 | 7 | 8 | 8 | 9 | 9 | 10 | 10 | 11 | 11 | 12 | 12 | 13 | 13 |
| 主机重量(kg) ^{※4} | 5.6 | 6 | 6.4 | 6.8 | 7.2 | 7.6 | 8 | 8.4 | 8.8 | 9.2 | 9.7 | 10.1 | 10.5 | 11 | 11.4 | 11.8 | 12.3 | 12.7 | 13.2 | 13.6 | 14 | 14.5 | 14.9 | 15.4 | 15.8 |
| 最高速度 (mm/sec) | 导程32 | 1800 | | | | | | | | | | 1620 | 1440 | 1260 | 1080 | 990 | 810 | 720 | 630 | 630 | 540 | 450 | 360 | 360 | 360 |
| | 导程20 | 1200 | | | | | | | | | | 1080 | 960 | 840 | 720 | 660 | 540 | 480 | 420 | 420 | 360 | 300 | 240 | 240 | 240 |
| | 导程10 | 600 | | | | | | | | | | 540 | 480 | 420 | 360 | 330 | 270 | 240 | 210 | 210 | 180 | 150 | 120 | 120 | 120 |
| | 导程5 | 300 | | | | | | | | | | 270 | 240 | 210 | 180 | 165 | 135 | 120 | 105 | 105 | 90 | 75 | 60 | 60 | 60 |
| | 速度设定 | — | | | | | | | | | | 90% | 80% | 70% | 60% | 55% | 45% | 40% | 35% | 35% | 30% | 25% | 20% | 20% | 20% |

ABAS12H 弯折 (R/L)



- 注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
 注2. 变更原点复归方向时, 可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)
 注3. 用安装螺栓向主机安装时推荐使用杆长为 $\leq 45\text{ mm}$ 以上的内六角螺栓 $\times M6 \times 1.0$ 。
 用安装螺栓规格向主机安装时推荐使用杆长为 \leq 「台架厚度+16 mm以下」的内六角螺栓 $\times M8 \times 1.25$ 。
 注4. 带制动器马达时, 主机重量增加0.4kg。
 注5. 机器人电缆的最小弯曲半径为固定: R30/耐弯曲: R50。取出方向因规格而异。
 注6. 供油用喷嘴(推荐)(请参阅P.143)
 注7. 行程为50时, 从顶部固定主体的安装通孔(Qa)有一部分会被滑块遮挡, 导致只能使用4处位置。因此, 建议从底面固定。

| 有效行程 | 50 ^{※7} | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 |
|------------------------|------------------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|
| La | 320.5 | 370.5 | 420.5 | 470.5 | 520.5 | 570.5 | 620.5 | 670.5 | 720.5 | 770.5 | 820.5 | 870.5 | 920.5 | 970.5 | 1020.5 | 1070.5 | 1120.5 | 1170.5 | 1220.5 | 1270.5 | 1320.5 | 1370.5 | 1420.5 | 1470.5 | 1520.5 |
| Lb | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 |
| Lc | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | 1300 |
| Qa | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 | 18 | 18 | 20 | 20 | 22 | 22 | 24 | 24 | 26 | 26 | 28 | 28 | 30 | 30 |
| Qb | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 | 7 | 7 | 8 | 8 | 9 | 9 | 10 | 10 | 11 | 11 | 12 | 12 | 13 | 13 |
| 主机重量(kg) ^{※4} | 5.6 | 6 | 6.4 | 6.8 | 7.2 | 7.6 | 8 | 8.4 | 8.8 | 9.3 | 9.7 | 10.2 | 10.6 | 11 | 11.5 | 11.9 | 12.3 | 12.8 | 13.2 | 13.7 | 14.1 | 14.5 | 15 | 15.4 | 15.9 |
| 最高速度 (mm/sec) | 导程32 | 1800 | | | | | | | | | | | | 1620 | 1440 | 1260 | 1080 | 990 | 810 | 720 | 630 | 540 | 450 | 360 | 360 |
| | 导程20 | 1200 | | | | | | | | | | | | 1080 | 960 | 840 | 720 | 660 | 540 | 480 | 420 | 360 | 300 | 240 | 240 |
| | 导程10 | 600 | | | | | | | | | | | | 540 | 480 | 420 | 360 | 330 | 270 | 240 | 210 | 180 | 150 | 120 | 120 |
| | 导程5 | 300 | | | | | | | | | | | | 270 | 240 | 210 | 180 | 165 | 135 | 120 | 105 | 90 | 75 | 60 | 60 |
| | 速度设定 | — | | | | | | | | | | | | 90% | 80% | 70% | 60% | 55% | 45% | 40% | 35% | 30% | 25% | 20% | 20% |

AGXS05

Advanced机型

●单轴机器人

●滑块型



订购型号

| | | | | | | | | | | | | |
|--------|-------------------|--------------------------------|-------------------------|---|--|---------------------|------------------------------|------------------|-------|--------------|--|------------------|
| AGXS05 | | | | | | | | | EP-01 | | | |
| 主机 | 加减速规格 | 导程指定 | 形状 ^{※1} | 马达规格 | 侧面安全盖 | 行程 ^{※2} | 电缆长度 ^{※3} | 电缆 取出方向 | 定位器 | 驱动器： 马达功率 | 输入输出选择 | 电池 ^{※4} |
| | 空白:标准 H:高加减速规格 | 20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm | S:直线型 R:右弯折 L:左弯折 | S:标准/无制动器 BK:标准/带制动器 BL:无电池绝对数据 备份/无制动器 BKBL:无电池绝对数 | 空白:标准 W:有T槽(两侧) R:有T槽(右侧) L:有T槽(左侧) | 50~800 (50 mm间距) | R3:3 m R5:5 m R10:10 m | R:马达后方 F:马达前方 | EP-01 | A10:200W以下 | EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link | B: 有 N: 无 |

※1. 形状为弯折(R、L)时，不能选择高加减速规格。

※2. 高加减速规格为50~550(50 mm间距)。

※3. 机器人电缆为耐弯曲电缆。

※4. 马达规格为标准(S、BK)规格时，需要选择有无电池。

※ 变更原点回归方向时，可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)

基本规格

| | |
|----------------------|---|
| 马达输出 AC | 50 W |
| 重复定位精度 ^{※1} | ±0.005 mm |
| 减速机构 | 研磨滚珠丝杆φ12(C5级) |
| 行程 | 50 mm~800 mm(50 mm间距) |
| 最高速度 ^{※2} | 1333 mm/sec 666 mm/sec 333 mm/sec |
| 滚珠丝杆导程 | 20 mm 10 mm 5 mm |
| 最大可搬运重量 | 水平 5 kg 8 kg 13 kg 垂直 2 kg 4 kg 8 kg |
| 额定推力 | 41 N 69 N 138 N |
| 主机最大截面外形 | W 48 mm × H 65 mm |
| 全长 | 直线型 ST + 195 mm 弯折 ST + 161.5 mm |
| 洁净度 ^{※3} | 相当于ISO CLASS 3(ISO14644-1) |
| 抽吸量空气 ^{※4} | 30 Nℓ/min~100 Nℓ/min |
| 位置检测器 | 绝对编码器 无电池绝对编码器 |
| 分辨率 | 23位 |
| 使用环境温度、湿度 | 0~40 ℃, 35~80 %RH(无结露) |

※1. 单方向的重复定位精度

※2. 移动距离短时，受动作条件的影响，有时可能无法达到最高速度。有效行程超过600mm时，根据动作区域不同，可能会出现滚珠丝杆共振的情况。(危险速度)

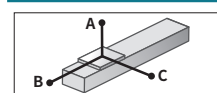
此时请参考表中所示的最高速度，对速度进行下调。

※3. 在洁净环境下使用时，请安装抽吸气路连接器后使用。另外，洁净度是指在1000 mm/sec以下使用时的洁净度。

※4. 必要抽吸量因使用条件、使用环境而异。

※ 加速度/减速度请参阅P.115。

允许突出量[※]

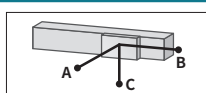


AGXS05-20

水平使用时

(单位: mm)

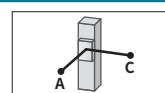
| | A | B | C |
|-----|-----|-----|-----|
| 2kg | 898 | 269 | 350 |
| 5kg | 583 | 112 | 159 |



壁面安装使用时

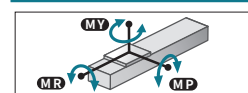
(单位: mm)

| | A | B | C |
|-----|-----|-----|-----|
| 2kg | 323 | 234 | 809 |
| 5kg | 119 | 76 | 427 |



| | | |
|----------------|-----|-----|
| 垂直使用时 (单位: mm) | | |
| | A | C |
| 1kg | 452 | 452 |
| 2kg | 217 | 217 |

容许静态力矩



| | | | |
|-------------|----|----|----|
| (单位: N · m) | MY | MP | MR |
| | 24 | 27 | 23 |

适用控制器

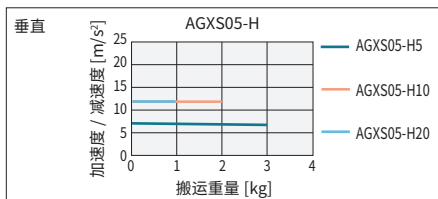
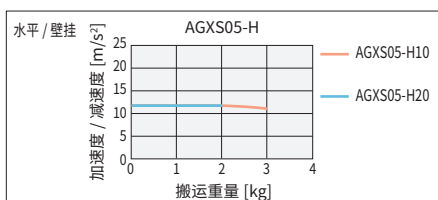
| 控制器 | 运行方法 |
|-------|---------------|
| EP-01 | 点位跟踪/ 远程命令 |

在高加减速下使用时(高加减速规格)

基本规格

| | |
|---------|--|
| 行程 | 50 mm~550 mm(50 mm间距) |
| 滚珠丝杆导程 | 20 mm 10 mm 5 mm |
| 最大可搬运重量 | 水平 2 kg 3 kg — 最大加速度 11.77 m/s ² (1.2 G) 11.77 m/s ² (1.2 G) — |
| 最大可搬运重量 | 垂直 1 kg 2 kg 3 kg 最大加速度 11.77 m/s ² (1.2 G) 11.77 m/s ² (1.2 G) 7.17 m/s ² (0.7 G) |

搬运重量—加速度/减速度图表(参考基准)



允许突出量[※]

AGXS05-H20

水平使用时

(単位: mm)

| | | | |
|-----|-----|-----|-----|
| | A | B | C |
| 1kg | 498 | 324 | 323 |
| 2kg | 230 | 157 | 150 |

| | | | | |
|---------|-----|----------|-----|--|
| 壁面安装使用时 | | (单位: mm) | | |
| | A | B | C | |
| 1kg | 297 | 288 | 468 | |
| 2kg | 123 | 120 | 199 | |

| | | |
|----------------|-----|-----|
| 垂直使用时 (单位: mm) | | |
| | A | C |
| 1kg | 223 | 223 |

AGXS05-H5

垂直使用时 (单位:mm)

| | | |
|-----|-----|-----|
| | A | C |
| 1kg | 478 | 478 |
| 3kg | 138 | 138 |

AGXS05-H10

水平使用时

(単位: mm)

| | | | |
|-----|------|-----|-----|
| | A | B | C |
| 1kg | 1159 | 460 | 645 |
| 3kg | 381 | 148 | 206 |

壁面安装使用时

(单位: mm)

| | A | B | C |
|-----|-----|-----|------|
| 1kg | 606 | 424 | 1129 |
| 3kg | 163 | 112 | 346 |

| | | |
|----------------|-----|-----|
| 垂直使用时 (单位: mm) | | |
| | A | C |
| 1kg | 396 | 396 |
| 2kg | 182 | 182 |

※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。

※ 计算寿命时的行程为550 mm。

高加减速时的有效行程和最高速度

| 有效行程 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 |
|------------------|------|-----|-----|-----|-----|------|-----|-----|-----|-----|-----|
| 最高速度 (mm/sec) | 导程20 | | | | | 1333 | | | | | |
| | 导程10 | | | | | 666 | | | | | |
| | 导程5 | | | | | 333 | | | | | |

※ 使用高加减速规格时，不能使用弯折规格。

※ 高加减速规格请在50~550(50 mm间距)之间使用。

※ 没有设定危险速度。在可选行程下可以设定为最高速度。

移动距离短时，受动作条件的影响，有时可能无法达到最高速度。

※ 使用高加减速规格时，需要考虑动作负载和马达负载率。(参照P.93)

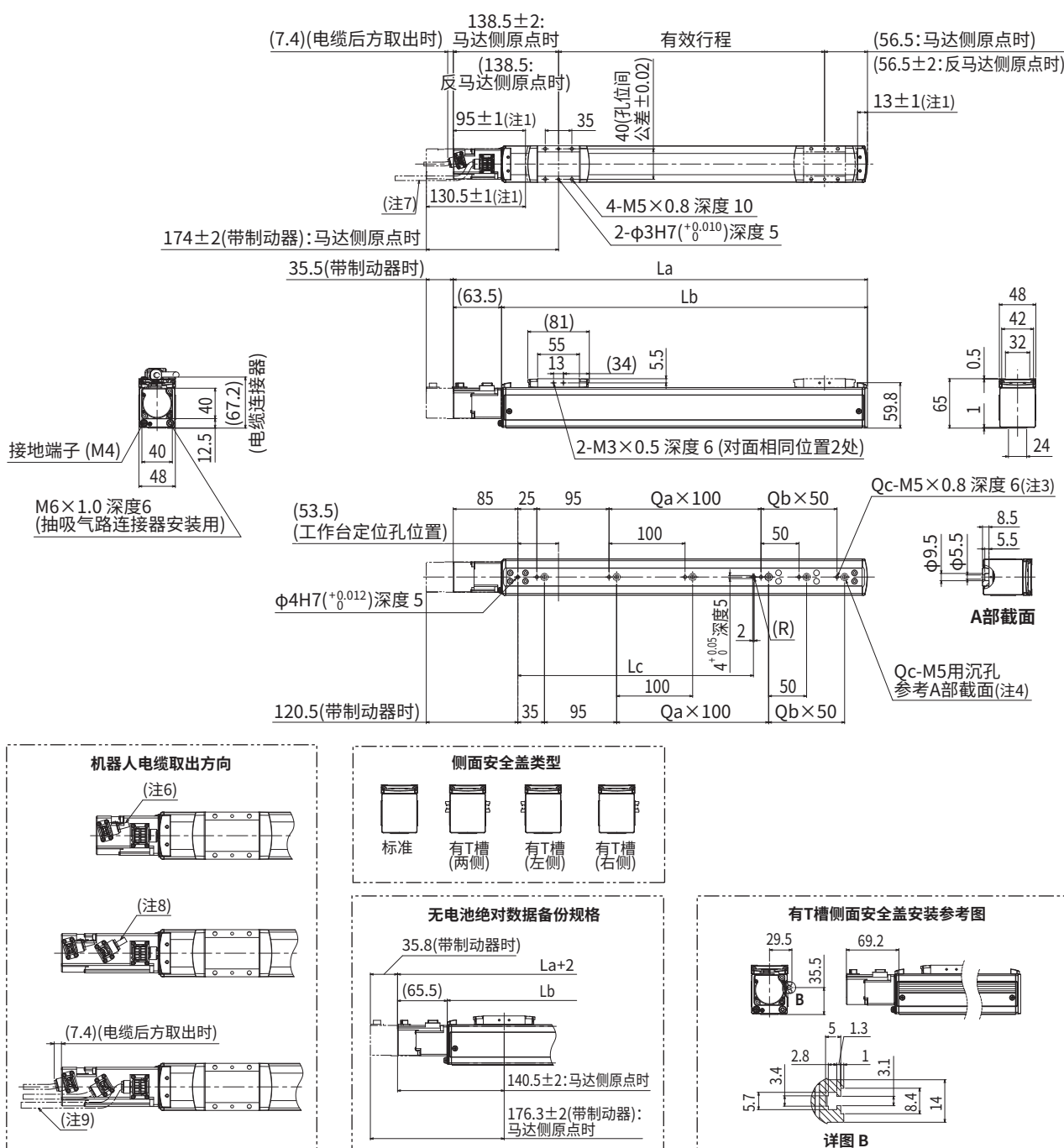
※ 加速度/减速度请参阅P.116。

由此确认



▶ 在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。详情请确认P.12。

AGXS05 直线型 (S)



注1. 从两端到机械限位器限停的位置。

注2. 变更原点复归方向时,可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)

注3. 用螺孔安装主机时,请拆下固定螺钉进行固定。

注4. 用沉孔(A部截面)安装主机时,请从内侧拆下盖子进行固定。
应使用杆长为15mm以下的内六角螺栓(M5×0.8)。

注5. 不含制动器的重量。带制动器时的重量比主机重量表中所示值重0.2kg。

注6. 机器人电缆前方取出时。

注7. 机器人电缆后方取出时。

注8. 机器人电缆(带制动器)前方取出时。

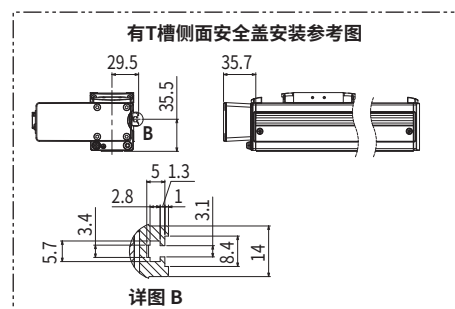
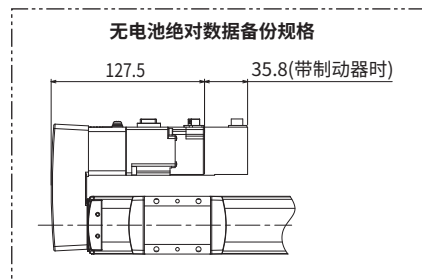
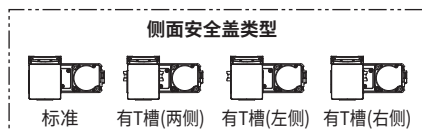
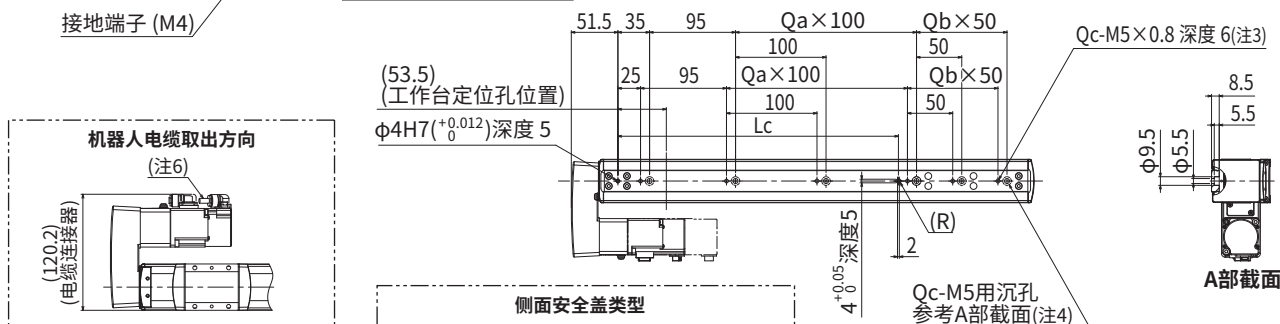
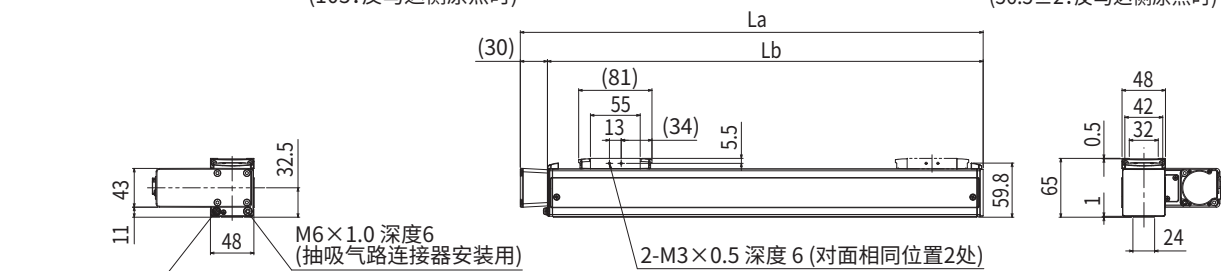
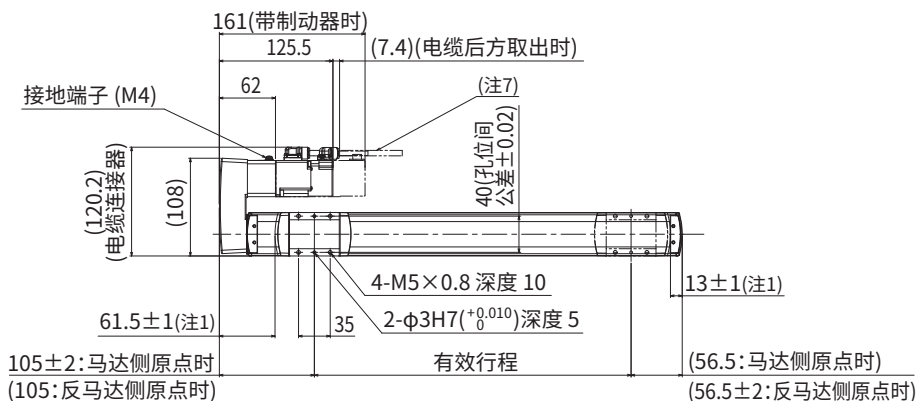
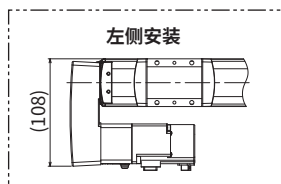
注9. 机器人电缆(带制动器)后方取出时。

注10. 固定机器人电缆的最小弯曲半径为R30。用作耐弯曲电缆时,最小弯曲半径应在R50以上。

注11. 有T槽侧面安全盖用于安装传感器。

注12. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.143)

| 有效行程 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
|------------------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| La | 245 | 295 | 345 | 395 | 445 | 495 | 545 | 595 | 645 | 695 | 745 | 795 | 845 | 895 | 945 | 995 |
| Lb | 181.5 | 231.5 | 281.5 | 331.5 | 381.5 | 431.5 | 481.5 | 531.5 | 581.5 | 631.5 | 681.5 | 731.5 | 781.5 | 831.5 | 881.5 | 931.5 |
| Lc | 110 | 110 | 110 | 110 | 310 | 310 | 310 | 310 | 310 | 310 | 610 | 610 | 610 | 610 | 610 | 610 |
| Qa | 0 | 0 | 0 | 0 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 |
| Qb | 0 | 1 | 2 | 3 | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 |
| Qc | 2 | 3 | 4 | 5 | 4 | 5 | 6 | 7 | 8 | 9 | 7 | 8 | 9 | 10 | 11 | 12 |
| 主机重量(kg)注5 | 1.5 | 1.7 | 1.8 | 2.0 | 2.1 | 2.3 | 2.5 | 2.6 | 2.8 | 2.9 | 3.1 | 3.2 | 3.4 | 3.5 | 3.7 | 3.8 |
| 最高速度 (mm/sec) | 导程20 | 1333 | | | | | | | | | | | | 1066 | 933 | 800 |
| | 导程10 | 666 | | | | | | | | | | | | 532 | 466 | 400 |
| | 导程5 | 333 | | | | | | | | | | | | 266 | 233 | 200 |
| | 速度设定 | — | | | | | | | | | | | | 80% | 70% | 60% |



注1. 从两端到机械限位器限停的位置。

注2. 变更原点复归方向时,可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)

注3. 用螺孔安装主机时,请拆下固定螺钉进行固定。

注4. 用沉孔(A部截面)安装主机时,请从内侧拆下盖子进行固定。

注5. 不含制动器的重量。带制动器时的重量比主机重量表中所示值重0.2kg。

注6. 机器人电缆前方取出时。

注7 机器人电缆后方取出时。

注8. 机器人电缆(带制动器)前方取出时。

注9. 机器人电缆(带制动器)后方取出时。

注10. 固定机器人电缆的最小弯曲半径为R30.用作耐弯曲电缆时,最小弯曲半径应在R50以上。

注11. 有T槽侧面安全盖用于安装传感器。

注12. 形状为弯折(R、L)时,不能选择高加

注13. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.143)

注13. 供油用喷嘴(推荐)(详情请参阅P.143)

| 有效行程 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
|------------------------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| La | 211.5 | 261.5 | 311.5 | 361.5 | 411.5 | 461.5 | 511.5 | 561.5 | 611.5 | 661.5 | 711.5 | 761.5 | 811.5 | 861.5 | 911.5 | 961.5 |
| Lb | 181.5 | 231.5 | 281.5 | 331.5 | 381.5 | 431.5 | 481.5 | 531.5 | 581.5 | 631.5 | 681.5 | 731.5 | 781.5 | 831.5 | 881.5 | 931.5 |
| Lc | 110 | 110 | 110 | 110 | 310 | 310 | 310 | 310 | 310 | 310 | 610 | 610 | 610 | 610 | 610 | 610 |
| Qa | 0 | 0 | 0 | 0 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 |
| Qb | 0 | 1 | 2 | 3 | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 |
| Qc | 2 | 3 | 4 | 5 | 4 | 5 | 6 | 7 | 8 | 9 | 7 | 8 | 9 | 10 | 11 | 12 |
| 主机重量(kg) ³⁵ | 1.9 | 2.1 | 2.2 | 2.4 | 2.5 | 2.7 | 2.9 | 3.0 | 3.2 | 3.3 | 3.5 | 3.6 | 3.8 | 3.9 | 4.1 | 4.2 |
| 最高速度 (mm/sec) | 导程20 | 1333 | | | | | | | | | | | 1066 | 933 | 800 | 666 |
| | 导程10 | 666 | | | | | | | | | | | 532 | 466 | 400 | 333 |
| | 导程5 | 333 | | | | | | | | | | | 266 | 233 | 200 | 166 |
| | 速度设定 | — | | | | | | | | | | | 80% | 70% | 60% | 50% |



■订购型号

| | | | | | | | | | | | | | |
|---------|-------------------|--------------------------------|-------------------------|---|--|---------------------|------------------------------|------------------|-------|------------|--------------------|---|------------------|
| AGXS05L | | | | | | | | | EP-01 | | | | |
| 主机 | 加减速规格 | 导程指定 | 形状 ^{※1} | 马达规格 | 侧面安全盖 | 行程 ^{※2} | 电缆长度 ^{※3} | 电缆取出方向 | 定位器 | 驱动器：马达功率 | 再生装置 ^{※4} | 输入输出选择 | 电池 ^{※5} |
| | 空白:标准 H:高加减速规格 | 20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm | S:直线型 R:右弯折 L:左弯折 | S:标准/无制动器 BK:标准/带制动器 BL:无电池绝对数据备份/无制动器 BKBL:无电池绝对数据备份/带制动器 | 空白:标准 W:有T槽(两侧) R:有T槽(右侧) L:有T槽(左侧) | 50~800 [50 mm间距] | R3:3 m R5:5 m R10:10 m | R:马达后方 F:马达前方 | EP-01 | A10:200W以下 | 空白:无 R:带EP-RU | EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET ES:EtherCAT NS:NPN CC:CC-Link | B:有 N:无 |

※1. 形状为弯折(R、L)时，不能选择高加减速规格。

※2. 高加减速规格为50~550(50 mm间距)。

※3. 机器人电缆为耐弯曲电缆。

※4. 垂直使用的行程为500mm以上时，需要再生装置。

※5. 马达规格为标准(S、BK)规格时，需要选择有无电池。

※ 变更原点复归方向时，可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)

■基本规格

| | |
|----------------------|---|
| 马达输出 AC | 100 W |
| 重复定位精度 ^{※1} | ±0.005 mm |
| 减速机构 | 研磨滚珠丝杆φ12(C5级) |
| 行程 | 50 mm~800 mm(50 mm间距) |
| 最高速度 ^{※2} | 1333 mm/sec 666 mm/sec 333 mm/sec |
| 滚珠丝杆导程 | 20 mm 10 mm 5 mm |
| 最大可搬运重量 | 水平 12 kg 3 kg 垂直 24 kg 6 kg 12 kg |
| 额定推力 | 84 N 169 N 339 N |
| 主机最大截面外形 | W 48 mm × H 65 mm |
| 全长 | 直线型 ST + 236 mm 弯折 ST + 191.5 mm |
| 洁净度 ^{※3} | 相当于ISO CLASS 3(ISO14644-1) |
| 抽吸量空气 ^{※4} | 30 Nl/min~100 Nl/min |
| 位置检测器 | 绝对编码器 无电池绝对编码器 |
| 分辨率 | 23位 |
| 使用环境温度、湿度 | 0~40℃, 35~80%RH(无结露) |

※1. 单方向的重复定位精度

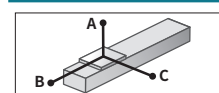
※2. 移动距离短时，受动作条件的影响，有时可能无法达到最高速度。有效行程超过600mm时，根据动作区域不同，可能会出现滚珠丝杆共振的情况。(危险速度)

此时请参考表中所示的最高速度，对速度进行下调。

※3. 在洁净环境下使用时，请安装抽吸气路连接器后使用。另外，洁净度是指在1000 mm/sec以下使用时的洁净度。

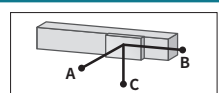
※4. 必要抽吸量因使用条件、使用环境而异。

※ 加速度/减速度请参阅P.117。

■允许突出量[※]

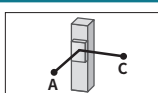
AGXS05L-20

| 水平使用时 | (单位: mm) | A | B | C |
|-------|----------|-----|-----|---|
| 3kg | 1755 | 559 | 426 | |
| 8kg | 737 | 200 | 153 | |
| 12kg | 608 | 133 | 104 | |



壁面安装使用时

| (单位: mm) | A | B | C |
|----------|-----|-----|------|
| 3kg | 396 | 486 | 1594 |
| 8kg | 106 | 128 | 525 |
| 12kg | 52 | 61 | 329 |



垂直使用时

| (单位: mm) | A | C |
|----------|------|------|
| 1kg | 1486 | 1486 |
| 2kg | 730 | 730 |
| 3kg | 478 | 478 |

AGXS05L-10

| 水平使用时 | (单位: mm) | A | B | C |
|-------|----------|-----|-----|---|
| 6kg | 2416 | 389 | 333 | |
| 12kg | 1397 | 187 | 161 | |
| 24kg | 875 | 87 | 74 | |

壁面安装使用时

| (单位: mm) | A | B | C |
|----------|-----|-----|------|
| 6kg | 277 | 316 | 2192 |
| 12kg | 101 | 115 | 1084 |
| 24kg | 12 | 14 | 276 |

垂直使用时

| (单位: mm) | A | C |
|----------|-----|-----|
| 4kg | 555 | 555 |
| 6kg | 360 | 360 |

AGXS05L-5

| 水平使用时 | (单位: mm) | A | B | C |
|-------|----------|-----|-----|---|
| 10kg | 3127 | 254 | 225 | |
| 20kg | 1841 | 120 | 106 | |
| 32kg | 1554 | 70 | 62 | |

壁面安装使用时

| (单位: mm) | A | B | C |
|----------|-----|-----|------|
| 10kg | 162 | 181 | 2800 |
| 20kg | 42 | 47 | 1273 |
| 32kg | 0 | 0 | 0 |

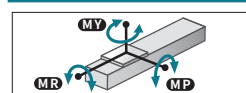
垂直使用时

| (单位: mm) | A | C |
|----------|-----|-----|
| 5kg | 501 | 501 |
| 10kg | 235 | 235 |
| 12kg | 190 | 190 |

※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。

※ 计算寿命时的行程为600 mm。

■容许静态力矩



| (单位: N·m) | MY | MP | MR |
|-----------|----|----|----|
| 72 | 72 | 72 | 64 |

■适用控制器

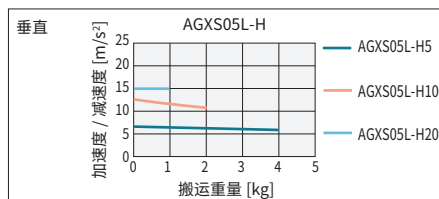
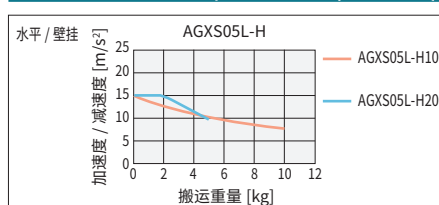
| 控制器 | 运行方法 |
|-------|---------------|
| EP-01 | 点位跟踪/ 远程命令 |

在高加减速下使用时(高加减速规格)

■基本规格

| | |
|---------|--|
| 行程 | 50 mm~550 mm(50 mm间距) |
| 滚珠丝杆导程 | 20 mm 10 mm 5 mm |
| 最大可搬运重量 | 5 kg 10 kg — |
| 最大加速度 | 水平 14.72 m/s ² (1.5 G) 14.72 m/s ² (1.5 G) — |
| 最大可搬运重量 | 1 kg 2 kg 4 kg |
| 最大加速度 | 垂直 14.72 m/s ² (1.5 G) 12.68 m/s ² (1.3 G) 6.65 m/s ² (0.7 G) |

■搬运重量—加速度/减速度图表(参考基准)

■允许突出量[※]

AGXS05L-H20

| 水平使用时 | (单位: mm) | A | B | C |
|-------|----------|-----|-----|---|
| 2kg | 675 | 501 | 332 | |
| 5kg | 330 | 191 | 131 | |

壁面安装使用时

| (单位: mm) | A | B | C |
|----------|-----|-----|-----|
| 2kg | 294 | 428 | 626 |
| 5kg | 87 | 118 | 251 |

垂直使用时

| (单位: mm) | A | C |
|----------|-----|-----|
| 1kg | 728 | 728 |

AGXS05L-H10

| 水平使用时 | (单位: mm) | A | B | C |
|-------|----------|-----|-----|---|
| 3kg | 1208 | 469 | 385 | |
| 6kg | 665 | 227 | 188 | |
| 10kg | 441 | 130 | 108 | |

壁面安装使用时

| (单位: mm) | A | B | C |
|----------|-----|-----|------|
| 3kg | 331 | 396 | 1144 |
| 6kg | 131 | 155 | 580 |
| 10kg | 49 | 58 | 315 |

垂直使用时

| (单位: mm) | A | C |
|----------|------|------|
| 1kg | 1298 | 1298 |
| 2kg | 636 | 636 |

※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。

※ 计算寿命时的行程为550 mm。

AGXS05L-H5

| 垂直使用时 | (单位: mm) | A | C |
|-------|----------|------|---|
| 1kg | 1555 | 1555 | |
| 2kg | 762 | 762 | |
| 4kg | 365 | 365 | |

■高加减速时的有效行程和最高速度

| 有效行程 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 |
|------------------|------|------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| 最高速度 (mm/sec) | 导程20 | 1333 | | | | | | | | | |
| | 导程10 | 666 | | | | | | | | | |
| | 导程5 | 333 | | | | | | | | | |

※ 使用高加减速规格时，不能使用弯折规格。

※ 高加减速规格请在50~550(50 mm间距)之间使用。

※ 没有设定危险速度。在可选行程下可以设定为最高速度。

※ 移动距离短时，受动作条件的影响，有时可能无法达到最高速度。

※ 使用高加减速规格时，需要考虑动作负载和马达负载率。(参照P.93)

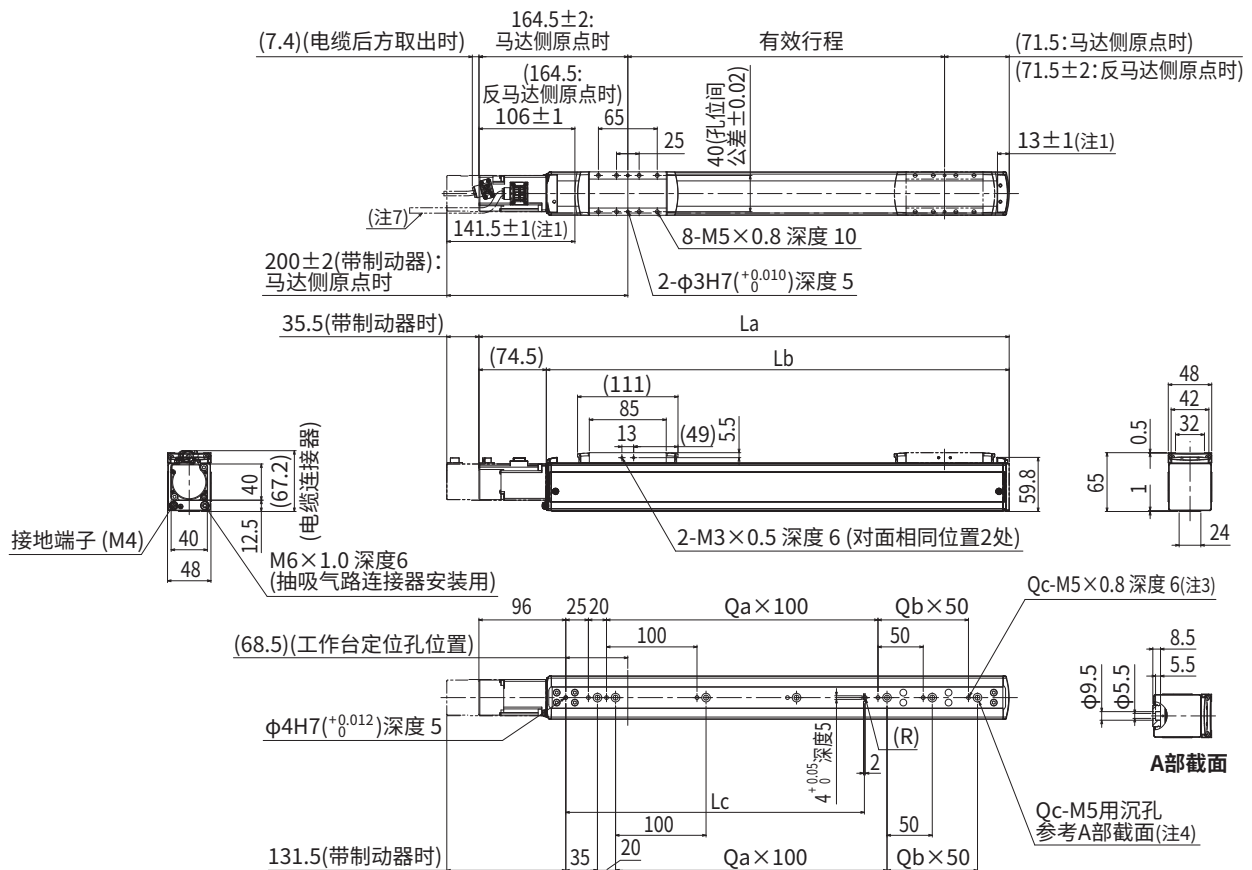
※ 加速度/减速度请参阅P.118。

由此确认

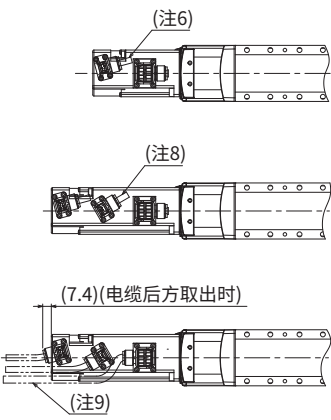


▶ 在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。详情请确认P.12。

AGXS05L 直线型 (S)



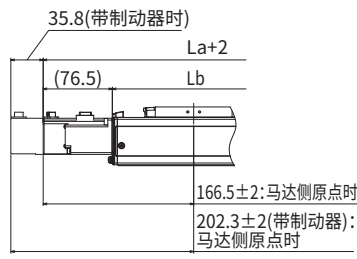
机器人电缆取出方向



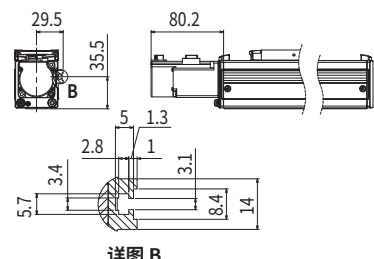
侧面安全盖类型



无电池绝对数据备份规格



有T槽侧面安全盖安装参考图



注1. 从两端到机械限位器限停的位置。

注2. 变更原点复归方向时, 可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)

注3. 用螺孔安装主机时, 请拆下固定螺钉进行固定。

注4. 用沉孔(A部截面)安装主机时, 请从内侧拆下盖子进行固定。应使用杆长为15mm以下的内六角螺栓(M5×0.8)。

注5. 不含制动器的重量。带制动器时的重量比主机重量表中所示值重0.2kg。

注6. 机器人电缆前方取出时。

注7. 机器人电缆后方取出时。

注8. 机器人电缆(带制动器)前方取出时。

注9. 机器人电缆(带制动器)后方取出时。

注10. 固定机器人电缆的最小弯曲半径为R30。用作耐弯曲电缆时, 最小弯曲半径应在R50以上。

注11. 有T槽侧面安全盖用于安装传感器。

注12. 供油用喷嘴(推荐)(请参阅P.143)

| 有效行程 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
|---------------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| La | 286 | 336 | 386 | 436 | 486 | 536 | 586 | 636 | 686 | 736 | 786 | 836 | 886 | 936 | 986 | 1036 |
| Lb | 211.5 | 261.5 | 311.5 | 361.5 | 411.5 | 461.5 | 511.5 | 561.5 | 611.5 | 661.5 | 711.5 | 761.5 | 811.5 | 861.5 | 911.5 | 961.5 |
| Lc | 130 | 130 | 130 | 130 | 130 | 130 | 130 | 130 | 130 | 130 | 130 | 130 | 130 | 130 | 130 | 130 |
| Qa | 1 | 1 | 1 | 1 | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 |
| Qb | 0 | 1 | 2 | 3 | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 |
| Qc | 3 | 4 | 5 | 6 | 5 | 6 | 7 | 8 | 9 | 10 | 8 | 9 | 10 | 11 | 12 | 13 |
| 主机重量(kg) 注5 | 1.8 | 1.9 | 2.1 | 2.2 | 2.4 | 2.6 | 2.7 | 2.9 | 3.0 | 3.2 | 3.3 | 3.5 | 3.6 | 3.8 | 3.9 | 4.1 |
| 最高速度 (mm/sec) | 1333 | | | | | | | | | | | | 1066 | 933 | 800 | 666 |
| 速度设定 | 666 | | | | | | | | | | | | 532 | 466 | 400 | 333 |
| | 333 | | | | | | | | | | | | 266 | 233 | 200 | 166 |
| | — | | | | | | | | | | | | 80% | 70% | 60% | 50% |



■订购型号

AGXS07

| 主机 | 加减速规格 | 导程指定 | 形状 ^{※1} | 马达规格 | 侧面安全盖 | 行程 ^{※2} | 电缆长度 ^{※3} | 电缆取出方向 | 定位器 | 驱动器·马达功率 | 再生装置 ^{※4} | 输入输出选择 | 电池 ^{※5} |
|----|-------------------|--|-------------------------|---|--|----------------------|------------------------------|------------------|-------|------------|--------------------|--|------------------|
| | 空白:标准 H:高加减速规格 | 30:30 mm 20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm | S:直线型 R:右弯折 L:左弯折 | S:标准/无制动器 BK:标准/带制动器 BL:无电池绝对数据备份/无制动器 BKBL:无电池绝对数据备份/带制动器 | 空白:标准 W:有T槽(两侧) R:有T槽(右侧) L:有T槽(左侧) | 50~1100 (50 mm间距) | R3:3 m R5:5 m R10:10 m | R:马达后方 F:马达前方 | EP-01 | A10:200W以下 | 空白:无 R:带EP-RU | EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link | B:有 N:无 |

※1.形状为弯折(R、L)时,不能选择高加减速规格。

※2.高加减速规格为50~650(50 mm间距)。

※3.机器人电缆为耐弯曲电缆。

※4.垂直使用的行程为500mm以上时,需要再生装置。

※5.马达规格为标准(S、BK)规格时,需要选择有无电池。

※ 变更原点回归方向时,可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)

■基本规格

| | |
|----------------------|---|
| 马达输出 AC | 100 W |
| 重复定位精度 ^{※1} | ±0.005 mm |
| 减速机构 | 研磨滚珠丝杆φ15(C5级) |
| 行程 | 50 mm~1100 mm(50 mm间距) |
| 最高速度 ^{※2} | 1800 mm/sec 1200 mm/sec 600 mm/sec 300 mm/sec |
| 滚珠丝杆导程 | 30 mm 20 mm 10 mm 5 mm |
| 最大可搬运重量 | 水平 2 kg 10 kg 25 kg 45 kg 85 kg 垂直 2 kg 4 kg 8 kg 16 kg |
| 额定推力 | 56 N 84 N 169 N 339 N |
| 主机最大截面外形 | W 70 mm × H 76.5 mm |
| 全长 | 直线型 ST + 276.5 mm 弯折 ST + 232 mm |
| 洁净度 ^{※3} | 相当于ISO CLASS 3(ISO14644-1) |
| 抽吸量空气 ^{※4} | 30 Nℓ/min~115 Nℓ/min |
| 位置检测器 | 无电池绝对编码器 |
| 分辨率 | 23位 |
| 使用环境温度、湿度 | 0~40 °C, 35~80 %RH(无结露) |

※1.单方向的重复定位精度

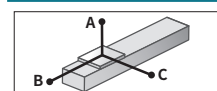
※2.移动距离短时,受动作条件的影响,有时可能无法达到最高速度。有效行程超过700mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况。(危险速度)

此时请参考表中所示的最高速度,对速度进行下调。

※3.在洁净环境下使用时,请安装抽吸气路连接器后使用。另外,洁净度是指在1000 mm/sec以下使用时的洁净度。

※4.必要抽吸量因使用条件、使用环境而异。

※ 加速度/减速度请参阅P.119。

■允许突出量[※]

AGXS07-30

水平使用时

| | A | B | C |
|------|------|------|------|
| 2kg | 3078 | 1509 | 1221 |
| 6kg | 1191 | 501 | 418 |
| 10kg | 957 | 317 | 282 |

AGXS07-20

水平使用时

| | A | B | C |
|------|------|-----|-----|
| 10kg | 1327 | 370 | 358 |
| 20kg | 1136 | 186 | 188 |
| 25kg | 1509 | 163 | 173 |

AGXS07-10

水平使用时

| | A | B | C |
|------|------|-----|-----|
| 15kg | 2420 | 338 | 372 |
| 30kg | 1531 | 160 | 176 |
| 45kg | 1181 | 101 | 111 |

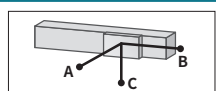
AGXS07-5

水平使用时

| | A | B | C |
|------|------|-----|-----|
| 30kg | 2915 | 172 | 197 |
| 50kg | 2535 | 96 | 110 |
| 85kg | 2024 | 49 | 56 |

※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。

※ 计算寿命时的行程为600 mm。



AGXS07-30

壁面安装使用时

| | A | B | C |
|------|------|------|------|
| 2kg | 1237 | 1442 | 2975 |
| 6kg | 393 | 435 | 1062 |
| 10kg | 244 | 251 | 793 |

AGXS07-20

壁面安装使用时

| | A | B | C |
|------|-----|-----|------|
| 10kg | 313 | 304 | 1164 |
| 20kg | 131 | 119 | 804 |
| 25kg | 109 | 97 | 1010 |

AGXS07-10

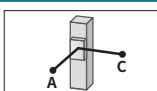
壁面安装使用时

| | A | B | C |
|------|-----|-----|------|
| 15kg | 306 | 271 | 2192 |
| 30kg | 106 | 94 | 1155 |
| 45kg | 39 | 34 | 623 |

AGXS07-5

壁面安装使用时

| | A | B | C |
|------|-----|-----|------|
| 30kg | 122 | 106 | 2458 |
| 50kg | 34 | 30 | 1476 |
| 85kg | 0 | 0 | 0 |



AGXS07-30

垂直使用时

| | A | C |
|-----|------|------|
| 1kg | 2335 | 2335 |
| 2kg | 1158 | 1158 |

AGXS07-20

垂直使用时

| | A | C |
|-----|------|------|
| 1kg | 3416 | 3416 |
| 2kg | 1701 | 1701 |
| 4kg | 841 | 841 |

AGXS07-10

垂直使用时

| | A | C |
|-----|------|------|
| 3kg | 1688 | 1688 |
| 6kg | 827 | 827 |
| 8kg | 612 | 612 |

AGXS07-5

垂直使用时

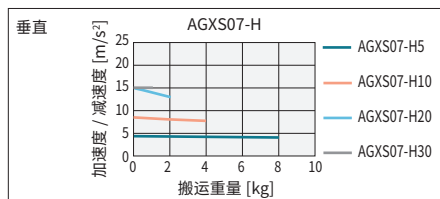
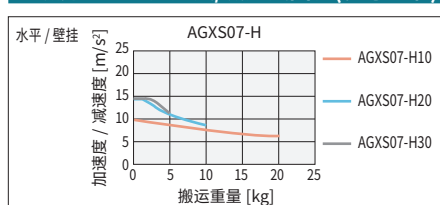
| | A | C |
|------|-----|-----|
| 6kg | 907 | 907 |
| 9kg | 591 | 591 |
| 16kg | 314 | 314 |

在高加减速下使用时(高加减速规格)

■基本规格

| | |
|---------|--|
| 行程 | 50 mm~650 mm(50 mm间距) |
| 滚珠丝杆导程 | 30 mm 20 mm 10 mm 5 mm |
| 最大可搬运重量 | 5 kg 10 kg 20 kg — |
| 最大加速度 | 水平 14.72 m/s ² (1.5 G) 14.72 m/s ² (1.5 G) 9.64 m/s ² (1 G) — |
| 最大可搬运重量 | 1 kg 2 kg 4 kg 8 kg |
| 最大加速度 | 垂直 14.72 m/s ² (1.5 G) 14.72 m/s ² (1.5 G) 8.44 m/s ² (0.9 G) 4.32 m/s ² (0.4 G) |

■搬运重量—加速度/减速度图表(参考基准)

■允许突出量[※]

AGXS07-H30

水平使用时

| | A | B | C |
|-----|------|-----|-----|
| 2kg | 1020 | 897 | 608 |
| 5kg | 461 | 346 | 245 |

AGXS07-H20

水平使用时

| | A | B | C |
|------|------|-----|-----|
| 3kg | 1224 | 758 | 640 |
| 6kg | 684 | 369 | 321 |
| 10kg | 459 | 214 | 190 |

AGXS07-H10

水平使用时

| | A | B | C |
|------|------|-----|-----|
| 5kg | 2208 | 622 | 665 |
| 12kg | 991 | 249 | 266 |
| 20kg | 637 | 142 | 152 |

※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。

※ 计算寿命时的行程为600 mm。

| | A | B | C |
|-----|-----|-----|-----|
| 2kg | 579 | 830 | 976 |
| 5kg | 208 | 279 | 401 |

| | A | B | C |
|------|-----|-----|------|
| 3kg | 600 | 692 | 1175 |
| 6kg | 274 | 303 | 621 |
| 10kg | 138 | 147 | 376 |

| | A | B | C |
|------|-----|-----|------|
| 5kg | 603 | 556 | 2129 |
| 12kg | 200 | 182 | 890 |
| 20kg | 83 | 75 | 497 |

AGXS07-H5

垂直使用时

| | A | C |
|-----|------|------|
| 3kg | 1093 | 1093 |
| 5kg | 639 | 639 |
| 8kg | 384 | 384 |

AGXS07-H20

垂直使用时

| | A | C |
|-----|------|------|
| 1kg | 1793 | 1793 |
| 2kg | 891 | 891 |

AGXS07-H10

垂直使用时

| | A | C |
|-----|------|------|
| 1kg | 3012 | 3012 |
| 2kg | 1487 | 1487 |
| 4kg | 725 | 725 |

■高加减速时的有效行程和最高速度

| 有效行程 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 |
|------------------|------|------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| 最高速度 (mm/sec) | 导程30 | 1800 | | | | | | | | | | | |
| | 导程20 | 1200 | | | | | | | | | | | |
| | 导程10 | 600 | | | | | | | | | | | |
| | 导程5 | 300 | | | | | | | | | | | |

※ 使用高加减速规格时,不能使用弯折规格。

※ 高加减速规格请在50~650(50 mm间距)之间使用。

※ 没有设定危险速度。在可行行程下可以设定为最高速度。

移动距离短时,受动作条件的影响,有时可能无法达到最高速度。

※ 使用高加减速规格时,需要考虑动作负载和马达负载率。(参照P.93)

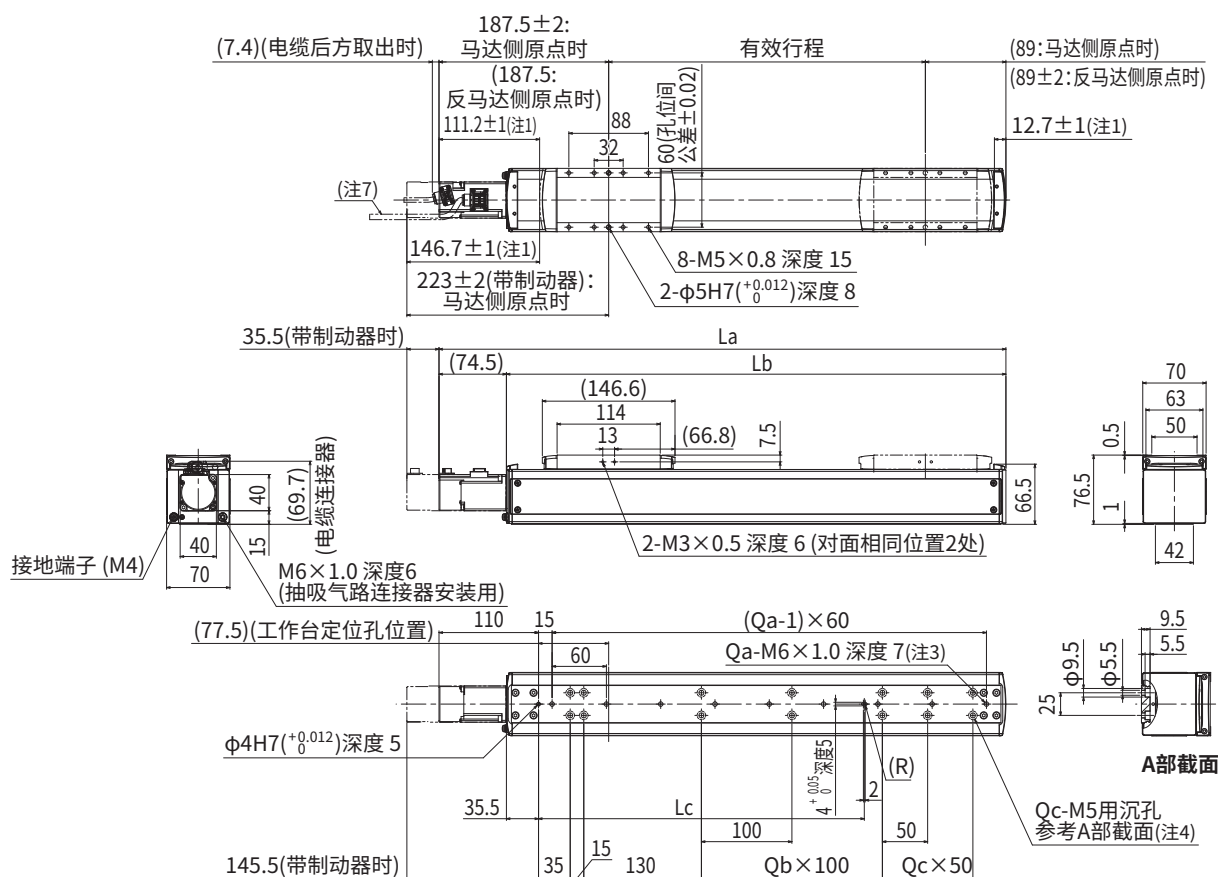
※ 加速度/减速度请参阅P.121。

由此确认

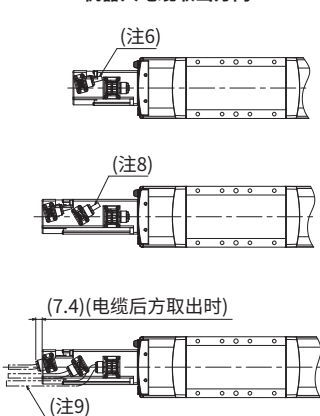


▶ 在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。详情请确认P.12。

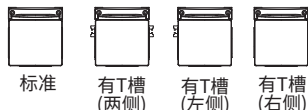
AGXS07 直线型 (S)



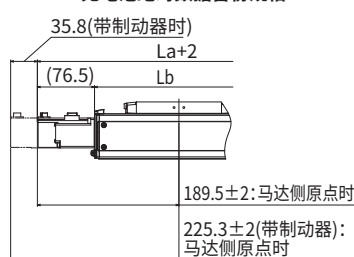
机器人电缆取出方向



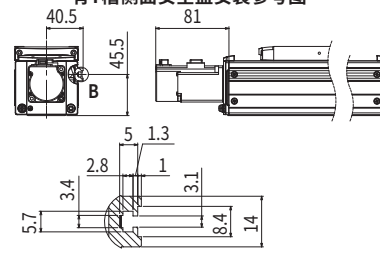
侧面安全盖类型



无电池绝对数据备份规格



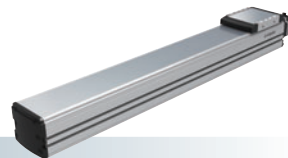
有T槽侧面安全盖安装参考图



- 注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
 注2. 变更原点复归方向时, 可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)
 注3. 用螺孔安装主机时, 请拆下固定螺钉进行固定。
 注4. 用沉孔(A部截面)安装主机时, 请从内侧拆下盖子进行固定。
 应使用杆长为15mm以下的内六角螺栓(M5×0.8)。
 注5. 不含制动器的重量。带制动器时的重量比主机重量表中所示值重0.2kg。
 注6. 机器人电缆前方取出时。
 注7. 机器人电缆后方取出时。
 注8. 机器人电缆(带制动器)前方取出时。

- 注9. 机器人电缆(带制动器)后方取出时。
 注10. 固定机器人电缆的最小弯曲半径为R30。用作耐弯曲电缆时, 最小弯曲半径应在R50以上。
 注11. 有T槽侧面安全盖用于安装传感器。
 注12. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.143)

| 有效行程 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 |
|------------------------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|
| La | 326.5 | 376.5 | 426.5 | 476.5 | 526.5 | 576.5 | 626.5 | 676.5 | 726.5 | 776.5 | 826.5 | 876.5 | 926.5 | 976.5 | 1026.5 | 1076.5 | 1126.5 | 1176.5 | 1226.5 | 1276.5 | 1326.5 | 1376.5 |
| Lb | 252 | 302 | 352 | 402 | 452 | 502 | 552 | 602 | 652 | 702 | 752 | 802 | 852 | 902 | 952 | 1002 | 1052 | 1102 | 1152 | 1202 | 1252 | 1302 |
| Lc | 160 | 160 | 160 | 160 | 360 | 360 | 360 | 360 | 360 | 360 | 360 | 360 | 760 | 760 | 760 | 760 | 760 | 760 | 760 | 760 | 760 | 760 |
| Qa | 4 | 5 | 5 | 6 | 7 | 8 | 9 | 10 | 10 | 11 | 12 | 13 | 14 | 15 | 15 | 16 | 17 | 18 | 19 | 20 | 20 | 21 |
| Qb | 0 | 0 | 0 | 0 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 |
| Qc | 0 | 1 | 2 | 3 | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | 8 | 9 |
| Qd | 6 | 8 | 10 | 12 | 10 | 12 | 14 | 16 | 18 | 20 | 22 | 24 | 18 | 20 | 22 | 24 | 26 | 28 | 30 | 32 | 34 | 36 |
| 主机重量(kg) ^{注5} | 3.6 | 3.8 | 4.1 | 4.4 | 4.7 | 4.9 | 5.2 | 5.5 | 5.7 | 6.0 | 6.3 | 6.6 | 6.8 | 7.1 | 7.4 | 7.6 | 7.9 | 8.2 | 8.5 | 8.7 | 9.0 | 9.3 |
| 最高速度 (mm/sec) | 导程30 | | | | | | | | | 1800 | | | | | 1530 | 1350 | 1170 | 990 | 900 | 810 | 720 | 630 |
| | 导程20 | | | | | | | | | 1200 | | | | | 1020 | 900 | 780 | 660 | 600 | 540 | 480 | 420 |
| | 导程10 | | | | | | | | | 600 | | | | | 510 | 450 | 390 | 330 | 300 | 270 | 240 | 210 |
| | 导程5 | | | | | | | | | 300 | | | | | 255 | 225 | 195 | 165 | 150 | 135 | 120 | 105 |
| | 速度设定 | | | | | | | | | — | | | | | 85% | 75% | 65% | 55% | 50% | 45% | 40% | 35% |



■订购型号

| AGXS10 | | | | | | | | | | | |
|--------|-------------------|--|-------------------------|---|-----------------------|------------------------------|------------------|-------|------------|--------------------|--|
| 主机 | 加减速规格 | 导程指定 | 形状 ^{※1} | 马达规格 | 行程 ^{※2} | 电缆长度 ^{※3} | 电缆取出方向 | 定位器 | 驱动器·马达功率 | 再生装置 ^{※4} | 输入输出选择 |
| | 空白:标准 H:高加减速规格 | 30:30 mm 20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm | S:直线型 R:右弯折 L:左弯折 | S:标准/无制动器 BK:标准/带制动器 BL:无电池绝对数据备份/ 无制动器 BKBL:无电池绝对数据备份/ 带制动器 | 100~1250 (50 mm间距) | R3:3 m R5:5 m R10:10 m | R:马达后方 F:马达前方 | EP-01 | A10:200W以下 | 空白:无 R:带EP-RU | EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link |
| | | | | | | | | | | | 电池 ^{※5} B:有 N:无 |

※1. 形状为弯折(R、L)时,不能选择高加减速规格。

※2. 高加减速规格为100~650(50 mm间距)。

※3. 机器人电缆为耐弯曲电缆。

※4. 垂直使用时需要再生装置。

水平使用的导程为10、20、30且行程为300~800mm时,需要再生装置。

※5. 马达规格为标准(S、BK)规格时,需要选择有无电池。

※ 变更原点复归方向时,可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)

■基本规格

| | |
|----------------------|--|
| 马达输出 AC | 200 W |
| 重复定位精度 ^{※1} | ±0.005 mm |
| 减速机机构 | 研磨滚珠丝杆φ15(C5级) |
| 行程 | 100 mm~1250 mm(50 mm间距) |
| 最高速度 ^{※2} | 1800 mm/sec 1200 mm/sec 600 mm/sec 300 mm/sec |
| 滚珠丝杆导程 | 30 mm 20 mm 10 mm 5 mm |
| 最大可搬运重量 | 水平 25 kg 垂直 4 kg |
| 额定推力 | 113 N 170 N 341 N 683 N |
| 主机最大截面外形 | W 100 mm × H 99.5 mm |
| 全长 | 直线型 ST + 250.5 mm 弯折 ST + 220.5 mm |
| 洁净度 ^{※3} | 相当于ISO CLASS 3 (ISO14644-1) |
| 抽吸量空气 ^{※4} | 30 Nℓ/min~90 Nℓ/min |
| 位置检测器 | 绝对编码器 无电池绝对编码器 |
| 分辨率 | 23位 |
| 使用环境温度、湿度 | 0~40℃, 35~80 %RH(无结露) |

※1. 单方向的重复定位精度

※2. 移动距离短时,受动作条件的影响,有时可能无法达到最高速度。有效行程超过700mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况。(危险速度)

此时请参考表中所示的最高速度,对速度进行下调。

※3. 在洁净环境下使用时,请安装抽吸气路连接器后使用。

另外,洁净度是指在1000 mm/sec以下使用时的洁净度。

※4. 必要抽吸量因使用条件、使用环境而异。

※ 加速度/减速度请参阅P.122。

■允许突出量[※]

| | | | | | | | | | | | |
|-------------------------|------|-----|-----|-----------------|-----|-----|------|---------------|------|------|--|
| AGXS10-30 水平使用时 (单位:mm) | | | | 壁面安装使用时 (单位:mm) | | | | 垂直使用时 (单位:mm) | | | |
| | A | B | C | | A | B | C | | A | C | |
| 10kg | 878 | 537 | 292 | 10kg | 271 | 473 | 803 | 1kg | 4135 | 4135 | |
| 20kg | 609 | 256 | 146 | 20kg | 118 | 192 | 481 | 4kg | 985 | 985 | |
| 25kg | 608 | 211 | 124 | 25kg | 93 | 147 | 454 | | | | |
| AGXS10-20 水平使用时 (单位:mm) | | | | 壁面安装使用时 (单位:mm) | | | | 垂直使用时 (单位:mm) | | | |
| | A | B | C | | A | B | C | | A | C | |
| 15kg | 1269 | 451 | 282 | 15kg | 252 | 387 | 1159 | 3kg | 2062 | 2062 | |
| 25kg | 754 | 253 | 158 | 25kg | 123 | 189 | 629 | 6kg | 1012 | 1012 | |
| 40kg | 466 | 142 | 88 | 40kg | 51 | 78 | 311 | 8kg | 750 | 750 | |
| AGXS10-10 水平使用时 (单位:mm) | | | | 壁面安装使用时 (单位:mm) | | | | 垂直使用时 (单位:mm) | | | |
| | A | B | C | | A | B | C | | A | C | |
| 30kg | 1794 | 298 | 203 | 30kg | 162 | 234 | 1623 | 5kg | 1926 | 1926 | |
| 50kg | 1358 | 162 | 111 | 50kg | 68 | 98 | 1060 | 10kg | 931 | 931 | |
| 80kg | 1266 | 86 | 59 | 80kg | 16 | 22 | 552 | 20kg | 434 | 434 | |
| AGXS10-5 水平使用时 (单位:mm) | | | | 壁面安装使用时 (单位:mm) | | | | 垂直使用时 (单位:mm) | | | |
| | A | B | C | | A | B | C | | A | C | |
| 30kg | 5605 | 321 | 225 | 30kg | 181 | 258 | 5195 | 10kg | 1018 | 1018 | |
| 50kg | 3694 | 177 | 124 | 50kg | 79 | 113 | 3111 | 20kg | 477 | 477 | |
| 80kg | 2619 | 95 | 67 | 80kg | 22 | 31 | 1557 | 30kg | 296 | 296 | |
| 100kg | 2224 | 68 | 48 | 100kg | 0 | 0 | 0 | | | | |

※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。

※ 计算寿命时的行程为600 mm。

■容许静态力矩

| | | |
|----------|-----|-----|
| (单位:N·m) | | |
| MY | MP | MR |
| 274 | 274 | 241 |

■适用控制器

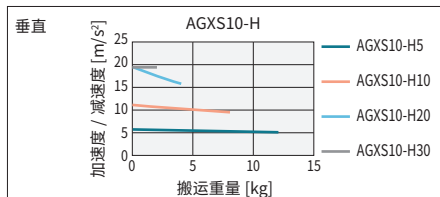
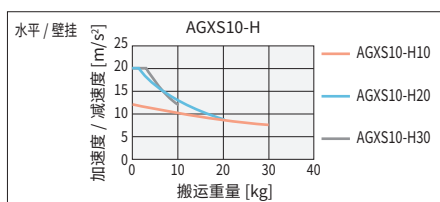
| 控制器 | 运行方法 |
|-------|---------------|
| EP-01 | 点位跟踪/ 远程命令 |

在高加减速下使用时(高加减速规格)

■基本规格

| | |
|---------|--|
| 行程 | 100 mm~650 mm(50 mm间距) |
| 滚珠丝杆导程 | 30 mm 20 mm 10 mm 5 mm |
| 最大可搬运重量 | 10 kg 20 kg 30 kg — |
| 最大加速度 | 水平 19.62 m/s ² (2 G) 19.62 m/s ² (2 G) 11.71 m/s ² (1.2 G) — |
| 最大可搬运重量 | 2 kg 4 kg 8 kg 12 kg |
| 最大加速度 | 垂直 19.62 m/s ² (2 G) 19.62 m/s ² (2 G) 10.84 m/s ² (1.1 G) 5.53 m/s ² (0.6 G) |

■搬运重量—加速度/减速度图表(参考基准)

■允许突出量[※]

| | | | | | | | | | | | |
|--------------------------|------|------|-----|-----------------|-----|------|------|---------------|------|------|--|
| AGXS10-H30 水平使用时 (单位:mm) | | | | 壁面安装使用时 (单位:mm) | | | | 垂直使用时 (单位:mm) | | | |
| | A | B | C | | A | B | C | | A | C | |
| 3kg | 1041 | 1117 | 541 | 3kg | 521 | 1046 | 1009 | 1kg | 2054 | 2054 | |
| 6kg | 581 | 534 | 266 | 6kg | 241 | 466 | 539 | 2kg | 994 | 994 | |
| 10kg | 384 | 300 | 153 | 10kg | 125 | 235 | 327 | | | | |
| AGXS10-H20 水平使用时 (单位:mm) | | | | 壁面安装使用时 (单位:mm) | | | | 垂直使用时 (单位:mm) | | | |
| | A | B | C | | A | B | C | | A | C | |
| 5kg | 1218 | 844 | 493 | 5kg | 464 | 778 | 1177 | 2kg | 1602 | 1602 | |
| 12kg | 575 | 326 | 193 | 12kg | 159 | 261 | 516 | 4kg | 788 | 788 | |
| 20kg | 375 | 177 | 106 | 20kg | 70 | 113 | 290 | | | | |
| AGXS10-H10 水平使用时 (单位:mm) | | | | 壁面安装使用时 (单位:mm) | | | | 垂直使用时 (单位:mm) | | | |
| | A | B | C | | A | B | C | | A | C | |
| 10kg | 1851 | 568 | 383 | 10kg | 343 | 504 | 1784 | 3kg | 1849 | 1849 | |
| 20kg | 973 | 263 | 177 | 20kg | 136 | 199 | 885 | 5kg | 1086 | 1086 | |
| 30kg | 671 | 162 | 109 | 30kg | 67 | 98 | 552 | 8kg | 656 | 656 | |

※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。

※ 计算寿命时的行程为600 mm。

■高加减速时的有效行程和最高速度

| 有效行程 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 |
|------------------|------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| 最高速度 (mm/sec) | 导程30 | | | | | | | | | | | |
| | 导程20 | | | | | | | | | | | |
| | 导程10 | | | | | | | | | | | |
| | 导程5 | | | | | | | | | | | |

※ 使用高加减速规格时,不能使用弯折规格。

※ 高加减速规格请在100~650(50 mm间距)之间使用。

※ 没有设定危险速度。在可选行程下可以设定为最高速度。

移动距离短时,受动作条件的影响,有时可能无法达到最高速度。

※ 使用高加减速规格时,需要考虑动作负载和马达负载率。(参照P.93)

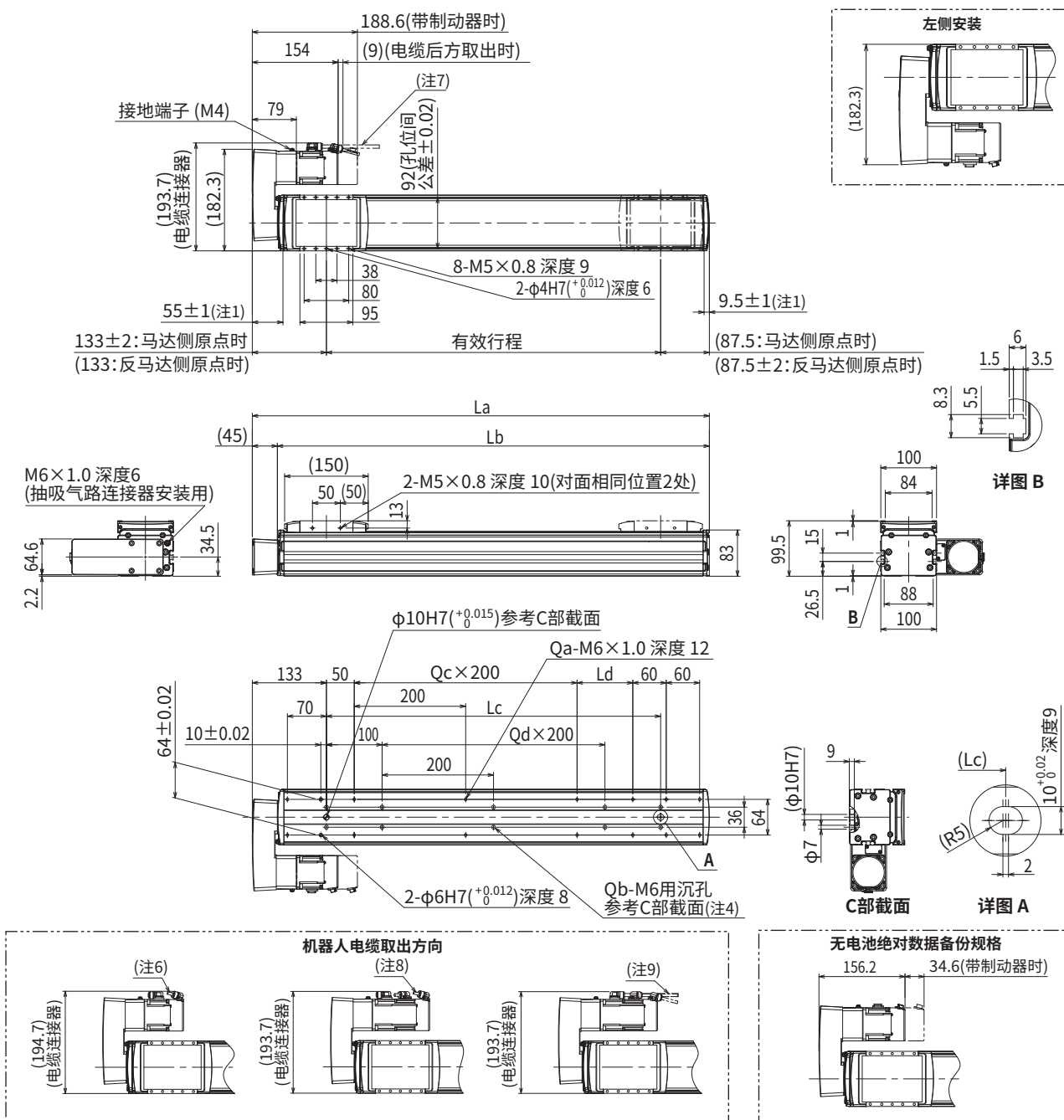
※ 加速度/减速度请参阅P.124。

由此确认



▶ 在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。详情请确认P.12。

AGXS10 弯折 (R/L)



注1. 从两端到机械限位器限停的位置。

注2. 变更原点复归方向时, 可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)

注3. 用安装沉孔(C部截面)向主机安装时应使用杆长为《20mm以上》的内六角螺栓
<M6×1.0>。
用安装螺孔规格向主机安装时推荐使用杆长为《台架厚度+10mm以下》的内六角螺栓
<M6×1.0>。

注4. 用安装沉孔(C部截面)安装主机时, 请揭下贴纸后进行固定。

注5. 不含制动器的重量。带制动器时的重量比主机重量表中所示值重0.4kg。

注6. 机器人电缆前方取出时。

注7. 机器人电缆后方取出时。

注8. 机器人电缆(带制动器)前方取出时。

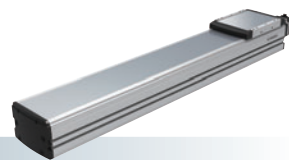
注9. 机器人电缆(带制动器)后方取出时。

注10. 固定机器人电缆的最小弯曲半径为R30。用作耐弯曲电缆时, 最小弯曲半径应在R50以上。

注11. 形状为弯折(R/L)时, 不能选择高加速规格。

注12. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.143)

| 有效行程 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 |
|------------------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|
| La | 320.5 | 370.5 | 420.5 | 470.5 | 520.5 | 570.5 | 620.5 | 670.5 | 720.5 | 770.5 | 820.5 | 870.5 | 920.5 | 970.5 | 1020.5 | 1070.5 | 1120.5 | 1170.5 | 1220.5 | 1270.5 | 1320.5 | 1370.5 | 1420.5 | 1470.5 |
| Lb | 275.5 | 325.5 | 375.5 | 425.5 | 475.5 | 525.5 | 575.5 | 625.5 | 675.5 | 725.5 | 775.5 | 825.5 | 875.5 | 925.5 | 975.5 | 1025.5 | 1075.5 | 1125.5 | 1175.5 | 1225.5 | 1275.5 | 1325.5 | 1375.5 | 1425.5 |
| Lc | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 |
| Ld | 0 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 |
| Qa | 8 | 10 | 10 | 10 | 10 | 12 | 12 | 12 | 12 | 14 | 14 | 14 | 14 | 16 | 16 | 16 | 16 | 18 | 18 | 18 | 18 | 20 | 20 | 20 |
| Qb | 4 | 6 | 6 | 6 | 6 | 8 | 8 | 8 | 8 | 10 | 10 | 10 | 10 | 12 | 12 | 12 | 12 | 14 | 14 | 14 | 14 | 16 | 16 | 16 |
| Qc | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 |
| Qd | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 |
| 主机重量(Kg)注5 | 6.6 | 7.1 | 7.6 | 8.1 | 8.6 | 9.1 | 9.6 | 10.1 | 10.6 | 11.1 | 11.6 | 12.1 | 12.6 | 13.1 | 13.6 | 14.1 | 14.6 | 15.1 | 15.6 | 16.1 | 16.6 | 17.1 | 17.6 | 18.1 |
| 最高速度 (mm/sec) | 导程30 | 1800 | | | | | | | | | | | | 1530 | 1350 | 1170 | 990 | 900 | 810 | 720 | 630 | 540 | 450 | 450 |
| | 导程20 | 1200 | | | | | | | | | | | | 1020 | 900 | 780 | 660 | 600 | 540 | 480 | 420 | 360 | 300 | 300 |
| | 导程10 | 600 | | | | | | | | | | | | 510 | 450 | 390 | 330 | 300 | 270 | 240 | 210 | 180 | 150 | 150 |
| | 导程5 | 300 | | | | | | | | | | | | 255 | 225 | 195 | 165 | 150 | 135 | 120 | 105 | 90 | 75 | 75 |
| | 速度设定 | — | | | | | | | | | | | | 85% | 75% | 65% | 55% | 50% | 45% | 40% | 35% | 30% | 25% | 25% |



■订购型号

| | | | | | | | | | | | | | | | |
|--------|-------------------|--|-------------------------|---|-----------------------|------------------------------|------------------|-------|---------------|--------------------|--|------------------|--|-------|--|
| AGXS12 | | | | | | | | | | | | | | EP-01 | |
| 主机 | 加减速规格 | 导程指定 | 形状 ^{※1} | 马达规格 | 行程 ^{※2} | 电缆长度 ^{※3} | 电缆取出方向 | 定位器 | 驱动器： 马达功率 | 再生装置 ^{※4} | 输入输出选择 | 电池 ^{※5} | | | |
| | 空白:标准 H:高加减速规格 | 30:30 mm 20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm | S:直线型 R:右弯折 L:左弯折 | S:标准/无制动器 BK:标准/带制动器 BL:无电池绝对数据备份/ 无制动器 BKBL:无电池绝对数据备份/ 带制动器 | 100~1250 (50 mm间距) | R3:3 m R5:5 m R10:10 m | R:马达后方 F:马达前方 | EP-01 | A30:400W/750W | 空白:无 R:带EP-RU | EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link | B:有 N:无 | | | |

※1. 形状为弯折(R、L)时, 不能选择高加减速规格。

※2. 高加减速规格为100~650(50 mm)间距。

※3. 机器人电缆为耐弯曲电缆。

※4. 垂直/水平使用的行程为400mm以上时, 需要再生装置。

※5. 马达规格为标准(S、BK)规格时, 需要选择有无电池。

※ 变更原点回归方向时, 可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)

■基本规格

| | |
|----------------------|---|
| 马达输出 AC | 400 W |
| 重复定位精度 ^{※1} | ±0.005 mm |
| 减速机构 | 研磨滚珠丝杆φ15(C5级) |
| 行程 | 100 mm~1250 mm(50 mm间距) |
| 最高速度 ^{※2} | 1800 mm/sec 1200 mm/sec 600 mm/sec 300 mm/sec |
| 滚珠丝杆导程 | 30 mm 20 mm 10 mm 5 mm |
| 最大可搬运重量 | 水平 35 kg 8 kg 垂直 50 kg 15 kg 25 kg 45 kg |
| 额定推力 | 225 N 339 N 678 N 1360 N |
| 主机最大截面外形 | W 125 mm × H 101 mm |
| 全长 | 直线型 ST + 302.5 mm 弯折 ST + 256.5 mm |
| 洁净度 ^{※3} | 相当于ISO CLASS 3(ISO14644-1) |
| 抽吸量空气 ^{※4} | 30 Nℓ/min~90 Nℓ/min |
| 位置检测器 | 绝对编码器 无电池绝对编码器 |
| 分辨率 | 23位 |
| 使用环境温度、湿度 | 0~40 °C, 35~80 %RH(无结露) |

※1. 单方向的重复定位精度

※2. 移动距离短时, 受动作条件的影响, 有时可能无法达到最高速度。

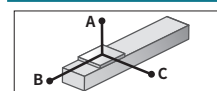
有效行程超过700mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况。(危险速度)

此时请参考表中所示的最高速度, 对速度进行下调。

※3. 在洁净环境下使用时, 请安装抽吸气路连接器后使用。另外, 洁净度是指在1000 mm/sec以下使用时的洁净度。

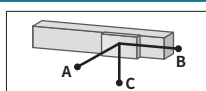
※4. 必要抽吸量因使用条件、使用环境而异。

※ 加速度/减速度请参阅P.126。

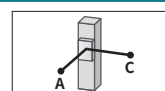
■允许突出量[※]

AGXS12-30

| | |
|-------|---------------|
| 水平使用时 | (单位: mm) |
| | A B C |
| 10kg | 1796 1074 637 |
| 20kg | 1300 531 332 |
| 35kg | 1341 334 227 |

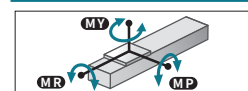


| | |
|---------|---------------|
| 壁面安装使用时 | (单位: mm) |
| | A B C |
| 10kg | 631 1009 1720 |
| 20kg | 316 466 1171 |
| 35kg | 197 269 1130 |



| | |
|-------|-----------|
| 垂直使用时 | (单位: mm) |
| | A C |
| 3kg | 2642 2642 |
| 6kg | 1289 1289 |
| 8kg | 951 951 |

■容许静态力矩



| |
|-------------|
| (单位: N·m) |
| MY MP MR |
| 334 334 294 |

■适用控制器

| | |
|-------|-----------|
| 控制器 | 运行方法 |
| EP-01 | 点位跟踪/远程命令 |

AGXS12-20

| | |
|-------|--------------|
| 水平使用时 | (单位: mm) |
| | A B C |
| 15kg | 2231 904 613 |
| 30kg | 1290 428 293 |
| 50kg | 882 237 164 |

| | |
|---------|--------------|
| 壁面安装使用时 | (单位: mm) |
| | A B C |
| 15kg | 591 839 2141 |
| 30kg | 260 363 1167 |
| 50kg | 126 172 710 |

| | |
|-------|-----------|
| 垂直使用时 | (单位: mm) |
| | A C |
| 5kg | 2424 2424 |
| 10kg | 1207 1207 |
| 15kg | 803 803 |

AGXS12-10

| | |
|-------|--------------|
| 水平使用时 | (单位: mm) |
| | A B C |
| 30kg | 3109 607 456 |
| 50kg | 2421 345 260 |
| 80kg | 2417 198 150 |
| 95kg | 2559 159 121 |

| | |
|---------|--------------|
| 壁面安装使用时 | (单位: mm) |
| | A B C |
| 30kg | 413 542 2978 |
| 50kg | 215 280 2208 |
| 80kg | 103 133 1927 |
| 95kg | 73 95 1830 |

| | |
|-------|-----------|
| 垂直使用时 | (单位: mm) |
| | A C |
| 10kg | 1862 1862 |
| 15kg | 1221 1221 |
| 25kg | 708 708 |

AGXS12-5

| | |
|-------|---------------|
| 水平使用时 | (单位: mm) |
| | A B C |
| 30kg | 11079 653 504 |
| 50kg | 7434 373 288 |
| 80kg | 5458 215 166 |
| 115kg | 4364 136 105 |

| | |
|---------|---------------|
| 壁面安装使用时 | (单位: mm) |
| | A B C |
| 30kg | 456 588 10692 |
| 50kg | 239 308 6935 |
| 80kg | 117 150 4713 |
| 115kg | 55 71 3221 |

| | |
|-------|-----------|
| 垂直使用时 | (单位: mm) |
| | A C |
| 15kg | 1332 1332 |
| 30kg | 634 634 |
| 45kg | 402 402 |

※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。

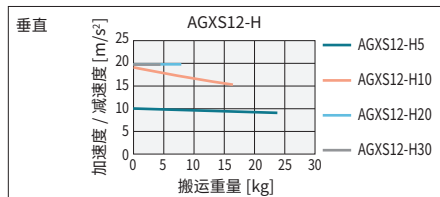
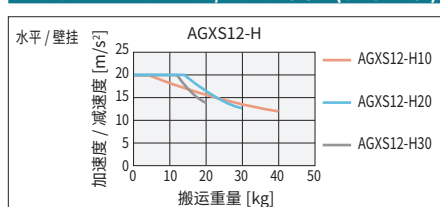
※ 计算寿命时的行程为600 mm。

在高加减速下使用时(高加减速规格)

■基本规格

| | |
|---------|--|
| 行程 | 100 mm~650 mm(50 mm间距) |
| 滚珠丝杆导程 | 30 mm 20 mm 10 mm 5 mm |
| 最大可搬运重量 | 20 kg 20 kg 30 kg 40 kg — |
| 最大加速度 | 水平 19.62 m/s ² (2 G) 19.62 m/s ² (2 G) 19.62 m/s ² (2 G) — |
| 最大可搬运重量 | 4 kg 8 kg 16 kg 24 kg |
| 最大加速度 | 垂直 19.62 m/s ² (2 G) 19.62 m/s ² (2 G) 19.62 m/s ² (2 G) 9.85 m/s ² (1 G) |

■搬运重量—加速度/减速度图表(参考基准)

■允许突出量[※]

AGXS12-H30

水平使用时

(単位: mm)

| | A | B | C |
|------|------|------|-----|
| 5kg | 1216 | 1297 | 669 |
| 12kg | 461 | 506 | 252 |
| 20kg | 316 | 280 | 147 |

| | |
|---------|---------------|
| 壁面安装使用时 | (单位: mm) |
| | A B C |
| 5kg | 648 1224 1183 |
| 12kg | 226 436 427 |
| 20kg | 117 213 266 |

| | |
|-------|-----------|
| 垂直使用时 | (单位: mm) |
| | A C |
| 2kg | 1984 1984 |
| 4kg | 960 960 |

AGXS12-H5

| | |
|-------|-----------|
| 垂直使用时 | (单位: mm) |
| | A C |
| 8kg | 1487 1487 |
| 16kg | 712 712 |
| 24kg | 454 454 |

AGXS12-H20

| | |
|-------|-------------|
| 水平使用时 | (单位: mm) |
| | A B C |
| 10kg | 999 807 489 |
| 20kg | 521 378 231 |
| 30kg | 382 234 146 |

| | |
|---------|-------------|
| 壁面安装使用时 | (单位: mm) |
| | A B C |
| 10kg | 458 740 966 |
| 20kg | 196 311 479 |
| 30kg | 109 168 325 |

| | |
|-------|-----------|
| 垂直使用时 | (单位: mm) |
| | A C |
| 3kg | 2031 2031 |
| 5kg | 1193 1193 |
| 8kg | 722 722 |

AGXS12-H10

| | |
|-------|--------------|
| 水平使用时 | (单位: mm) |
| | A B C |
| 15kg | 1668 737 535 |
| 25kg | 1060 423 308 |
| 40kg | 709 246 180 |

| | |
|---------|--------------|
| 壁面安装使用时 | (单位: mm) |
| | A B C |
| 15kg | 491 672 1628 |
| 25kg | 263 358 1012 |
| 40kg | 134 181 644 |

| | |
|-------|-----------|
| 垂直使用时 | (单位: mm) |
| | A C |
| 5kg | 2071 2071 |
| 10kg | 1011 1011 |
| 16kg | 612 612 |

※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。

※ 计算寿命时的行程为600 mm。

■高加减速时的有效行程和最高速度

| | |
|---------------|---|
| 有效行程 | 100 150 200 250 300 350 400 450 500 550 600 650 |
| 最高速度 (mm/sec) | 导程30 1800 导程20 1200 导程10 600 导程5 300 |

※ 使用高加减速规格时, 不能使用弯折规格。

※ 高加减速规格请在100~650(50 mm)间距之间使用。

※ 没有设定危险速度。在可选行程下可以设定为最高速度。

移动距离短时, 受动作条件的影响, 有时可能无法达到最高速度。

※ 使用高加减速规格时, 需要考虑动作负载和马达负载率。(参照P.93)

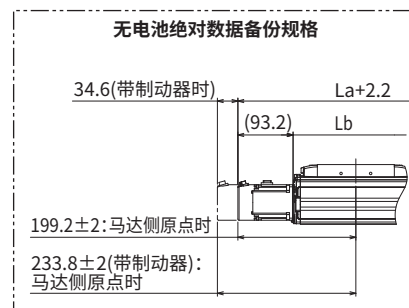
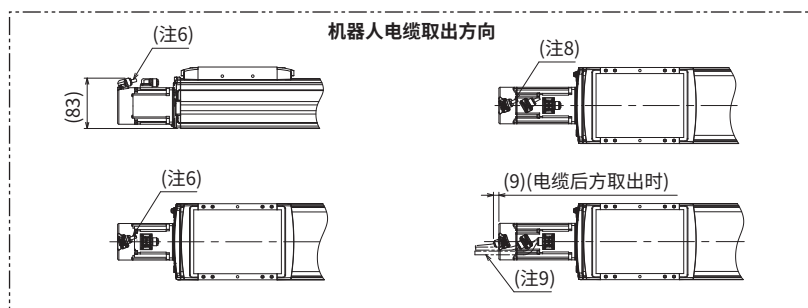
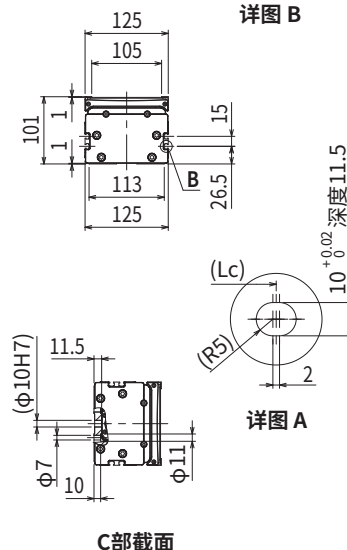
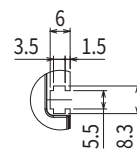
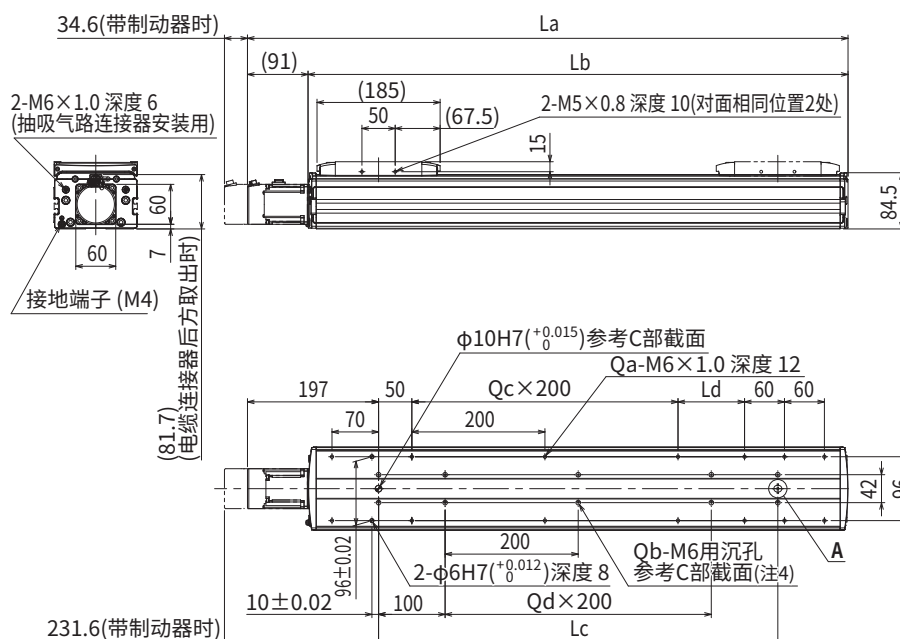
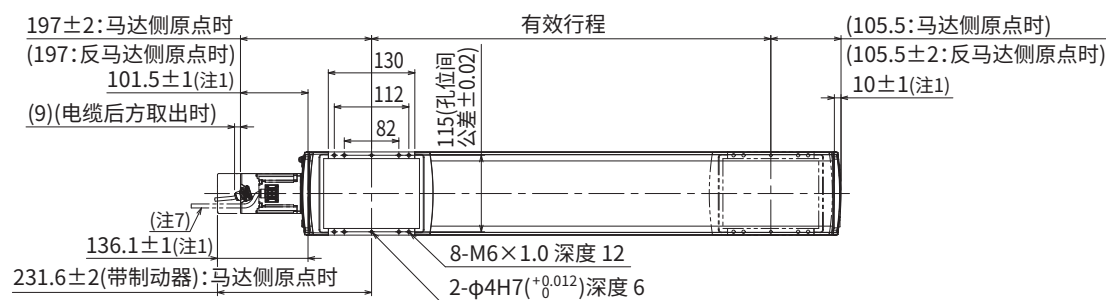
※ 加速度/减速度请参阅P.128。

由此确认



▶ 在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。详情请确认P.12。

AGXS12 直线型 (S)

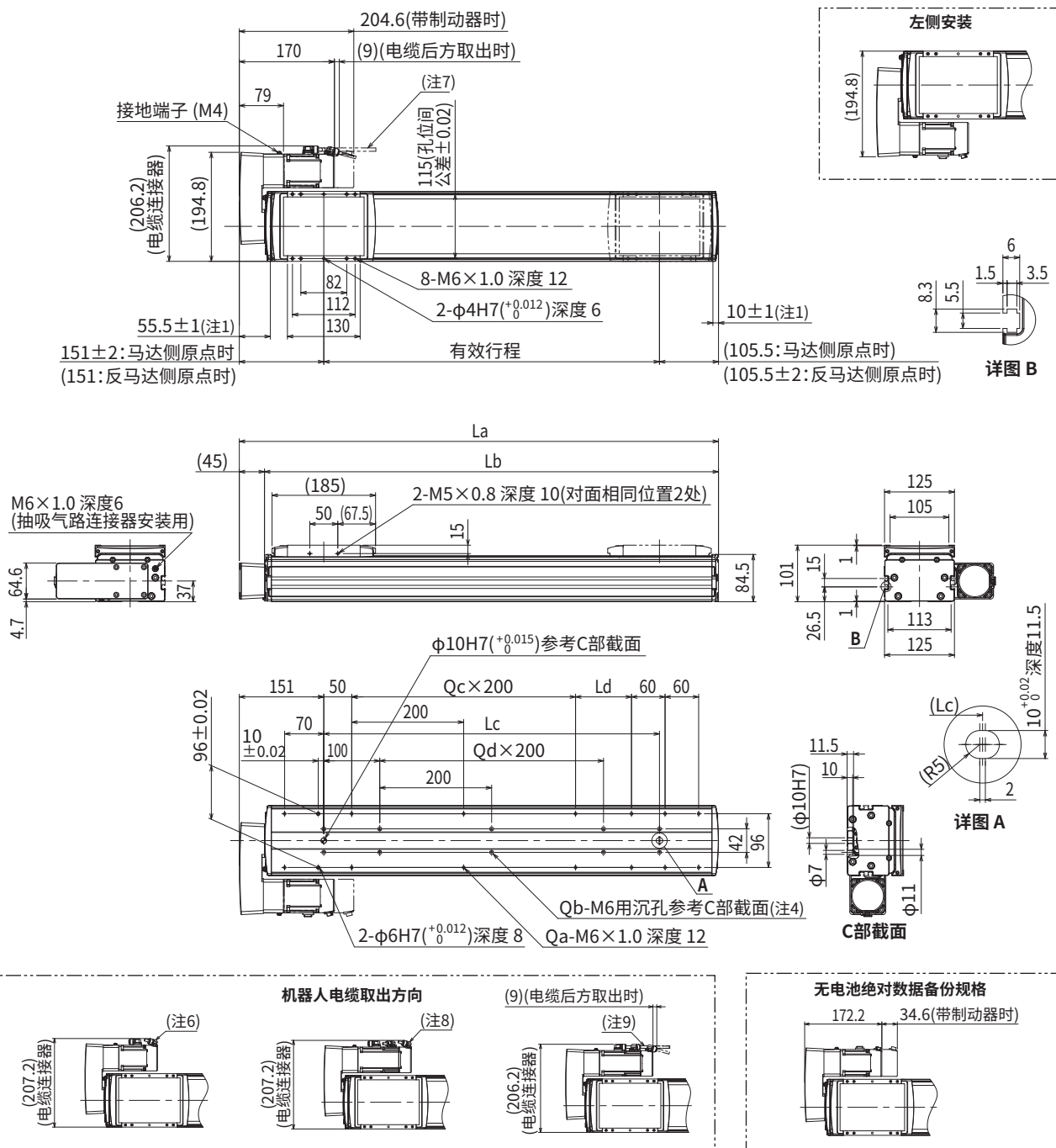


- 注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. 变更原点回归方向时, 可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)
注3. 用安装沉孔(C部截面)向主机安装时应使用杆长为<20mm以上>的内六角螺栓
<M6×1.0>。
用安装螺栓规格向主机安装时推荐使用杆长为<「台架厚度+10mm以下」>的内六角螺栓
<M6×1.0>。
注4. 用安装沉孔(C部截面)安装主机时, 请揭下贴纸后进行固定。
注5. 不含制动器的重量。带制动器时的重量比主机重量表中所示值重0.4kg。
注6. 机器人电缆前方取出时。
注7. 机器人电缆后方取出时。

- 注8. 机器人电缆(带制动器)前方取出时。
注9. 机器人电缆(带制动器)后方取出时。
注10. 固定机器人电缆的最小弯曲半径为R30。用作耐弯曲电缆时, 最小弯曲半径应在R50以上。
注11. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.143)

| 有效行程 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 |
|------------------------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|---|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|
| La | 402.5 | 452.5 | 502.5 | 552.5 | 602.5 | 652.5 | 702.5 | 752.5 | 802.5 | 852.5 | 902.5 | 952.5 | 1002.5 | 1052.5 | 1102.5 | 1152.5 | 1202.5 | 1252.5 | 1302.5 | 1352.5 | 1402.5 | 1452.5 | 1502.5 | 1552.5 |
| Lb | 311.5 | 361.5 | 411.5 | 461.5 | 511.5 | 561.5 | 611.5 | 661.5 | 711.5 | 761.5 | 811.5 | 861.5 | 911.5 | 961.5 | 1011.5 | 1061.5 | 1111.5 | 1161.5 | 1211.5 | 1261.5 | 1311.5 | 1361.5 | 1411.5 | 1461.5 |
| Lc | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 |
| Ld | 0 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 |
| Qa | 8 | 10 | 10 | 10 | 10 | 12 | 12 | 12 | 12 | 14 | 14 | 14 | 14 | 16 | 16 | 16 | 16 | 18 | 18 | 18 | 18 | 20 | 20 | 20 |
| Qb | 4 | 6 | 6 | 6 | 6 | 8 | 8 | 8 | 8 | 10 | 10 | 10 | 10 | 12 | 12 | 12 | 12 | 14 | 14 | 14 | 14 | 16 | 16 | 16 |
| Qc | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 |
| Qd | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 |
| 主机重量(Kg) ^{注5} | 7.6 | 8.2 | 8.9 | 9.6 | 10.2 | 10.9 | 11.6 | 12.3 | 12.9 | 13.6 | 14.3 | 15.0 | 15.6 | 16.3 | 17.0 | 17.6 | 18.3 | 19.0 | 19.7 | 20.3 | 21.0 | 21.7 | 22.4 | 23.0 |
| 最高速度 (mm/sec) | 导程30 | 1800 | | | | | | | | | | 1530 | | | | | | | | | | | | |
| | 导程20 | 1200 | | | | | | | | | | 1020 | | | | | | | | | | | | |
| | 导程10 | 600 | | | | | | | | | | 510 | | | | | | | | | | | | |
| | 导程5 | 300 | | | | | | | | | | 255 | | | | | | | | | | | | |
| | 速度设定 | — | | | | | | | | | | 85% 75% 65% 55% 50% 45% 40% 35% 30% 25% | | | | | | | | | | | | |

AGXS12 弯折 (R/L)



注1. 从两端到机械限位器限停的位置。

注2. 变更原点复归方向时, 可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)

注3. 用安装沉孔(C部截面)向主机安装时应使用杆长为《≥20mm以上》的内六角螺栓
<M6×1.0>。
用安装螺孔规格向主机安装时推荐使用杆长为《≥台架厚度+10mm以下》的内六角螺栓
<M6×1.0>。

注4. 用安装沉孔(C部截面)安装主机时, 请揭下贴纸后进行固定。

注5. 不含制动器的重量。带制动器时的重量比主机重量表中所示值重0.4kg。

注6. 机器人电缆前方取出时。

注7. 机器人电缆后方取出时。

注8. 机器人电缆(带制动器)前方取出时。

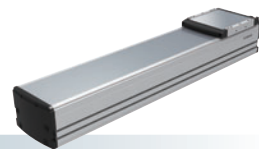
注9. 机器人电缆(带制动器)后方取出时。

注10. 固定机器人电缆的最小弯曲半径为R30。用作耐弯曲电缆时, 最小弯曲半径应在R50以上。

注11. 形状为弯折(R、L)时, 不能选择高加速规格。

注12. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.143)

| 有效行程 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 |
|------------------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|
| La | 356.5 | 406.5 | 456.5 | 506.5 | 556.5 | 606.5 | 656.5 | 706.5 | 756.5 | 806.5 | 856.5 | 906.5 | 956.5 | 1006.5 | 1056.5 | 1106.5 | 1156.5 | 1206.5 | 1256.5 | 1306.5 | 1356.5 | 1406.5 | 1456.5 | 1506.5 |
| Lb | 311.5 | 361.5 | 411.5 | 461.5 | 511.5 | 561.5 | 611.5 | 661.5 | 711.5 | 761.5 | 811.5 | 861.5 | 911.5 | 961.5 | 1011.5 | 1061.5 | 1111.5 | 1161.5 | 1211.5 | 1261.5 | 1311.5 | 1361.5 | 1411.5 | 1461.5 |
| Lc | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 |
| Ld | 0 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 |
| Qa | 8 | 10 | 10 | 10 | 10 | 12 | 12 | 12 | 12 | 14 | 14 | 14 | 14 | 16 | 16 | 16 | 16 | 18 | 18 | 18 | 18 | 20 | 20 | 20 |
| Qb | 4 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 | 8 | 8 | 8 | 8 | 10 | 10 | 10 | 12 | 12 | 12 | 12 | 14 | 14 | 14 | 14 | 16 | 16 | 16 |
| Qc | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 |
| Qd | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 |
| 主机重量(Kg)注5 | 8.8 | 9.4 | 10.1 | 10.8 | 11.4 | 12.1 | 12.8 | 13.5 | 14.1 | 14.8 | 15.5 | 16.2 | 16.8 | 17.5 | 18.2 | 18.8 | 19.5 | 20.2 | 20.9 | 21.5 | 22.2 | 22.9 | 23.6 | 24.2 |
| 最高速度 (mm/sec) | 导程30 | 1800 | | | | | | | | | | | | | 1530 | 1350 | 1170 | 990 | 900 | 810 | 720 | 630 | 540 | 450 |
| | 导程20 | 1200 | | | | | | | | | | | | | 1020 | 900 | 780 | 660 | 600 | 540 | 480 | 420 | 360 | 300 |
| | 导程10 | 600 | | | | | | | | | | | | | 510 | 450 | 390 | 330 | 300 | 270 | 240 | 210 | 180 | 150 |
| | 导程5 | 300 | | | | | | | | | | | | | 255 | 225 | 195 | 165 | 150 | 135 | 120 | 105 | 90 | 75 |
| | 速度设定 | — | | | | | | | | | | | | | 85% | 75% | 65% | 55% | 50% | 45% | 40% | 35% | 30% | 25% |



■订购型号

| | | | | | | | | | | | | |
|--------|-------------------|-------------------------------------|----------------------------|---|-----------------------|---------------------------------|--------------------|-------|----------------|--------------------|--|------------------|
| AGXS16 | | | | | | | | EP-01 | | | | |
| 主机 | 加减速规格 | 导轨指定 | 形状 ^{※1} | 马达规格 | 行程 ^{※2} | 电缆长度 ^{※3} | 电缆取出方向 | 定位器 | 驱动器：马达功率 | 再生装置 ^{※4} | 输入输出选择 | 电池 ^{※5} |
| | 空白：标准 H：高加减速规格 | 40: 40 mm 20: 20 mm 10: 10 mm | S: 直线型 R: 右弯折 L: 左弯折 | S: 标准/无制动器 BK: 标准/带制动器 BL: 无电池绝对数据备份/无制动器 BKBL: 无电池绝对数据备份/带制动器 | 100~1450 (50 mm间距) | R3: 3 m R5: 5 m R10: 10 m | R: 马达后方 F: 马达前方 | EP-01 | A30: 400W/750W | 空白: 无 R: 带EP-RU | EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link | B: 有 N: 无 |

※1. 形状为弯折(R, L)时, 不能选择高加减速规格。

※2. 高加减速规格为100~800(50 mm间距)。

※3. 机器人电缆为耐弯曲电缆。

※4. 垂直使用时需要再生装置。

水平使用的导轨为20且行程为400~850mm以及导轨为40且行程为600~950mm时, 需要再生装置。

※5. 马达规格为标准(S, BK)规格时, 需要选择有无电池。

※ 变更原点复归方向时, 可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)

■基本规格

| | |
|----------------------|---|
| 马达输出 AC | 750 W |
| 重复定位精度 ^{※1} | ±0.005 mm |
| 减速机构 | 研磨滚珠丝杆φ20(C5级) |
| 行程 | 100 mm~1450 mm(50 mm间距) |
| 最高速度 ^{※2} | 2400 mm/sec 1200 mm/sec 600 mm/sec |
| 滚珠丝杆导程 | 40 mm 20 mm 10 mm |
| 最大可搬运重量 | 水平 45 kg 12 kg 垂直 95 kg 28 kg 55 kg |
| 额定推力 | 320 N 640 N 1280 N |
| 主机最大截面外形 | W 160 mm × H 130 mm |
| 全长 | 直线型 ST + 344.8 mm 弯折 ST + 294.5 mm |
| 洁净度 ^{※3} | 相当于ISO CLASS 3 (ISO14644-1) |
| 抽吸量空气 ^{※4} | 30 Nℓ/min~90 Nℓ/min |
| 位置检测器 | 绝对编码器 无电池绝对编码器 |
| 分辨率 | 23位 |
| 使用环境温度、湿度 | 0~40 °C, 35~80 %RH(无结露) |

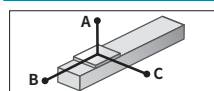
※1. 单方向的重复定位精度

※2. 移动距离短时, 受动作条件的影响, 有时可能无法达到最高速度。有效行程超过800mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况。(危险速度)

※3. 在洁净环境下使用时, 请安装抽吸气路连接器后使用。另外, 洁净度是指在1000 mm/sec以下使用时的洁净度。

※4. 必要抽吸量因使用条件、使用环境而异。

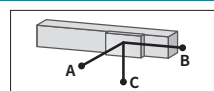
※ 加速度/减速度请参阅P.130。

■允许突出量[※]

AGXS16-40

水平使用时

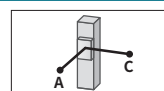
| | A | B | C |
|------|------|------|------|
| 15kg | 2876 | 1866 | 1253 |
| 30kg | 2385 | 997 | 776 |
| 45kg | 2339 | 720 | 604 |



AGXS16-40

壁面安装使用时

| | A | B | C |
|------|------|------|------|
| 15kg | 1273 | 1802 | 2797 |
| 30kg | 782 | 935 | 2263 |
| 45kg | 598 | 658 | 2174 |

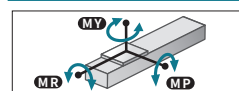


AGXS16-40

垂直使用时

| | A | C |
|------|------|------|
| 3kg | 6605 | 6605 |
| 6kg | 3699 | 3699 |
| 12kg | 2827 | 2827 |

■容许静态力矩



| | MY | MP | MR |
|-----------|-----|-----|-----|
| (单位: N·m) | 706 | 706 | 620 |

■适用控制器

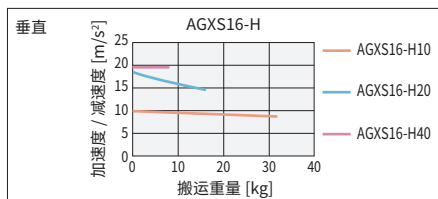
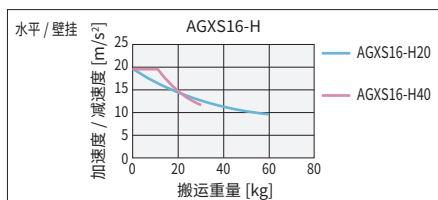
| 控制器 | 运行方法 |
|-------|---------------|
| EP-01 | 点位跟踪/ 远程命令 |

在高加减速下使用时(高加减速规格)

■基本规格

| | |
|---------|--|
| 行程 | 100 mm~800 mm(50 mm间距) |
| 滚珠丝杆导程 | 40 mm 20 mm 10 mm |
| 最大可搬运重量 | 水平 30 kg 19.62 m/s ² (2 G) 垂直 8 kg 19.62 m/s ² (2 G) |
| 最大加速度 | 60 kg 19.84 m/s ² (2 G) 16 kg 18.43 m/s ² (1.9 G) 32 kg 11.17 m/s ² (1.1 G) |
| 最大可搬运重量 | — |
| 最大加速度 | — |

■搬运重量—加速度/减速度图表(参考基准)

■允许突出量[※]

AGXS16-H40

水平使用时

| | A | B | C |
|------|------|------|-----|
| 10kg | 1271 | 1669 | 836 |
| 20kg | 725 | 803 | 429 |
| 30kg | 534 | 514 | 287 |

AGXS16-H40

壁面安装使用时

| | A | B | C |
|------|-----|------|------|
| 10kg | 816 | 1585 | 1240 |
| 20kg | 404 | 725 | 683 |
| 30kg | 259 | 441 | 480 |

AGXS16-H40

垂直使用时

| | A | C |
|-----|------|------|
| 3kg | 2904 | 2904 |
| 5kg | 1710 | 1710 |
| 8kg | 1038 | 1038 |

AGXS16-H10

垂直使用时

| | A | C |
|------|------|------|
| 10kg | 2951 | 2951 |
| 20kg | 1438 | 1438 |
| 32kg | 870 | 870 |

AGXS16-H20

水平使用时

| | A | B | C |
|------|------|------|-----|
| 20kg | 1722 | 1123 | 875 |
| 40kg | 952 | 535 | 428 |
| 60kg | 682 | 339 | 276 |

AGXS16-H20

壁面安装使用时

| | A | B | C |
|------|-----|------|------|
| 20kg | 842 | 1056 | 1679 |
| 40kg | 388 | 470 | 895 |
| 60kg | 232 | 275 | 611 |

AGXS16-H20

垂直使用时

| | A | C |
|------|------|------|
| 5kg | 3473 | 3473 |
| 10kg | 1723 | 1723 |
| 16kg | 1064 | 1064 |

※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。

※ 计算寿命时的行程为600 mm。

■高加减速时的有效行程和最高速度

| 有效行程 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
|------------------|------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| 最高速度 (mm/sec) | 导程40 | | | | | | | 2400 | | | | | | | |
| | 导程20 | | | | | | | 1200 | | | | | | | |
| | 导程10 | | | | | | | 600 | | | | | | | |

※ 使用高加减速规格时, 不能使用弯折规格。

※ 高加减速规格请在100~800(50 mm间距)之间使用。

※ 没有设定危险速度。在可选行程下可以设定为最高速度。

※ 移动距离短时, 受动作条件的影响, 有时可能无法达到最高速度。

※ 使用高加减速规格时, 需要考虑动作负载和马达负载率。(参照P.93)

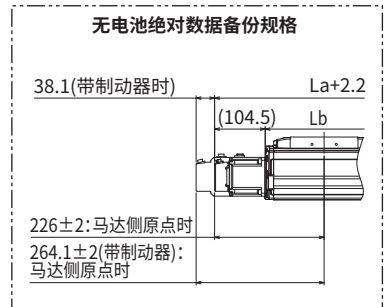
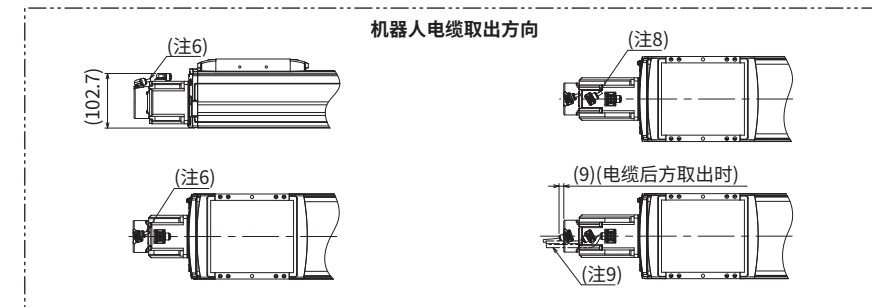
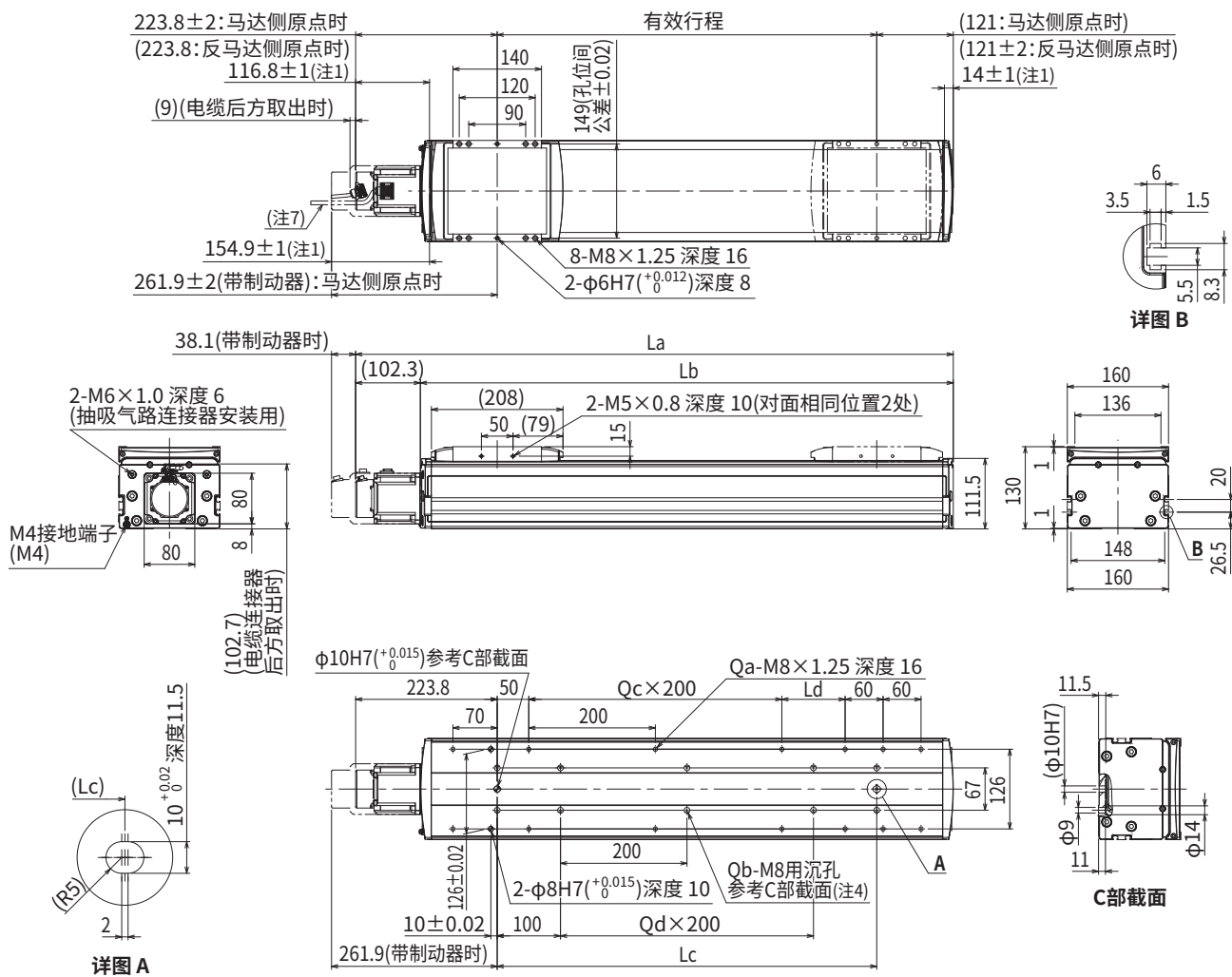
※ 加速度/减速度请参阅P.132。

由此确认



▶ 在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。详情请确认P.12。

AGXS16 直线型(S)

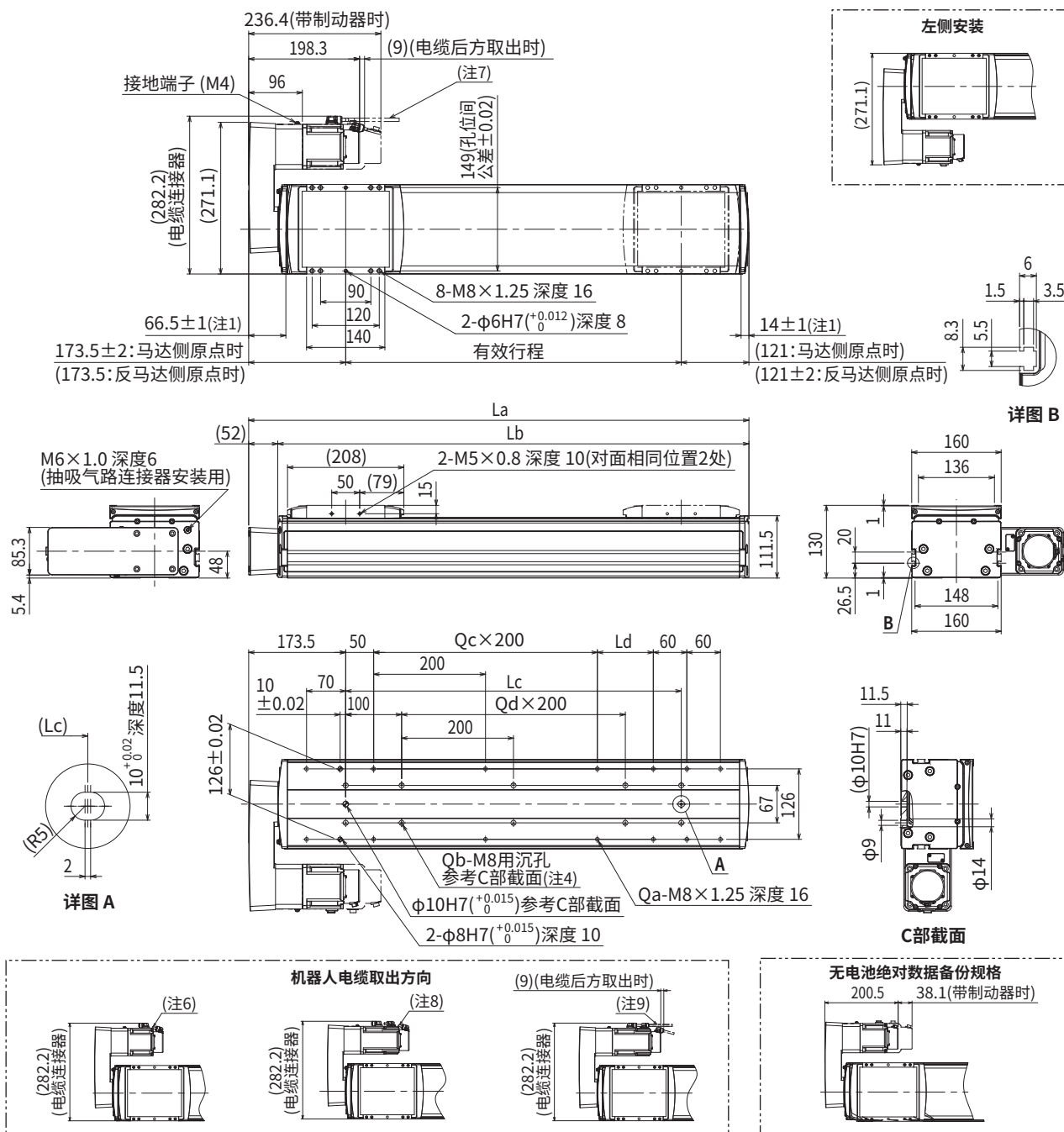


- 注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
- 注2. 变更原点回归方向时, 可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)
- 注3. 用安装沉孔(C部截面)向主机安装时应使用杆长为<25mm以上>的内六角螺栓
<M8×1.25>。
用安装螺孔规格向主机安装时推荐使用杆长为<台架厚度+15mm以下>的内六角螺栓
<M8×1.25>。
- 注4. 用安装沉孔(C部截面)安装主机时, 请揭下贴纸后进行固定。
- 注5. 不含制动器的重量。带制动器时的重量比主机重量表中所示值重0.9kg。
- 注6. 机器人电缆前方取出时。
- 注7. 机器人电缆后方取出时。

- 注8. 机器人电缆(带制动器)前方取出时。
- 注9. 机器人电缆(带制动器)后方取出时。
- 注10. 固定机器人电缆的最小弯曲半径为R30。用作耐弯曲电缆时, 最小弯曲半径应在R50以上。
- 注11. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.143)

| 有效行程 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | 1300 | 1350 | 1400 | 1450 |
|-----------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|
| La | 444.8 | 494.8 | 544.8 | 594.8 | 644.8 | 694.8 | 744.8 | 794.8 | 844.8 | 894.8 | 944.8 | 994.8 | 1044.8 | 1094.8 | 1144.8 | 1194.8 | 1244.8 | 1294.8 | 1344.8 | 1394.8 | 1444.8 | 1494.8 | 1544.8 | 1594.8 | 1644.8 | 1694.8 | 1744.8 | 1794.8 |
| Lb | 342.5 | 392.5 | 442.5 | 492.5 | 542.5 | 592.5 | 642.5 | 692.5 | 742.5 | 792.5 | 842.5 | 892.5 | 942.5 | 992.5 | 1042.5 | 1092.5 | 1142.5 | 1192.5 | 1242.5 | 1292.5 | 1342.5 | 1392.5 | 1442.5 | 1492.5 | 1542.5 | 1592.5 | 1642.5 | 1692.5 |
| Lc | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | 1300 | 1350 | 1400 | 1450 |
| Ld | 0 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 |
| Qa | 8 | 10 | 10 | 10 | 10 | 12 | 12 | 12 | 12 | 14 | 14 | 14 | 14 | 16 | 16 | 16 | 16 | 18 | 18 | 18 | 18 | 20 | 20 | 20 | 20 | 22 | 22 | 22 |
| Qb | 4 | 6 | 6 | 6 | 6 | 8 | 8 | 8 | 8 | 10 | 10 | 10 | 10 | 12 | 12 | 12 | 12 | 14 | 14 | 14 | 14 | 16 | 16 | 16 | 16 | 18 | 18 | 18 |
| Qc | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 | 6 | 6 |
| Qd | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 | 6 | 6 |
| 主机重量(Kg)※ | 13.6 | 14.6 | 15.6 | 16.6 | 17.6 | 18.5 | 19.5 | 20.5 | 21.5 | 22.5 | 23.4 | 24.4 | 25.4 | 26.4 | 27.4 | 28.4 | 29.3 | 30.3 | 31.3 | 32.3 | 33.3 | 34.3 | 35.2 | 36.2 | 37.2 | 38.2 | 39.2 | 40.1 |
| 导程40 | 2400 | | | | | | | | | | | | | | | 2160 | 1920 | 1680 | 1440 | 1320 | 1200 | 1080 | 960 | 840 | 720 | 600 | | |
| 导程20 | 1200 | | | | | | | | | | | | | | | 1080 | 960 | 840 | 720 | 660 | 600 | 540 | 480 | 420 | 360 | 300 | | |
| 导程10 | 600 | | | | | | | | | | | | | | | 540 | 480 | 420 | 360 | 330 | 300 | 270 | 240 | 210 | 180 | 150 | | |
| 速度设定 | — | | | | | | | | | | | | | | | 90% | 80% | 70% | 60% | 55% | 50% | 45% | 40% | 35% | 30% | 25% | | |

AGXS16 弯折 (R/L)



注1. 从两端到机械限位器限停的位置。

注2. 变更原点复归方向时,可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)

注3. 用安装沉孔(C部截面)向主机安装时应使用杆长为《25mm以上》的内六角螺栓<M8×1.25>。
用安装螺栓规格向主机安装时推荐使用杆长为《台架厚度+15mm以下》的内六角螺栓<M8×1.25>。

注4. 用安装沉孔(C部截面)安装主机时,请揭下贴纸后进行固定。

注5. 不含制动器的重量。带制动器时的重量比主机重量表中所示值重0.9kg。

注6. 机器人电缆前方取出时。

注7. 机器人电缆后方取出时。

注8. 机器人电缆(带制动器)前方取出时。

注9. 机器人电缆(带制动器)后方取出时。

注10. 固定机器人电缆的最小弯曲半径为R30。用作耐弯曲电缆时,最小弯曲半径应在R50以上。

注11. 形状为弯折(R、L)时,不能选择高加速规格。

注12. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.143)

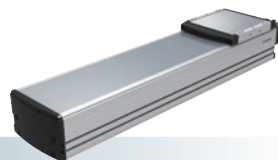
| 有效行程 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | 1300 | 1350 | 1400 | 1450 |
|------------------------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|
| La | 394.5 | 444.5 | 494.5 | 544.5 | 594.5 | 644.5 | 694.5 | 744.5 | 794.5 | 844.5 | 894.5 | 944.5 | 994.5 | 1044.5 | 1094.5 | 1144.5 | 1194.5 | 1244.5 | 1294.5 | 1344.5 | 1394.5 | 1444.5 | 1494.5 | 1544.5 | 1594.5 | 1644.5 | 1694.5 | 1744.5 |
| Lb | 342.5 | 392.5 | 442.5 | 492.5 | 542.5 | 592.5 | 642.5 | 692.5 | 742.5 | 792.5 | 842.5 | 892.5 | 942.5 | 992.5 | 1042.5 | 1092.5 | 1142.5 | 1192.5 | 1242.5 | 1292.5 | 1342.5 | 1392.5 | 1442.5 | 1492.5 | 1542.5 | 1592.5 | 1642.5 | 1692.5 |
| Lc | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | 1300 | 1350 | 1400 | 1450 |
| Ld | 0 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 |
| Qa | 8 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 12 | 12 | 12 | 14 | 14 | 14 | 14 | 16 | 16 | 16 | 16 | 18 | 18 | 18 | 20 | 20 | 20 | 20 | 20 | 22 | 22 | 22 |
| Qb | 4 | 6 | 6 | 6 | 6 | 8 | 8 | 8 | 8 | 10 | 10 | 10 | 10 | 12 | 12 | 12 | 12 | 14 | 14 | 14 | 14 | 16 | 16 | 16 | 16 | 18 | 18 | 18 |
| Qc | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 | 6 | 6 |
| Qd | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 | 6 | 6 |
| 主机重量(kg) ^{注5} | 16.3 | 17.3 | 18.3 | 19.3 | 20.3 | 21.2 | 22.2 | 23.2 | 24.2 | 25.2 | 26.1 | 27.1 | 28.1 | 29.1 | 30.1 | 31.1 | 32.0 | 33.0 | 34.0 | 35.0 | 36.0 | 37.0 | 37.9 | 38.9 | 39.9 | 40.9 | 41.9 | 42.8 |
| 最高速度 (mm/sec) | 40 | 20 | 20 | 20 | 20 | 20 | 20 | 20 | 20 | 20 | 20 | 20 | 20 | 20 | 20 | 20 | 20 | 20 | 20 | 20 | 20 | 20 | 20 | 20 | 20 | 20 | 20 | 20 |
| 速度设定 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |

AGXS20

Advanced机型

●单轴机器人

●滑块型



订购型号

| AGXS20 | | | | | | | | | | |
|--------|-------------------------------------|----------------------------|---|-----------------------|---------------------------------|--------------------|-------|----------------|--------------------|--|
| 主机 | 导程指定 | 形状 | 马达规格 | 行程 | 电缆长度 ^{※1} | 电缆取出方向 | 定位器 | 驱动器：马达功率 | 再生装置 ^{※2} | 输入输出选择 |
| | 40: 40 mm 20: 20 mm 10: 10 mm | S: 直线型 R: 右弯折 L: 左弯折 | S: 标准/无制动器 BK: 标准/带制动器 BL: 无电池绝对数据备份/无制动器 BKBL: 无电池绝对数据备份/带制动器 | 100~1450 (50 mm间距) | R3: 3 m R5: 5 m R10: 10 m | R: 马达后方 F: 马达前方 | EP-01 | A30: 400W/750W | 空白: 无 R: 带EP-RU | EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link |
| | | | | | | | | | | 电池 ^{※3} B: 有 N: 无 |

※1. 机器人电缆为耐弯曲电缆。

※2. 垂直使用时需要再生装置。

水平使用的导程为20且行程为400~850mm以及导程为40且行程为600~950mm时，需要再生装置。

※3. 马达规格为标准(S、BK)规格时，需要选择有无电池。

※ 变更原点复归方向时，可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)

基本规格

| 马达输出 AC | | 750 W | | |
|----------------------|-----|----------------------------|-------------|------------|
| 重复定位精度 ^{※1} | | ±0.005 mm | | |
| 减速机构 | | 研磨滚珠丝杆φ20(C5级) | | |
| 行程 | | 100 mm~1450 mm(50 mm间距) | | |
| 最高速度 ^{※2} | | 2400 mm/sec | 1200 mm/sec | 600 mm/sec |
| 滚珠丝杆导程 | | 40 mm | 20 mm | 10 mm |
| 最大可搬运重量 | 水平 | 65 kg | 130 kg | 160 kg |
| | 垂直 | 15 kg | 35 kg | 65 kg |
| 额定推力 | | 320 N | 640 N | 1280 N |
| 主机最大截面外形 | | W 200 mm × H 140 mm | | |
| 全长 | 直线型 | ST + 390.8 mm | | |
| | 弯折 | ST + 340.5 mm | | |
| 洁净度 ^{※3} | | 相当于ISO CLASS 3(ISO14644-1) | | |
| 抽吸量空气 ^{※4} | | 30 Nℓ/min~90 Nℓ/min | | |
| 位置检测器 | | 绝对编码器 无电池绝对编码器 | | |
| 分辨率 | | 23位 | | |
| 使用环境温度、湿度 | | 0~40 °C, 35~80 %RH(无结露) | | |

※1. 单方向的重复定位精度

※2. 移动距离短时，受动作条件的影响，有时可能无法达到最高速度。

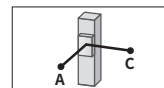
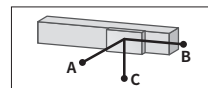
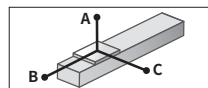
有效行程超过800mm时，根据动作区域不同，可能会出现滚珠丝杆共振的情况。(危险速度) 此时请参考表中所示的最高速度，对速度进行下调。

※3. 在洁净环境下使用时，请安装抽吸气路连接器后使用。另外，洁净度是指在1000 mm/sec以下使用时的洁净度。

※4. 必要抽吸量因使用条件、使用环境而异。

※ 加速度/减速度请参阅P.133。

允许突出量[※]



AGXS20-40

| 水平使用时 | (单位: mm) | | |
|-------|----------|------|------|
| | A | B | C |
| 20kg | 5318 | 2821 | 2096 |
| 40kg | 4836 | 1609 | 1369 |
| 65kg | 4824 | 1088 | 1001 |

| 壁面安装使用时 | (单位: mm) | | |
|---------|----------|------|------|
| | A | B | C |
| 20kg | 2171 | 2751 | 5211 |
| 40kg | 1417 | 1539 | 4667 |
| 65kg | 1013 | 1018 | 4575 |

| 垂直使用时 | (单位: mm) | |
|-------|----------|------|
| | A | C |
| 5kg | 8187 | 8187 |
| 10kg | 5203 | 5203 |
| 15kg | 4810 | 4810 |

AGXS20-20

| 水平使用时 | (单位: mm) | | |
|-------|----------|------|------|
| | A | B | C |
| 50kg | 5436 | 1493 | 1377 |
| 80kg | 4417 | 911 | 854 |
| 100kg | 4592 | 756 | 727 |
| 130kg | 4338 | 596 | 584 |

| 壁面安装使用时 | (单位: mm) | | |
|---------|----------|------|------|
| | A | B | C |
| 50kg | 1390 | 1423 | 5265 |
| 80kg | 849 | 841 | 4153 |
| 100kg | 708 | 686 | 4253 |
| 130kg | 550 | 526 | 3933 |

| 垂直使用时 | (单位: mm) | |
|-------|----------|------|
| | A | C |
| 20kg | 3436 | 3436 |
| 30kg | 2600 | 2600 |
| 35kg | 3073 | 3073 |

AGXS20-10

| 水平使用时 | (单位: mm) | | |
|-------|----------|------|------|
| | A | B | C |
| 40kg | 22519 | 2607 | 2713 |
| 80kg | 16716 | 1274 | 1331 |
| 120kg | 14066 | 830 | 868 |
| 160kg | 12284 | 608 | 637 |

| 壁面安装使用时 | (单位: mm) | | |
|---------|----------|------|-------|
| | A | B | C |
| 40kg | 2704 | 2537 | 22210 |
| 80kg | 1293 | 1204 | 16141 |
| 120kg | 818 | 760 | 13223 |
| 160kg | 580 | 538 | 11190 |

| 垂直使用时 | (单位: mm) | |
|-------|----------|------|
| | A | C |
| 20kg | 5157 | 5157 |
| 40kg | 2553 | 2553 |
| 65kg | 1600 | 1600 |

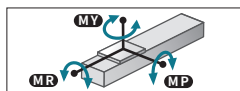
※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。

※ 计算寿命时的行程为600 mm。

适用控制器

| 控制器 | 运行方法 |
|-------|-----------|
| EP-01 | 点位跟踪/远程命令 |

容许静态力矩



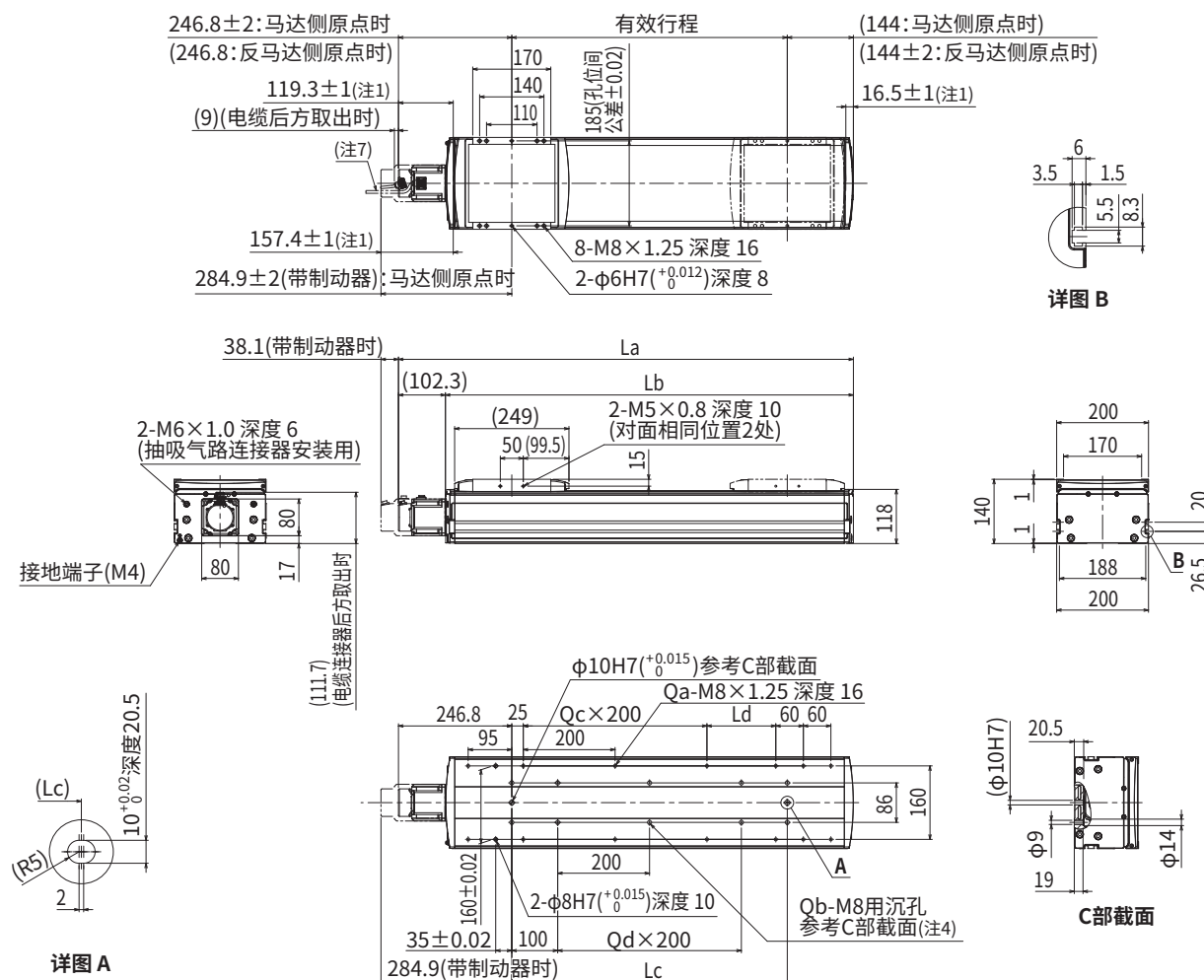
| (单位: N · m) | | |
|-------------|------|------|
| MY | MP | MR |
| 1423 | 1423 | 1251 |

由此确认

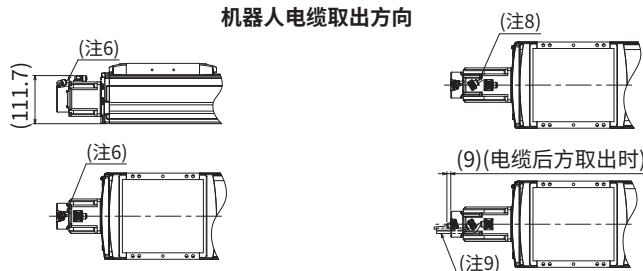


▶ 在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。详情请确认P.12。

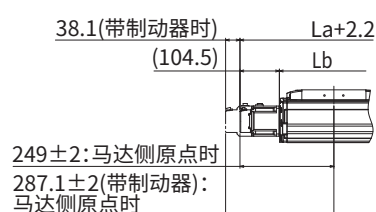
AGXS20 直线型 (S)



机器人电缆取出方向



无电池绝对数据备份规格



注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. 变更原点复归方向时, 可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)

注3. 用安装沉孔(C部截面)向主机安装时应使用杆长为《25mm以上》的内六角螺栓
<M8×1.25>。
用安装螺孔规格向主机安装时推荐使用杆长为《台架厚度+15mm以下》的内六角螺栓
<M8×1.25>。

注4. 用安装沉孔(C部截面)安装主机时, 请揭下贴纸后进行固定。
注5. 不含制动器的重量。带制动器时的重量比主机重量表中所示值重1.1kg。

注6. 机器人电缆前方取出时。
注7. 机器人电缆后方取出时。

注8. 机器人电缆(带制动器)前方取出时。

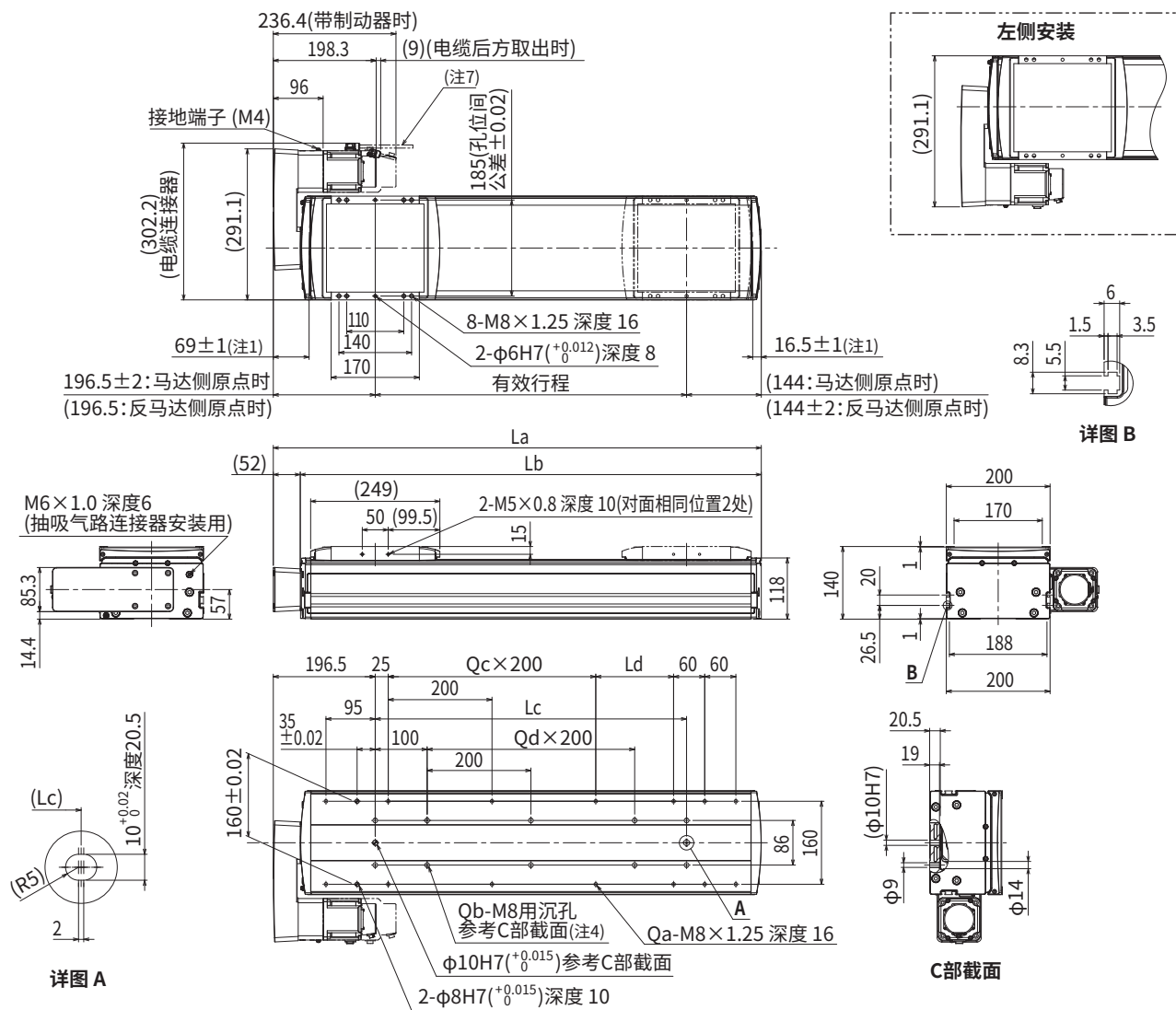
注9. 机器人电缆(带制动器)后方取出时。

注10. 固定机器人电缆的最小弯曲半径为R30。用作耐弯曲电缆时, 最小弯曲半径应在R50以上。

注11. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.143)

| 有效行程 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | 1300 | 1350 | 1400 | 1450 |
|---------------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|
| La | 490.8 | 540.8 | 590.8 | 640.8 | 690.8 | 740.8 | 790.8 | 840.8 | 890.8 | 940.8 | 990.8 | 1040.8 | 1090.8 | 1140.8 | 1190.8 | 1240.8 | 1290.8 | 1340.8 | 1390.8 | 1440.8 | 1490.8 | 1540.8 | 1590.8 | 1640.8 | 1690.8 | 1740.8 | 1790.8 | 1840.8 |
| Lb | 388.5 | 438.5 | 488.5 | 538.5 | 588.5 | 638.5 | 688.5 | 738.5 | 788.5 | 838.5 | 888.5 | 938.5 | 988.5 | 1038.5 | 1088.5 | 1138.5 | 1188.5 | 1238.5 | 1288.5 | 1338.5 | 1388.5 | 1438.5 | 1488.5 | 1538.5 | 1588.5 | 1638.5 | 1688.5 | 1738.5 |
| Lc | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | 1300 | 1350 | 1400 | 1450 |
| Ld | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 |
| Qa | 10 | 10 | 10 | 10 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 14 | 14 | 14 | 16 | 16 | 16 | 16 | 18 | 18 | 18 | 18 | 20 | 20 | 20 | 20 | 22 | 22 | 22 | 22 |
| Qb | 4 | 6 | 6 | 6 | 6 | 8 | 8 | 8 | 8 | 10 | 10 | 10 | 10 | 12 | 12 | 12 | 12 | 14 | 14 | 14 | 14 | 16 | 16 | 16 | 16 | 18 | 18 | 18 |
| Qc | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 | 6 | 6 |
| Qd | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 | 6 | 6 |
| 主机重量(Kg) 注3 | 19.1 | 20.4 | 21.7 | 23.0 | 24.3 | 25.6 | 26.9 | 28.2 | 29.5 | 30.7 | 32.0 | 33.3 | 34.6 | 35.9 | 37.2 | 38.5 | 39.8 | 41.1 | 42.3 | 43.6 | 44.9 | 46.2 | 47.5 | 48.8 | 50.1 | 51.4 | 52.7 | 53.9 |
| 最高速度 (mm/sec) | 40 | 20 | 10 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 |
| 速度设定 | 40 | 20 | 10 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 |
| 加速度/减速度 | 40 | 20 | 10 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 |
| 容许惯性力矩 | 40 | 20 | 10 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 |

AGXS20 弯折 (R/L)



- 注1. 从两端到机械限位器停的位置。
注2. 变更原点复归方向时, 可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)
注3. 用安装沉孔(C部截面)向主机安装时应使用杆长为《≥25mm以上》的内六角螺栓<M8×1.25>。
用安装螺栓规格向主机安装时推荐使用杆长为《台架厚度+15mm以下》的内六角螺栓<M8×1.25>。
注4. 用安装沉孔(C部截面)安装主机时, 请揭下贴纸后进行固定。
注5. 不含制动器的重量。带制动器时的重量比主机重量表中所示值重1.1kg。
注6. 机器人电缆前方取出时。
注7. 机器人电缆后方取出时。

- 注8. 机器人电缆(带制动器)前方取出时。
注9. 机器人电缆(带制动器)后方取出时。
注10. 固定机器人电缆的最小弯曲半径为R30。用作耐弯曲电缆时, 最小弯曲半径应在R50以上。
注11. 供油用喷嘴(推荐)(请参阅P.143)

| 有效行程 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | 1300 | 1350 | 1400 | 1450 |
|-------------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|
| La | 440.5 | 490.5 | 540.5 | 590.5 | 640.5 | 690.5 | 740.5 | 790.5 | 840.5 | 890.5 | 940.5 | 990.5 | 1040.5 | 1090.5 | 1140.5 | 1190.5 | 1240.5 | 1290.5 | 1340.5 | 1390.5 | 1440.5 | 1490.5 | 1540.5 | 1590.5 | 1640.5 | 1690.5 | 1740.5 | 1790.5 |
| Lb | 388.5 | 438.5 | 488.5 | 538.5 | 588.5 | 638.5 | 688.5 | 738.5 | 788.5 | 838.5 | 888.5 | 938.5 | 988.5 | 1038.5 | 1088.5 | 1138.5 | 1188.5 | 1238.5 | 1288.5 | 1338.5 | 1388.5 | 1438.5 | 1488.5 | 1538.5 | 1588.5 | 1638.5 | 1688.5 | 1738.5 |
| Lc | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | 1300 | 1350 | 1400 | 1450 |
| Ld | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 |
| Qa | 10 | 10 | 10 | 10 | 12 | 12 | 12 | 12 | 14 | 14 | 14 | 14 | 16 | 16 | 16 | 16 | 18 | 18 | 18 | 18 | 20 | 20 | 20 | 20 | 22 | 22 | 22 | 22 |
| Qb | 4 | 6 | 6 | 6 | 6 | 8 | 8 | 8 | 8 | 10 | 10 | 10 | 10 | 12 | 12 | 12 | 12 | 14 | 14 | 14 | 14 | 16 | 16 | 16 | 16 | 18 | 18 | 18 |
| Qc | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 | 6 | 6 | 6 |
| Qd | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 | 6 | 6 |
| 主机重量(Kg) 注3 | 21.8 | 23.1 | 24.4 | 25.7 | 27.0 | 28.3 | 29.6 | 30.9 | 32.2 | 33.4 | 34.7 | 36.0 | 37.3 | 38.6 | 39.9 | 41.2 | 42.5 | 43.8 | 45.0 | 46.3 | 47.6 | 48.9 | 50.2 | 51.5 | 52.8 | 54.1 | 55.4 | 56.6 |
| 导程40 | 2400 | | | | | | | | | | | | | | | 2160 | 1920 | 1680 | 1440 | 1320 | 1200 | 1080 | 960 | 840 | 720 | 600 | | |
| 导程20 | 1200 | | | | | | | | | | | | | | | 1080 | 960 | 840 | 720 | 660 | 600 | 540 | 480 | 420 | 360 | 300 | | |
| 导程10 | 600 | | | | | | | | | | | | | | | 540 | 480 | 420 | 360 | 330 | 300 | 270 | 240 | 210 | 180 | 150 | | |
| 速度设定 | — | | | | | | | | | | | | | | | 90% | 80% | 70% | 60% | 55% | 50% | 45% | 40% | 35% | 30% | 25% | | |

动作负载和马达负载率

■ 高加减速规格时

可使用的动作负载会根据搬运重量及加速度动作条件而发生变化,请确认后再使用。
动作负载比与可连续运行时间的关系图表仅供参考。
图表中未记载机型的动作负载请参考标准机型(50%以内)进行探讨。

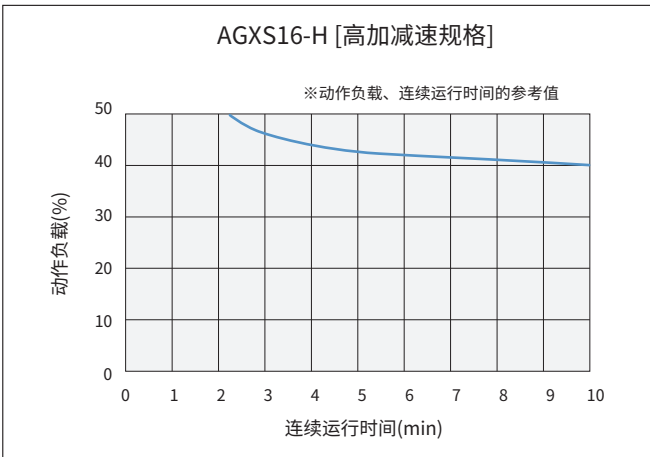
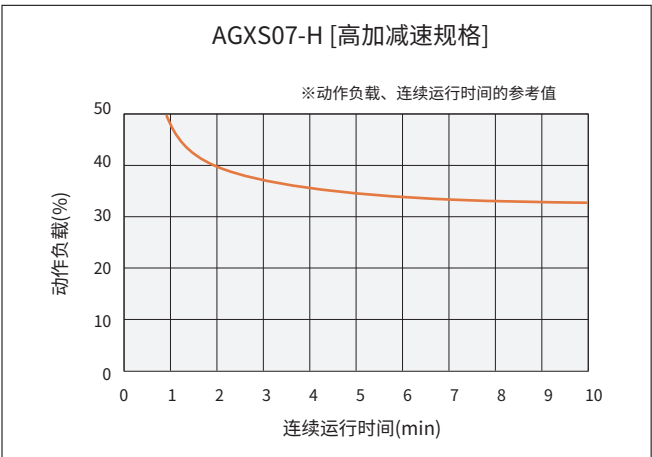
实际动作会有偏差。
请一边确认控制器的马达负载率一边调整动作条件。
机器人的动作负载过高时可能会发生“过载”等错误。
在这种情况下,为了降低马达负载率,请降低加减速或延长停止时间等。

马达负载率的确认方法请参阅控制器手册。
另外,请使用EP-Manager的信息监控画面等进行确认。

※动作负载

$$\text{动作负载} = \{ \text{单轴动作时间} / (\text{单轴动作时间} + \text{单轴停止时间}) \} * 100 [\%]$$

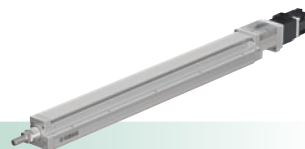
■ 动作负载、连续运行时间(参考值)



ABAR04

Basic机型 ●单轴机器人

●拉杆型



■订购型号

| ABAR04 | | | | | | | | | | | EP-01 | | | | |
|--------|----------------------|----------------------------|---|---------------------|---------------------------------|--------------------|-------|-------------|--------------------|--|------------------|--|--|--|--|
| 主机 | 导轨指定 | 形状 | 马达规格 | 行程 | 电缆长度 ^{※1} | 电缆取出方向 | 定位器 | 驱动器：马达功率 | 再生装置 ^{※2} | 输入输出选择 | 电池 ^{※3} | | | | |
| | 12: 12 mm 6: 6 mm | S: 直线型 R: 右弯折 L: 左弯折 | S: 标准/无制动器 BK: 标准/带制动器 BL: 无电池绝对数据备份/无制动器 BKBL: 无电池绝对数据备份/带制动器 | 50~500 (50 mm间距) | R3: 3 m R5: 5 m R10: 10 m | R: 马达后方 F: 马达前方 | EP-01 | A10: 200W以下 | 空白: 无 R: 带EP-RU | EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link | B: 有 N: 无 | | | | |

※1. 机器人电缆为耐弯曲电缆。

※2. 垂直使用的行程为250mm以上时, 需要再生装置。

※3. 马达规格为标准(S, BK)规格时, 需要选择有无电池。

※ 变更原点复归方向时, 可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)

■基本规格

| | | |
|----------------------|-------------------------|---------------|
| 马达输出 AC | 50 W | |
| 重复定位精度 ^{※1} | ±0.01 mm | |
| 减速机构 | 轧制滚珠丝杆φ10(C7级) | |
| 行程 | 50 mm~500 mm(50 mm间距) | |
| 最高速度 ^{※2} | 720 mm/sec | 360 mm/sec |
| 滚珠丝杆导程 | 12 mm | 6 mm |
| 最大可搬运重量 | 水平 | 15 kg |
| | 垂直 | 3 kg |
| 最大推进力 | 83 N | 167 N |
| 拉杆不旋转精度 | ±0° | |
| 主机最大截面外形 | W 44 mm × H 46 mm | |
| 全长 | 直线型 | ST + 326.5 mm |
| | 弯折 | ST + 245 mm |
| 位置检测器 | 绝对编码器 无电池绝对编码器 | |
| 分辨率 | 23位 | |
| 使用环境温度、湿度 | 0~40 °C, 35~80 %RH(无结露) | |

※1. 单方向的重复定位精度

※2. 移动距离短时, 受动作条件的影响, 有时可能无法达到最高速度。

有效行程超过300mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况。(危险速度)

此时请参考表中所示的最高速度, 对速度进行下调。

※ 加速度/减速度请参阅135。

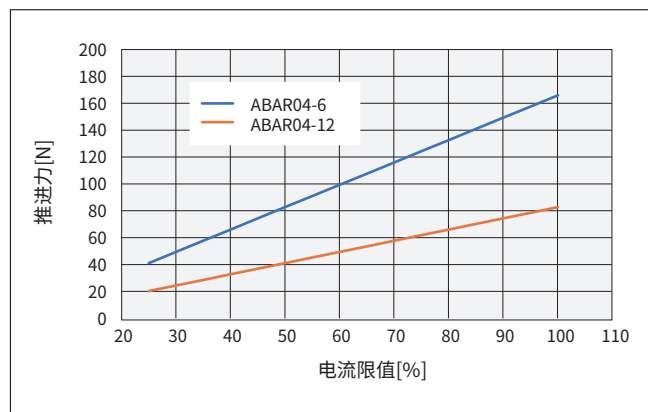
■适用控制器

| 控制器 | 运行方法 |
|-------|-----------|
| EP-01 | 点位跟踪/远程命令 |

■推进力(参考值)

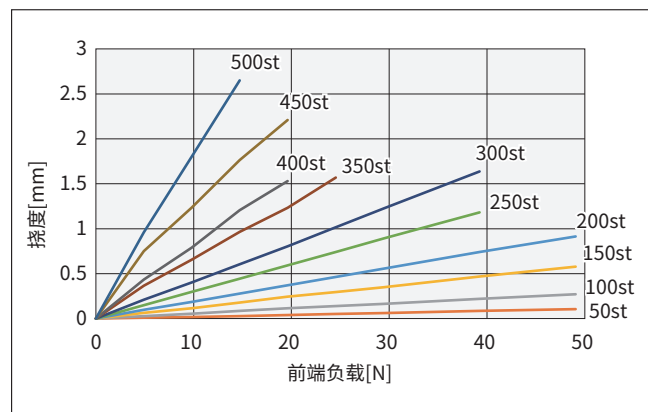
推进运行时的推进力请参照下述图表。

※ 可运行时间(推进判定时间)取决于电流限值。请在不发生超负荷错误的条件下使用。



■拉杆挠度(参考值)

各行程的挠度请参照下述图表。



由此确认



▶ 在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟。详情请确认P.12。

ABAR05

Basic机型 ●单轴机器人

●拉杆型



■订购型号

| 主机 | 导程指定 | 形状 | 马达规格 | 行程 | 电缆长度 ^{※1} | 电缆取出方向 | 定位器 | 驱动器：马达功率 | 再生装置 ^{※2} | 输入输出选择 | 电池 ^{※3} |
|--------|-----------------------------------|----------------------------|---|---------------------|---------------------------------|--------------------|-------|-------------|--------------------|--|------------------|
| ABAR05 | 20: 20 mm 10: 10 mm 5: 5 mm | S: 直线型 R: 右弯折 L: 左弯折 | S: 标准/无制动器 BK: 标准/带制动器 BL: 无电池绝对数据备份/无制动器 BKBL: 无电池绝对数据备份/带制动器 | 50~600 (50 mm间距) | R3: 3 m R5: 5 m R10: 10 m | R: 马达后方 F: 马达前方 | EP-01 | A10: 200W以下 | 空白: 无 R: 带EP-RU | EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link | B: 有 N: 无 |

※1. 机器人电缆为耐弯曲电缆。

※2. 垂直使用的行程为150mm以上时, 需要再生装置。

水平使用的导程为20且行程为300~400mm时, 需要再生装置。

※3. 马达规格为标准(S, BK)规格时, 需要选择有无电池。

※ 变更原点复归方向时, 可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)

■基本规格

| | | | | |
|----------------------|-----|--------------------------|------------|------------|
| 马达输出 AC | | 100 W | | |
| 重复定位精度 ^{※1} | | ±0.01 mm | | |
| 减速机构 | | 轧制滚珠丝杆φ12(C7级) | | |
| 行程 | | 50 mm~600 mm(50 mm间距) | | |
| 最高速度 ^{※2} | | 1200 mm/sec | 600 mm/sec | 300 mm/sec |
| 滚珠丝杆导程 | | 20 mm | 10 mm | 5 mm |
| 最大可搬运重量 | 水平 | 15 kg | 25 kg | 50 kg |
| | 垂直 | 4 kg | 8 kg | 16 kg |
| 最大推进力 | | 100 N | 200 N | 400 N |
| 拉杆不旋转精度 | | ±0 ° | | |
| 主机最大截面外形 | | W 54 mm × H 54.7 mm | | |
| 全长 | 直线型 | ST + 344 mm | | |
| | 弯折 | ST + 249 mm | | |
| 位置检测器 | | 绝对编码器 无电池绝对编码器 | | |
| 分辨率 | | 23位 | | |
| 使用环境温度、湿度 | | 0~40 °C , 35~80 %RH(无结露) | | |

※1. 单方向的重复定位精度

※2. 移动距离短时, 受动作条件的影响, 有时可能无法达到最高速度。

有效行程超过350mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况。(危险速度)

此时请参考表中所示的最高速度, 对速度进行下调。

※ 加速度/减速度请参阅P.136。

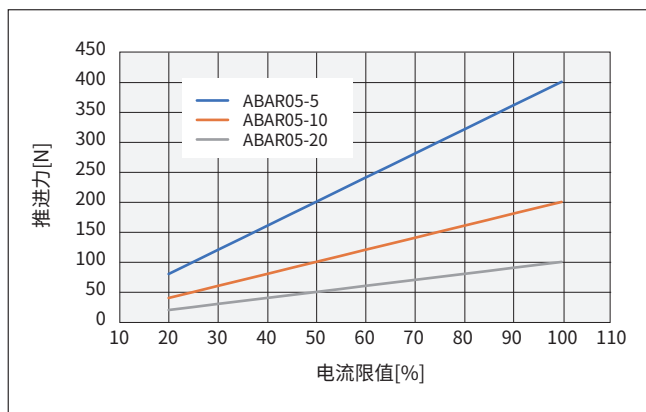
■适用控制器

| 控制器 | 运行方法 |
|-------|-----------|
| EP-01 | 点位跟踪/远程命令 |

■推进力(参考值)

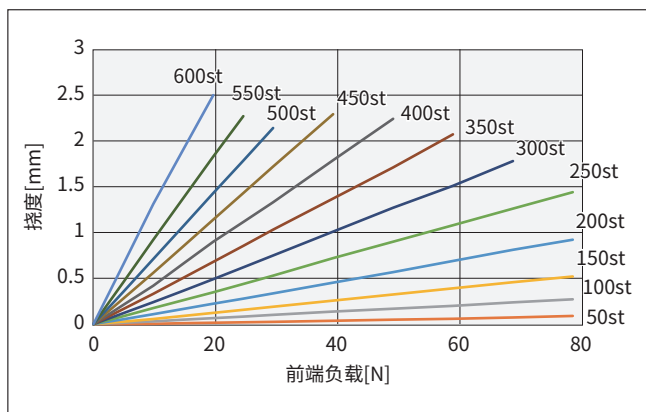
推进运行时的推进力请参照下述图表。

※ 可运行时间(推进判定时间)取决于电流限值。请在不发生超负荷错误的条件下使用。



■拉杆挠度(参考值)

各行程的挠度请参照下述图表。



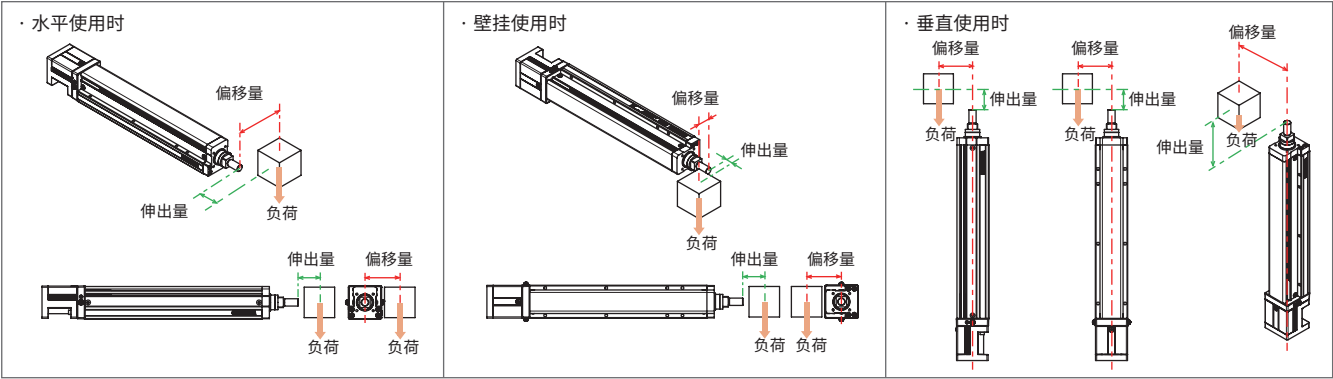
由此确认



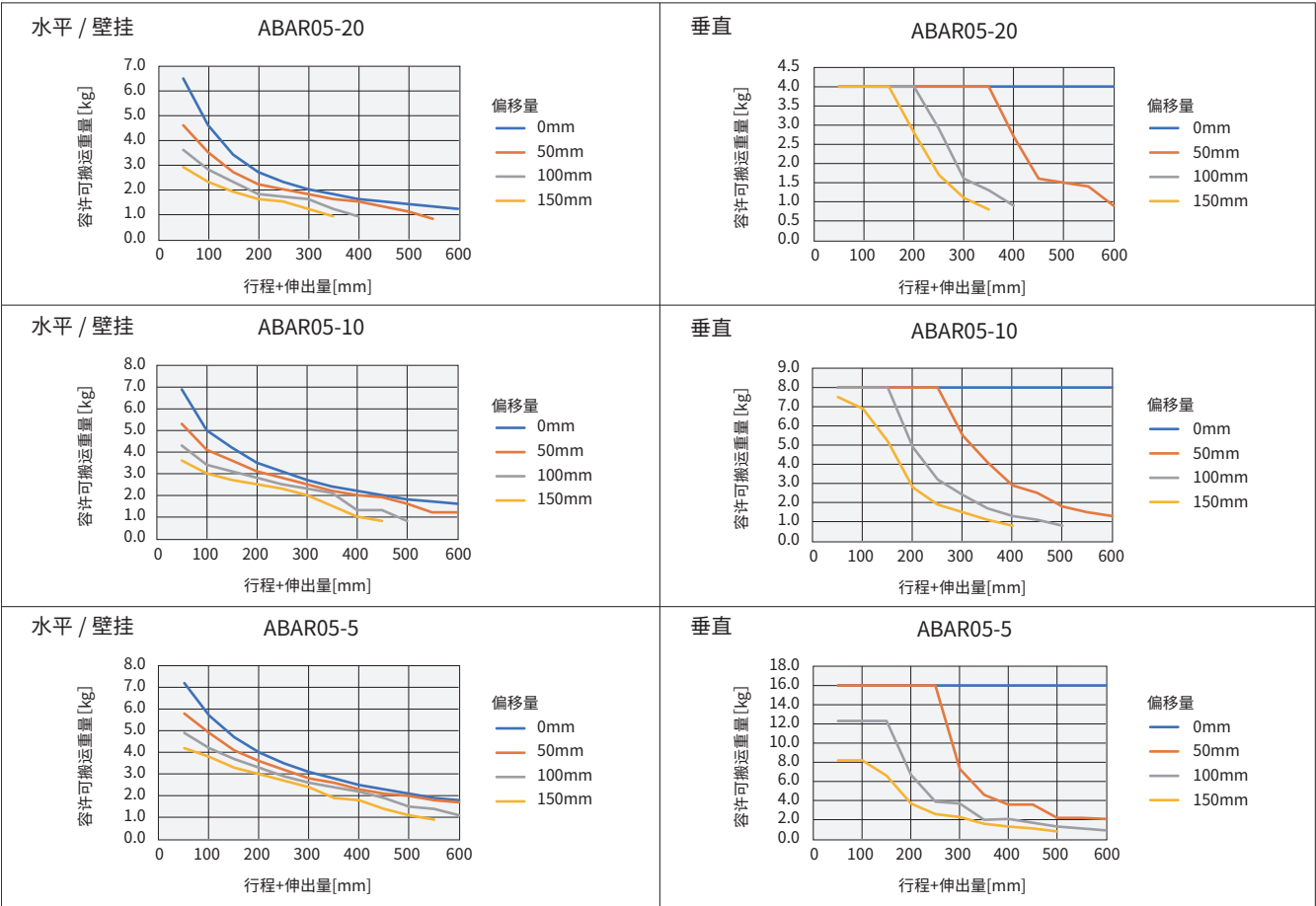
▶ 在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟。详情请确认P.12。

容许可搬运重量

各偏移量的容许可搬运重量请参照下述图表。



※1.可搬运超过以下重量的搬运物时,请使用外置支撑导杆。
为了避免对拉杆施加不必要的负荷,请灵活安装支撑导杆。
※2.导杆寿命为5000km时的值。



特点

Basic机型 (滑块型) LBAS

Advanced机型 (滑块型) LGXS

Basic机型 (拉杆型) LBAR

Basic机型 (拉杆型) ABAS

Advanced机型 (拉杆型) AGXS

Basic机型 (拉杆型) ABAR

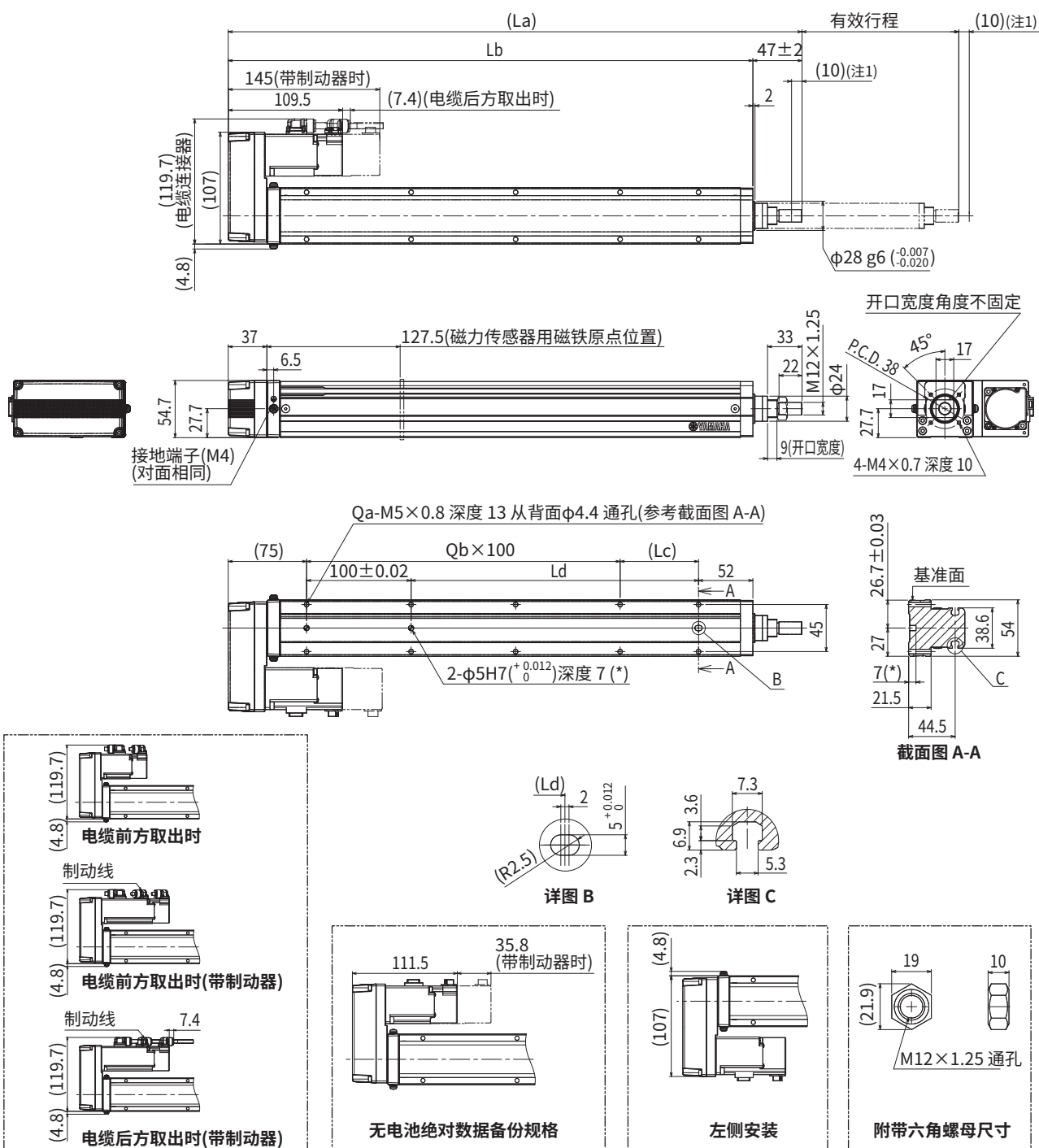
加速度/减速度 容许惯性力矩

选配件

带编码器 带限位开关

EP-01

ABAR05 弯折 (R/L)



注1. 从两端到机械限位器限停的位置。

注2. 变更原点复归方向时,可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)

注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为《30mm以上》的内六角螺栓 $\leq M3 \times 0.5$ 。

用安装螺孔向主机安装时推荐使用杆长为《台架厚度+10mm以下》的内六角螺栓 $\leq M4 \times 0.7$ 。

注4. 带制动器马达时,主机重量增加0.2kg。

注5. 机器人电缆的最小弯曲半径为固定: R30/耐弯曲: R50。取出方向因规格而异。

注6. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.143)

部件编号: KFU-M3861-00

| 有效行程 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 |
|-------------------------|------|------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| La | 299 | 349 | 399 | 449 | 499 | 549 | 599 | 649 | 699 | 749 | 799 | 849 |
| Lb | 252 | 302 | 352 | 402 | 452 | 502 | 552 | 602 | 652 | 702 | 752 | 802 |
| Lc | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 |
| Ld | 25 | 75 | 125 | 175 | 225 | 275 | 325 | 375 | 425 | 475 | 525 | 575 |
| Qa | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 |
| Qb | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 |
| 主机重量(kg) ^{3/4} | 2.2 | 2.3 | 2.5 | 2.7 | 2.9 | 3.1 | 3.2 | 3.3 | 3.4 | 3.5 | 3.7 | 3.8 |
| 最高速度 (mm/sec) | 导程20 | 1200 | | | | | | 960 | 780 | 600 | 480 | 420 |
| | 导程10 | 600 | | | | | | 480 | 390 | 300 | 240 | 210 |
| | 导程5 | 300 | | | | | | 240 | 195 | 150 | 120 | 105 |
| | 速度设定 | — | | | | | | 80% | 65% | 50% | 40% | 35% |

ABAR08

Basic机型 ●单轴机器人

●拉杆型



■订购型号

| ABAR08 | | | | | | | | | | |
|--------|-----------------------------------|----------------------------|---|---------------------|---------------------------------|--------------------|-------|-------------|--------------------|--|
| 主机 | 导程指定 | 形状 | 马达规格 | 行程 | 电缆长度 ^{※1} | 电缆取出方向 | 定位器 | 驱动器：马达功率 | 再生装置 ^{※2} | 输入输出选择 |
| | 20: 20 mm 10: 10 mm 5: 5 mm | S: 直线型 R: 右弯折 L: 左弯折 | S: 标准/无制动器 BK: 标准/带制动器 BL: 无电池绝对数据备份/无制动器 BKBL: 无电池绝对数据备份/带制动器 | 50~800 (50 mm间距) | R3: 3 m R5: 5 m R10: 10 m | R: 马达后方 F: 马达前方 | EP-01 | A10: 200W以下 | 空白: 无 R: 带EP-RU | EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link |
| | | | | | | | | | | 电池 ^{※3} |
| | | | | | | | | | | B: 有 N: 无 |

※1. 机器人电缆为耐弯曲电缆。

※2. 垂直使用时需要再生装置。

水平使用的导程为10、20且行程为150~500mm时，需要再生装置。

※3. 马达规格为标准(S、BK)规格时，需要选择有无电池。

※ 变更原点复归方向时，可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)

■基本规格

| | | | | |
|----------------------|-----|--------------------------|------------|------------|
| 马达输出 AC | | 200 W | | |
| 重复定位精度 ^{※1} | | ±0.01 mm | | |
| 减速机构 | | 轧制滚珠丝杆φ16(C7级) | | |
| 行程 | | 50 mm~800 mm(50 mm间距) | | |
| 最高速度 ^{※2} | | 1200 mm/sec | 600 mm/sec | 300 mm/sec |
| 滚珠丝杆导程 | | 20 mm | 10 mm | 5 mm |
| 最大可搬运重量 | 水平 | 30 kg | 60 kg | 80 kg |
| | 垂直 | 8 kg | 20 kg | 30 kg |
| 最大推进力 | | 201 N | 402 N | 804 N |
| 拉杆不旋转精度 | | ±0 ° | | |
| 主机最大截面外形 | | W 82 mm × H 73.5 mm | | |
| 全长 | 直线型 | ST + 401 mm | | |
| | 弯折 | ST + 312.5 mm | | |
| 位置检测器 | | 绝对编码器 无电池绝对编码器 | | |
| 分辨率 | | 23位 | | |
| 使用环境温度、湿度 | | 0~40 °C , 35~80 %RH(无结露) | | |

※1. 单方向的重复定位精度

※2. 移动距离短时，受动作条件的影响，有时可能无法达到最高速度。

有效行程超过400mm时，根据动作区域不同，可能会出现滚珠丝杆共振的情况。(危险速度)

此时请参考表中所示的最高速度，对速度进行下调。

※ 加速度/减速度请参阅P.138。

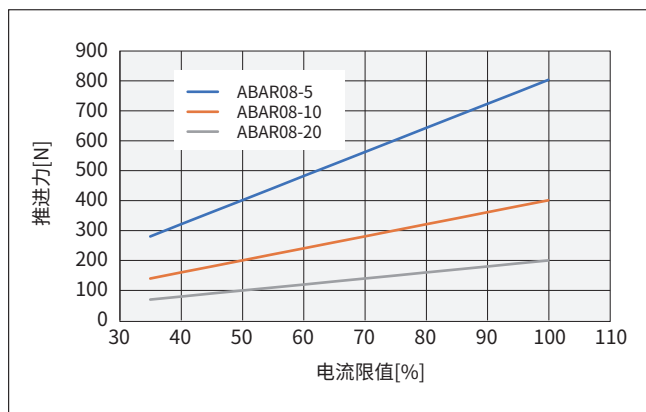
■适用控制器

| 控制器 | 运行方法 |
|-------|-----------|
| EP-01 | 点位跟踪/远程命令 |

■推进力(参考值)

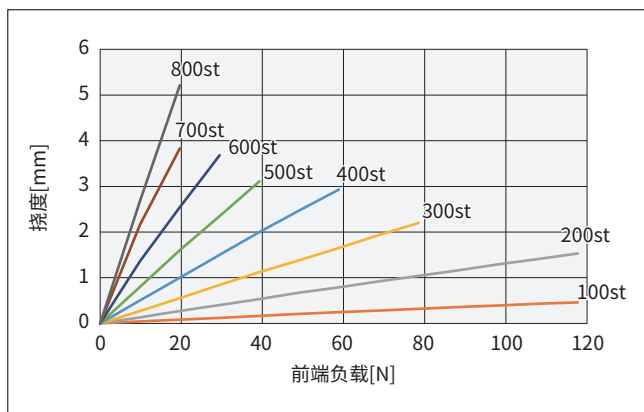
推进运行时的推进力请参照下述图表。

※ 可运行时间(推进判定时间)取决于电流限值。请在不发生超负荷错误的条件下使用。



■拉杆挠度(参考值)

各行程的挠度请参照下述图表。



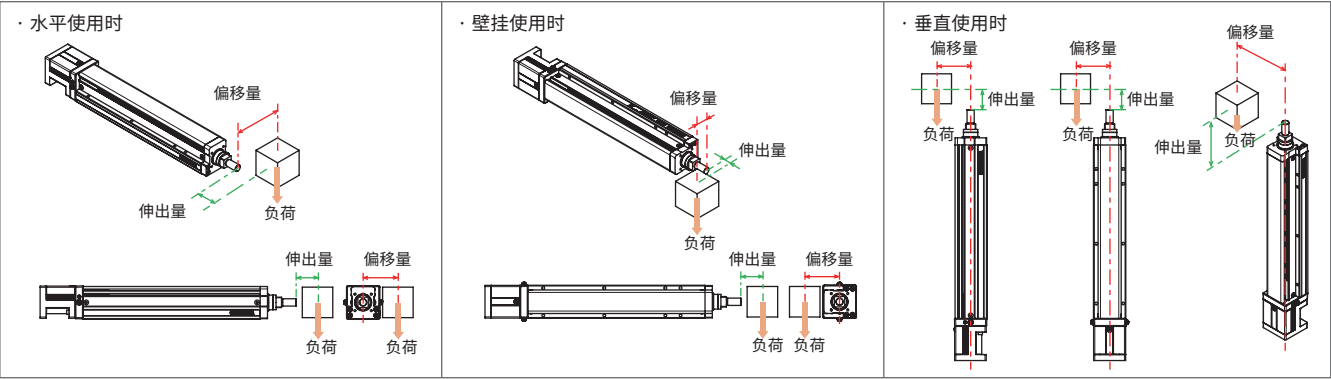
由此确认



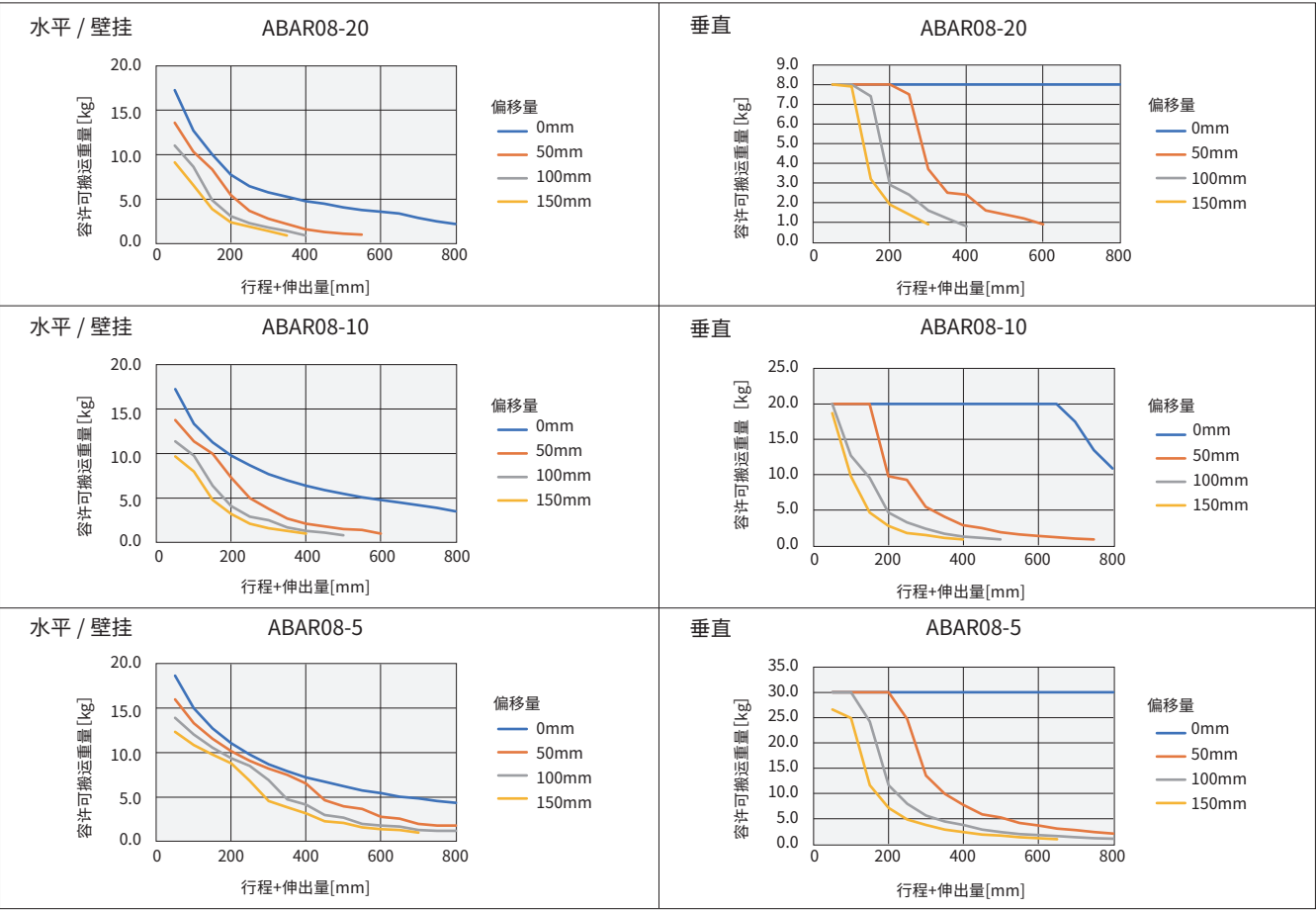
▶ 在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟。详情请确认P.12。

容许可搬运重量

各偏移量的容许可搬运重量请参照下述图表。



※1.可搬运超过以下重量的搬运物时,请使用外置支撑导杆。
为了避免对拉杆施加不必要的负荷,请灵活安装支撑导杆。
※2.导杆寿命为5000km时的值。



特点

Basic机型 (薄块型) LBAS

Advanced机型 (薄块型) LGXS

Basic机型 (拉杆型) LBAR

Basic机型 (薄块型) ABAS

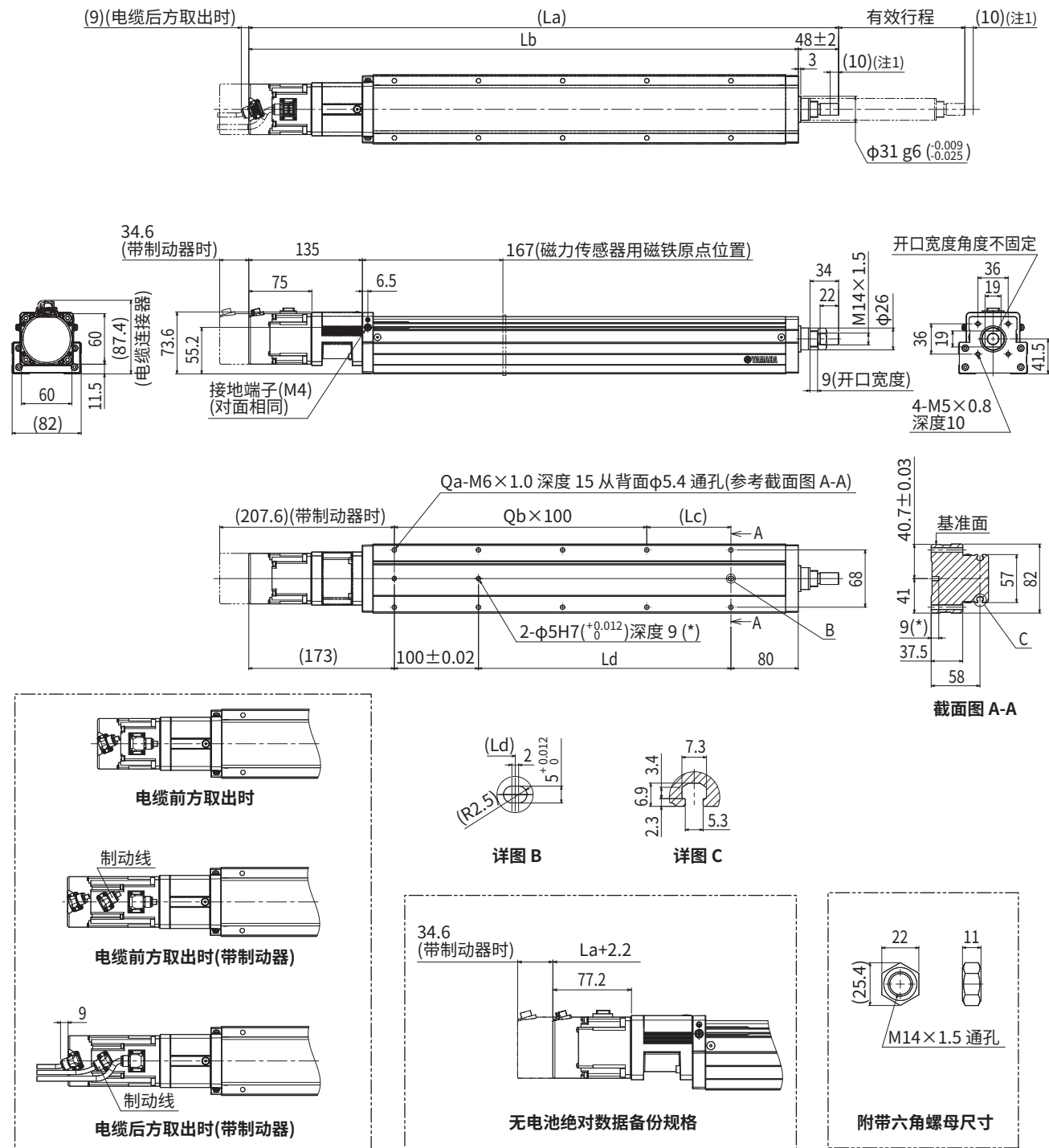
Advanced机型 (薄块型) AGXS

Basic机型 (拉杆型) ABAR

带马达 加速度/减速度 容许惯性力矩

选配件 带编码器 定位器 EP-01

ABAR08 直线型 (S)



- 注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
 注2. 变更原点复归方向时, 可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)
 注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为<45mm以上>的内六角螺栓<M5×0.8>。
 用安装螺栓规格向主机安装时推荐使用杆长为<台架厚度+15mm以下>的内六角螺栓<M6×1.0>。
 注4. 带制动器马达时, 主机重量增加0.4kg。
 注5. 机器人电缆的最小弯曲半径为固定: R30/耐弯曲: R50。取出方向因规格而异。
 注6. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.143)
 部件编号: KFU-M3861-00

| 有效行程 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
|------------------|------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|------|------|------|------|------|
| La | 451 | 501 | 551 | 601 | 651 | 701 | 751 | 801 | 851 | 901 | 951 | 1001 | 1051 | 1101 | 1151 | 1201 |
| Lb | 403 | 453 | 503 | 553 | 603 | 653 | 703 | 753 | 803 | 853 | 903 | 953 | 1003 | 1053 | 1103 | 1153 |
| Lc | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 |
| Ld | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| Qa | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 | 18 | 18 | 20 | 20 |
| Qb | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 | 7 | 7 | 8 | 8 |
| 主机重量(kg)注4 | 4.7 | 5.1 | 5.5 | 5.8 | 6.1 | 6.5 | 6.8 | 7.1 | 7.4 | 7.8 | 8.2 | 8.5 | 8.9 | 9.2 | 9.4 | 9.7 |
| 最高速度 (mm/sec) | 导程20 | | | | | | | | 900 | 720 | 600 | 480 | 420 | 360 | 300 | 240 |
| | 导程10 | | | | | | | | 450 | 360 | 300 | 240 | 210 | 180 | 150 | 120 |
| | 导程5 | | | | | | | | 225 | 180 | 150 | 120 | 105 | 90 | 75 | 60 |
| | 速度设定 | | | | | | | | 75% | 60% | 50% | 40% | 35% | 30% | 25% | 20% |

LBAS04

惯性力矩

| 机型 | 有效行程 [mm] | | | | | | | | | | | | | | | |
|-----------|-----------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| LBAS04-6 | 0.060 | 0.063 | 0.067 | 0.071 | 0.075 | 0.079 | 0.083 | 0.087 | 0.090 | 0.094 | 0.098 | 0.102 | 0.106 | 0.110 | 0.114 | 0.117 |
| LBAS04-12 | 0.069 | 0.072 | 0.076 | 0.080 | 0.084 | 0.088 | 0.092 | 0.096 | 0.099 | 0.103 | 0.107 | 0.111 | 0.115 | 0.119 | 0.123 | 0.126 |

LBAS04 ABAS04

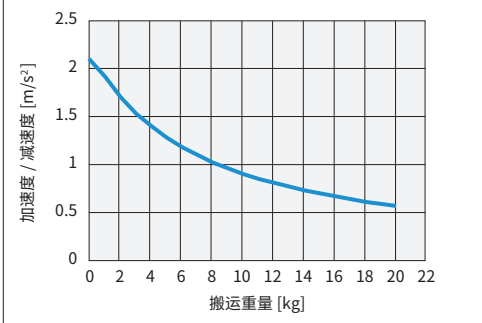
加速度/减速度

| 机型 | LBAS04-6/ABAS04-6 | | LBAS04-12/ABAS04-12 | |
|-----------|-----------------------------|------|-----------------------------|-----|
| | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 |
| 搬运重量 [kg] | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | |
| 0 | 2.1 | 2.1 | 4.2 | 3.6 |
| 1 | 1.91 | 2.1 | 3.84 | 2.4 |
| 2 | 1.7 | 1.64 | 2.99 | 1.8 |
| 3 | 1.53 | 1.34 | 2.45 | |
| 4 | 1.4 | 1.14 | 2.07 | |
| 5 | 1.28 | 0.99 | 1.8 | |
| 6 | 1.18 | | 1.58 | |
| 7 | 1.1 | | 1.42 | |
| 8 | 1.02 | | 1.28 | |
| 9 | 0.96 | | 1.17 | |
| 10 | 0.9 | | 1.08 | |
| 11 | 0.85 | | 1 | |
| 12 | 0.81 | | 0.93 | |
| 13 | 0.77 | | | |
| 14 | 0.73 | | | |
| 15 | 0.7 | | | |
| 16 | 0.67 | | | |
| 17 | 0.64 | | | |
| 18 | 0.61 | | | |
| 19 | 0.59 | | | |
| 20 | 0.57 | | | |

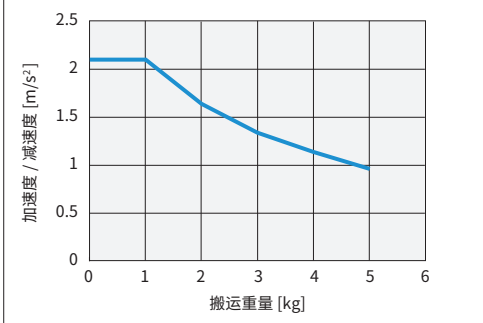
搬运重量—加速度/减速度图表(参考基准)

LBAS04-6 / ABAS04-6

水平 / 壁挂

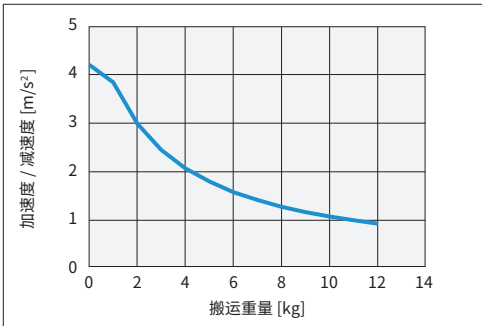


垂直

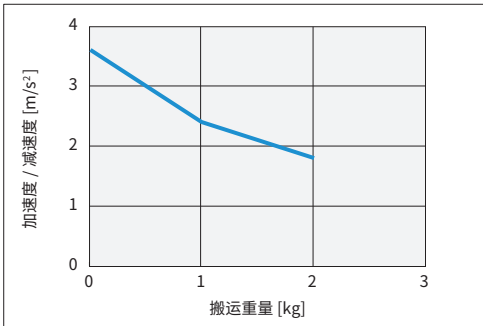


LBAS04-12 / ABAS04-12

水平 / 壁挂



垂直



LBAS05

■ 惯性力矩

| [kg·m ² ×10 ⁻⁴] | 有效行程 [mm] | | | | | | | | | | | | | | | |
|--|-----------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| 机型 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| LBAS05-5 | 0.085 | 0.093 | 0.101 | 0.109 | 0.117 | 0.125 | 0.133 | 0.141 | 0.149 | 0.157 | 0.165 | 0.173 | 0.181 | 0.189 | 0.197 | 0.205 |
| LBAS05-10 | 0.097 | 0.105 | 0.113 | 0.121 | 0.129 | 0.137 | 0.145 | 0.153 | 0.161 | 0.169 | 0.177 | 0.185 | 0.193 | 0.201 | 0.209 | 0.217 |
| LBAS05-20 | 0.145 | 0.153 | 0.161 | 0.169 | 0.177 | 0.185 | 0.193 | 0.201 | 0.209 | 0.217 | 0.224 | 0.232 | 0.240 | 0.248 | 0.256 | 0.264 |

LBAS05 ABAS05

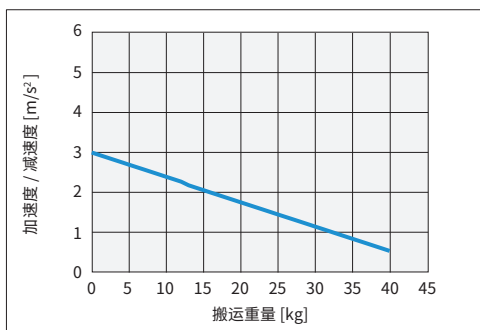
■ 加速度/减速度

| 机型 | LBAS05-5/ABAS05-5 | | LBAS05-10/ABAS05-10 | | LBAS05-20/ABAS05-20 | |
|-----------|-----------------------------|------|-----------------------------|------|-----------------------------|------|
| | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 |
| 搬运重量 [kg] | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | |
| 0 | 3.04 | 3.34 | 4.64 | 4.86 | 7.44 | 7.44 |
| 1 | 2.97 | 3.18 | 4.44 | 4.56 | 7.44 | 6.99 |
| 2 | 2.91 | 3.03 | 4.25 | 4.3 | 7.44 | 5.65 |
| 3 | 2.85 | 2.88 | 4.07 | 4.06 | 7.44 | 3.42 |
| 4 | 2.79 | 2.73 | 3.9 | 3.85 | 7.44 | |
| 5 | 2.73 | 2.58 | 3.73 | 3.66 | 7.44 | |
| 6 | 2.67 | 2.43 | 3.57 | 3.49 | 6.64 | |
| 7 | 2.61 | 2.28 | 3.41 | | 6 | |
| 8 | 2.55 | 2.13 | 3.27 | | 5.47 | |
| 9 | 2.49 | 1.98 | 3.12 | | 5.02 | |
| 10 | 2.43 | 1.83 | 2.99 | | 4.65 | |
| 11 | 2.37 | 1.68 | 2.86 | | 4.32 | |
| 12 | 2.31 | 1.53 | 2.74 | | 4.04 | |
| 13 | 2.24 | | 2.62 | | | |
| 14 | 2.18 | | 2.51 | | | |
| 15 | 2.12 | | 2.41 | | | |
| 16 | 2.06 | | 2.31 | | | |
| 17 | 2 | | 2.22 | | | |
| 18 | 1.94 | | 2.14 | | | |
| 19 | 1.88 | | 2.06 | | | |
| 20 | 1.82 | | 1.99 | | | |
| 21 | 1.76 | | 1.93 | | | |
| 22 | 1.7 | | 1.87 | | | |
| 23 | 1.64 | | 1.82 | | | |
| 24 | 1.58 | | 1.77 | | | |
| 25 | 1.52 | | | | | |
| 26 | 1.45 | | | | | |
| 27 | 1.39 | | | | | |
| 28 | 1.33 | | | | | |
| 29 | 1.27 | | | | | |
| 30 | 1.21 | | | | | |
| 31 | 1.15 | | | | | |
| 32 | 1.09 | | | | | |
| 33 | 1.03 | | | | | |
| 34 | 0.97 | | | | | |
| 35 | 0.91 | | | | | |
| 36 | 0.85 | | | | | |
| 37 | 0.79 | | | | | |
| 38 | 0.72 | | | | | |
| 39 | 0.66 | | | | | |
| 40 | 0.6 | | | | | |

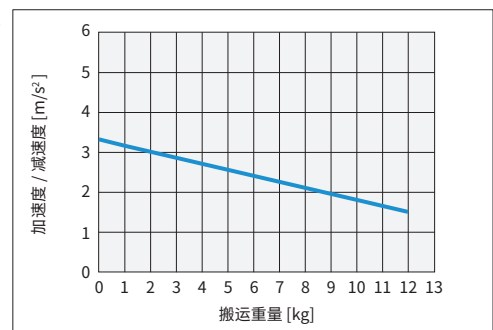
● 搬运重量—加速度/减速度图表(参考基准)

LBAS05-5 / ABAS05-5

水平 / 壁挂



垂直

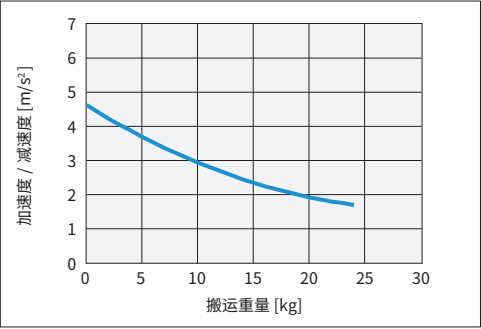


加速度/减速度、惯性力矩 (Basic机型)

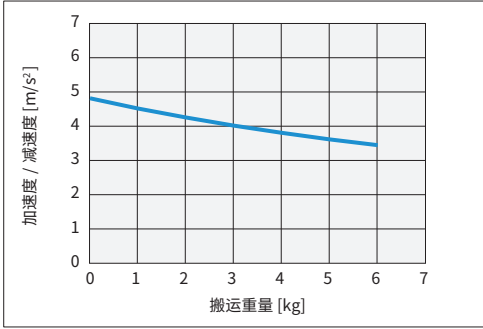
● 搬运重量—加速度/减速度图表(参考基准)

LBAS05-10 / ABAS05-10

水平 / 壁挂

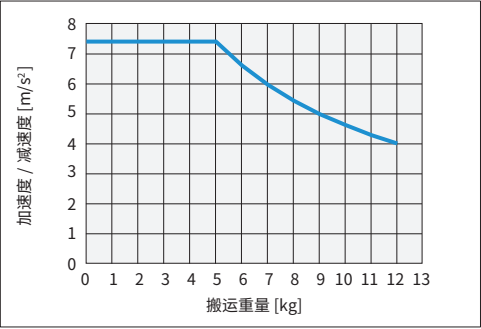


垂直

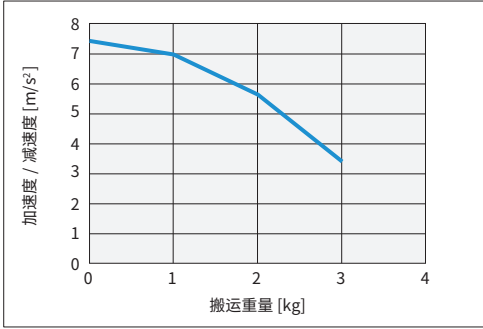


LBAS05-20 / ABAS05-20

水平 / 壁挂



垂直



特点

无马达
(带拉型)
Basic机型
LBAS

无马达
(带拉型)
Advanced机型
LGXS

无马达
(带拉型)
Basic机型
LBAR

带马达
(带拉型)
Basic机型
ABAS

带马达
(带拉型)
Advanced机型
AGXS

带马达
(带拉型)
Basic机型
ABAR

加速度/减速度
容许惯性力矩

选配件

单轴机器人
定位器

EP-01

LBAS08

■ 惯性力矩

| [kg·m²×10 ⁻⁴] | 有效行程 [mm] | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|---------------------------|-----------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| 机型 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 |
| LBAS08-5 | 0.160 | 0.168 | 0.176 | 0.184 | 0.192 | 0.200 | 0.208 | 0.216 | 0.224 | 0.232 | 0.240 | 0.248 | 0.256 | 0.263 | 0.271 | 0.279 | 0.287 | 0.295 | 0.303 | 0.311 | 0.319 | 0.327 |
| LBAS08-10 | 0.190 | 0.198 | 0.206 | 0.214 | 0.222 | 0.230 | 0.238 | 0.246 | 0.254 | 0.261 | 0.269 | 0.277 | 0.285 | 0.293 | 0.301 | 0.309 | 0.317 | 0.325 | 0.333 | 0.341 | 0.349 | 0.357 |
| LBAS08-20 | 0.309 | 0.317 | 0.325 | 0.333 | 0.341 | 0.349 | 0.357 | 0.365 | 0.373 | 0.381 | 0.389 | 0.397 | 0.405 | 0.413 | 0.421 | 0.429 | 0.437 | 0.445 | 0.453 | 0.461 | 0.469 | 0.477 |

LBAS08 ABAS08

■ 加速度/减速度

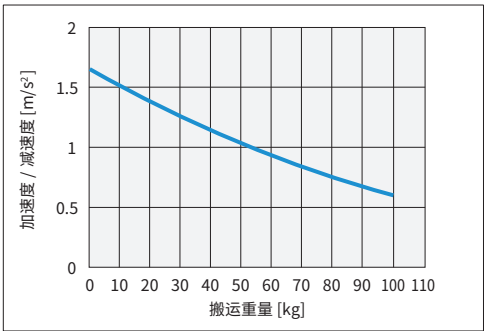
| 机型 | LBAS08-5/ABAS08-5 | | LBAS08-10/ABAS08-10 | | LBAS08-20/ABAS08-20 | | 机型 | LBAS08-5/ABAS08-5 | | LBAS08-10/ABAS08-10 | | LBAS08-20/ABAS08-20 | |
|-----------|-----------------------------|------|-----------------------------|------|-----------------------------|------|-----------|-----------------------------|----|-----------------------------|----|-----------------------------|----|
| | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 | | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 |
| 搬运重量 [kg] | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 搬运重量 [kg] | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | |
| 0 | 1.65 | 1.65 | 6.09 | 4.79 | 8.51 | 8.5 | 78 | 0.77 | | 1.5 | | | |
| 1 | 1.63 | 1.62 | 5.97 | 4.54 | 8.2 | 7.39 | 79 | 0.76 | | 1.5 | | | |
| 2 | 1.62 | 1.59 | 5.86 | 4.31 | 7.9 | 6.42 | 80 | 0.76 | | 1.5 | | | |
| 3 | 1.6 | 1.57 | 5.74 | 4.09 | 7.61 | 5.59 | 81 | 0.75 | | | | | |
| 4 | 1.59 | 1.54 | 5.63 | 3.88 | 7.33 | 4.89 | 82 | 0.74 | | | | | |
| 5 | 1.58 | 1.51 | 5.52 | 3.68 | 7.05 | 4.33 | 83 | 0.73 | | | | | |
| 6 | 1.56 | 1.49 | 5.42 | 3.5 | 6.77 | 3.91 | 84 | 0.72 | | | | | |
| 7 | 1.55 | 1.46 | 5.31 | 3.32 | 6.51 | 3.62 | 85 | 0.71 | | | | | |
| 8 | 1.54 | 1.44 | 5.21 | 3.16 | 6.24 | 3.46 | 86 | 0.71 | | | | | |
| 9 | 1.52 | 1.41 | 5.1 | 3.01 | 5.99 | | 87 | 0.7 | | | | | |
| 10 | 1.51 | 1.38 | 5 | 2.87 | 5.74 | | 88 | 0.69 | | | | | |
| 11 | 1.5 | 1.36 | 4.9 | 2.74 | 5.5 | | 89 | 0.68 | | | | | |
| 12 | 1.49 | 1.33 | 4.8 | 2.62 | 5.26 | | 90 | 0.67 | | | | | |
| 13 | 1.47 | 1.3 | 4.7 | 2.52 | 5.03 | | 91 | 0.67 | | | | | |
| 14 | 1.46 | 1.28 | 4.61 | 2.42 | 4.8 | | 92 | 0.66 | | | | | |
| 15 | 1.45 | 1.25 | 4.51 | 2.34 | 4.58 | | 93 | 0.65 | | | | | |
| 16 | 1.43 | 1.23 | 4.42 | 2.27 | 4.37 | | 94 | 0.64 | | | | | |
| 17 | 1.42 | 1.2 | 4.33 | 2.21 | 4.16 | | 95 | 0.63 | | | | | |
| 18 | 1.41 | 1.17 | 4.24 | 2.16 | 3.96 | | 96 | 0.63 | | | | | |
| 19 | 1.4 | 1.15 | 4.15 | 2.13 | 3.76 | | 97 | 0.62 | | | | | |
| 20 | 1.38 | 1.12 | 4.06 | 2.1 | 3.57 | | 98 | 0.61 | | | | | |
| 21 | 1.37 | 1.09 | 3.98 | | 3.38 | | 99 | 0.6 | | | | | |
| 22 | 1.36 | 1.07 | 3.89 | | 3.21 | | 100 | 0.6 | | | | | |
| 23 | 1.35 | 1.04 | 3.81 | | 3.03 | | | | | | | | |
| 24 | 1.34 | 1.02 | 3.73 | | 2.87 | | | | | | | | |
| 25 | 1.32 | 0.99 | 3.65 | | 2.71 | | | | | | | | |
| 26 | 1.31 | 0.96 | 3.57 | | 2.55 | | | | | | | | |
| 27 | 1.3 | 0.94 | 3.49 | | 2.4 | | | | | | | | |
| 28 | 1.29 | 0.91 | 3.42 | | 2.26 | | | | | | | | |
| 29 | 1.28 | 0.88 | 3.34 | | 2.13 | | | | | | | | |
| 30 | 1.26 | 0.86 | 3.27 | | 1.99 | | | | | | | | |
| 31 | 1.25 | | 3.2 | | 1.87 | | | | | | | | |
| 32 | 1.24 | | 3.13 | | 1.75 | | | | | | | | |
| 33 | 1.23 | | 3.06 | | 1.64 | | | | | | | | |
| 34 | 1.22 | | 2.99 | | 1.53 | | | | | | | | |
| 35 | 1.21 | | 2.93 | | 1.43 | | | | | | | | |
| 36 | 1.19 | | 2.86 | | 1.34 | | | | | | | | |
| 37 | 1.18 | | 2.8 | | 1.25 | | | | | | | | |
| 38 | 1.17 | | 2.74 | | 1.16 | | | | | | | | |
| 39 | 1.16 | | 2.68 | | 1.09 | | | | | | | | |
| 40 | 1.15 | | 2.62 | | 1.02 | | | | | | | | |
| 41 | 1.14 | | 2.57 | | | | | | | | | | |
| 42 | 1.13 | | 2.51 | | | | | | | | | | |
| 43 | 1.12 | | 2.46 | | | | | | | | | | |
| 44 | 1.11 | | 2.41 | | | | | | | | | | |
| 45 | 1.09 | | 2.36 | | | | | | | | | | |
| 46 | 1.08 | | 2.31 | | | | | | | | | | |
| 47 | 1.07 | | 2.26 | | | | | | | | | | |
| 48 | 1.06 | | 2.21 | | | | | | | | | | |
| 49 | 1.05 | | 2.17 | | | | | | | | | | |
| 50 | 1.04 | | 2.12 | | | | | | | | | | |
| 51 | 1.03 | | 2.08 | | | | | | | | | | |
| 52 | 1.02 | | 2.04 | | | | | | | | | | |
| 53 | 1.01 | | 2 | | | | | | | | | | |
| 54 | 1 | | 1.96 | | | | | | | | | | |
| 55 | 0.99 | | 1.93 | | | | | | | | | | |
| 56 | 0.98 | | 1.89 | | | | | | | | | | |
| 57 | 0.97 | | 1.86 | | | | | | | | | | |
| 58 | 0.96 | | 1.83 | | | | | | | | | | |
| 59 | 0.95 | | 1.8 | | | | | | | | | | |
| 60 | 0.94 | | 1.77 | | | | | | | | | | |
| 61 | 0.93 | | 1.74 | | | | | | | | | | |
| 62 | 0.92 | | 1.72 | | | | | | | | | | |
| 63 | 0.91 | | 1.69 | | | | | | | | | | |
| 64 | 0.9 | | 1.67 | | | | | | | | | | |
| 65 | 0.89 | | 1.65 | | | | | | | | | | |
| 66 | 0.88 | | 1.63 | | | | | | | | | | |
| 67 | 0.87 | | 1.61 | | | | | | | | | | |
| 68 | 0.86 | | 1.59 | | | | | | | | | | |
| 69 | 0.85 | | 1.57 | | | | | | | | | | |
| 70 | 0.84 | | 1.56 | | | | | | | | | | |
| 71 | 0.84 | | 1.55 | | | | | | | | | | |
| 72 | 0.83 | | 1.54 | | | | | | | | | | |
| 73 | 0.82 | | 1.53 | | | | | | | | | | |
| 74 | 0.81 | | 1.52 | | | | | | | | | | |
| 75 | 0.8 | | 1.51 | | | | | | | | | | |
| 76 | 0.79 | | 1.51 | | | | | | | | | | |
| 77 | 0.78 | | 1.5 | | | | | | | | | | |

加速度/减速度、惯性力矩 (Basic机型)

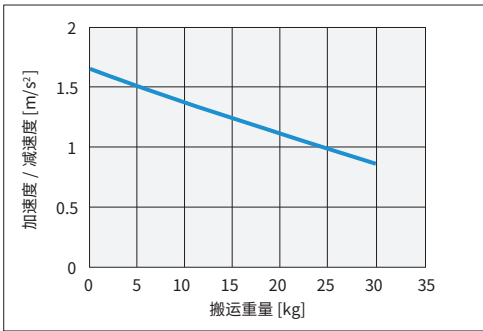
● 搬运重量—加速度/减速度图表(参考基准)

LBAS08-5 / ABAS08-5

水平 / 壁挂

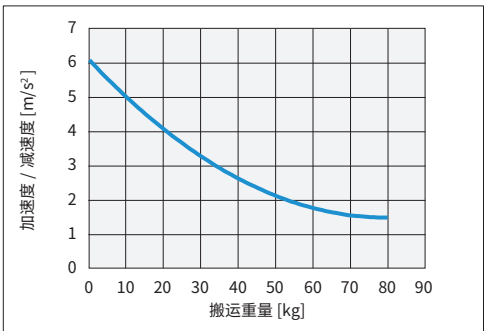


垂直

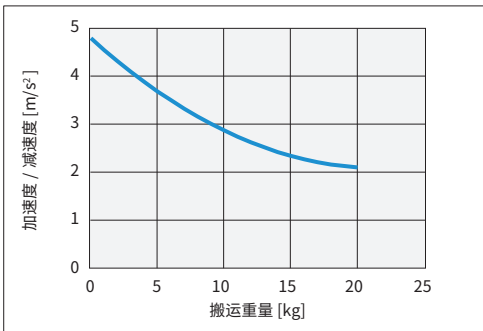


LBAS08-10 / ABAS08-10

水平 / 壁挂

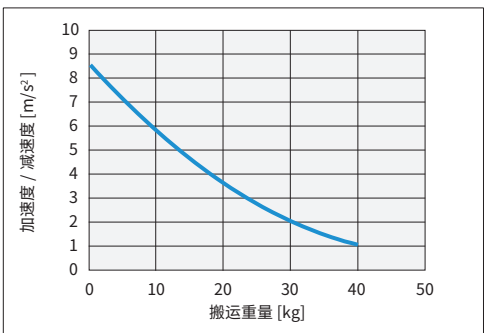


垂直

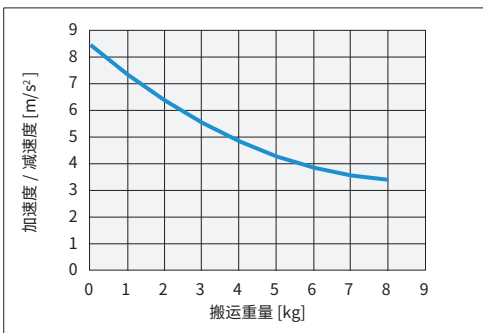


LBAS08-20 / ABAS08-20

水平 / 壁挂



垂直



特点

无马达
Basic机型
LBAS

无马达
Advanced机型
LGXS

无马达
Basic机型
LBAR

带马达
Basic机型
ABAS

带马达
Advanced机型
AGXS

带马达
Basic机型
ABAR

加速度/减速度
容许惯性力矩

选配件

单轴机器人
定位器
EP-01

LBAS12

■ 惯性力矩

| 机型 | 有效行程 [mm] | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|-----------|-----------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 |
| LBAS12-5 | 0.396 | 0.422 | 0.447 | 0.472 | 0.497 | 0.523 | 0.548 | 0.573 | 0.598 | 0.624 | 0.649 | 0.674 | 0.699 | 0.725 | 0.750 | 0.775 | 0.800 | 0.826 | 0.851 | 0.876 | 0.901 | 0.927 | 0.952 | 0.977 | 1.002 |
| LBAS12-10 | 0.426 | 0.451 | 0.477 | 0.502 | 0.527 | 0.552 | 0.578 | 0.603 | 0.628 | 0.653 | 0.679 | 0.704 | 0.729 | 0.754 | 0.780 | 0.805 | 0.830 | 0.855 | 0.881 | 0.906 | 0.931 | 0.956 | 0.982 | 1.007 | 1.032 |
| LBAS12-20 | 0.548 | 0.573 | 0.598 | 0.623 | 0.649 | 0.674 | 0.699 | 0.724 | 0.750 | 0.775 | 0.800 | 0.826 | 0.851 | 0.876 | 0.901 | 0.927 | 0.952 | 0.977 | 1.002 | 1.028 | 1.053 | 1.078 | 1.103 | 1.129 | 1.154 |
| LBAS12-32 | 0.799 | 0.824 | 0.849 | 0.875 | 0.900 | 0.925 | 0.951 | 0.976 | 1.001 | 1.026 | 1.052 | 1.077 | 1.102 | 1.127 | 1.153 | 1.178 | 1.203 | 1.228 | 1.254 | 1.279 | 1.304 | 1.329 | 1.355 | 1.380 | 1.405 |

LBAS12 (200W) ABAS12

■ 加速度/减速度

| 机型 | LBAS12-5/ ABAS12-5 | | LBAS12-10/ ABAS12-10 | | LBAS12-20/ ABAS12-20 | | LBAS12-32/ ABAS12-32 | |
|--------------|--------------------------------|------|--------------------------------|------|--------------------------------|------|--------------------------------|------|
| | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 |
| 搬运重量 [kg] | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | |
| 0 | 2.27 | 1.9 | 6.89 | 3.29 | 6.59 | 8.11 | 9.75 | 9.75 |
| 1 | 2.24 | 1.87 | 6.78 | 3.26 | 6.53 | 7.85 | 9.75 | 9.75 |
| 2 | 2.22 | 1.84 | 6.67 | 3.24 | 6.48 | 7.6 | 9.75 | 9.75 |
| 3 | 2.2 | 1.82 | 6.56 | 3.22 | 6.43 | 7.34 | 9.75 | 9.75 |
| 4 | 2.18 | 1.79 | 6.45 | 3.19 | 6.38 | 7.09 | 9.75 | |
| 5 | 2.16 | 1.77 | 6.35 | 3.17 | 6.33 | 6.84 | 9.75 | |
| 6 | 2.14 | 1.74 | 6.24 | 3.15 | 6.28 | 6.58 | 9.75 | |
| 7 | 2.12 | 1.72 | 6.14 | 3.12 | 6.23 | 6.33 | 9.75 | |
| 8 | 2.1 | 1.69 | 6.03 | 3.1 | 6.18 | 6.07 | 9.75 | |
| 9 | 2.08 | 1.67 | 5.93 | 3.07 | 6.13 | | 9.01 | |
| 10 | 2.06 | 1.64 | 5.83 | 3.05 | 6.08 | | 8.37 | |
| 11 | 2.04 | 1.62 | 5.73 | 3.02 | 6.03 | | 7.82 | |
| 12 | 2.02 | 1.59 | 5.63 | 3 | 5.98 | | 7.34 | |
| 13 | 2 | 1.57 | 5.53 | 2.97 | 5.93 | | 6.91 | |
| 14 | 1.98 | 1.54 | 5.44 | 2.94 | 5.88 | | 6.53 | |
| 15 | 1.96 | 1.52 | 5.34 | 2.92 | 5.82 | | 6.19 | |
| 16 | 1.95 | 1.49 | 5.24 | 2.89 | 5.77 | | 5.88 | |
| 17 | 1.93 | 1.47 | 5.15 | 2.86 | 5.72 | | 5.6 | |
| 18 | 1.91 | 1.44 | 5.06 | 2.83 | 5.67 | | 5.35 | |
| 19 | 1.89 | 1.41 | 4.96 | 2.81 | 5.62 | | 5.12 | |
| 20 | 1.87 | 1.39 | 4.87 | 2.78 | 5.57 | | 4.91 | |
| 21 | 1.85 | 1.36 | 4.78 | | 5.52 | | | |
| 22 | 1.84 | 1.34 | 4.69 | | 5.47 | | | |
| 23 | 1.82 | 1.31 | 4.6 | | 5.42 | | | |
| 24 | 1.8 | 1.29 | 4.52 | | 5.37 | | | |
| 25 | 1.78 | 1.26 | 4.43 | | 5.32 | | | |
| 26 | 1.76 | 1.24 | 4.34 | | 5.27 | | | |
| 27 | 1.75 | 1.21 | 4.26 | | 5.22 | | | |
| 28 | 1.73 | 1.19 | 4.18 | | 5.17 | | | |
| 29 | 1.71 | 1.16 | 4.09 | | 5.12 | | | |
| 30 | 1.7 | 1.14 | 4.01 | | 5.06 | | | |
| 31 | 1.68 | | 3.93 | | 5.01 | | | |
| 32 | 1.66 | | 3.85 | | 4.96 | | | |
| 33 | 1.65 | | 3.77 | | 4.91 | | | |
| 34 | 1.63 | | 3.69 | | 4.86 | | | |
| 35 | 1.61 | | 3.62 | | 4.81 | | | |
| 36 | 1.6 | | 3.54 | | 4.76 | | | |
| 37 | 1.58 | | 3.47 | | 4.71 | | | |
| 38 | 1.57 | | 3.39 | | 4.66 | | | |
| 39 | 1.55 | | 3.32 | | 4.61 | | | |
| 40 | 1.53 | | 3.25 | | 4.56 | | | |
| 41 | 1.52 | | 3.18 | | | | | |
| 42 | 1.5 | | 3.11 | | | | | |
| 43 | 1.49 | | 3.04 | | | | | |
| 44 | 1.47 | | 2.97 | | | | | |
| 45 | 1.46 | | 2.9 | | | | | |
| 46 | 1.44 | | 2.83 | | | | | |
| 47 | 1.43 | | 2.77 | | | | | |
| 48 | 1.42 | | 2.7 | | | | | |
| 49 | 1.4 | | 2.64 | | | | | |
| 50 | 1.39 | | 2.58 | | | | | |
| 51 | 1.37 | | 2.52 | | | | | |
| 52 | 1.36 | | 2.46 | | | | | |
| 53 | 1.35 | | 2.4 | | | | | |
| 54 | 1.33 | | 2.34 | | | | | |
| 55 | 1.32 | | 2.28 | | | | | |
| 56 | 1.3 | | 2.22 | | | | | |
| 57 | 1.29 | | 2.17 | | | | | |
| 58 | 1.28 | | 2.11 | | | | | |
| 59 | 1.27 | | 2.06 | | | | | |
| 60 | 1.25 | | 2.01 | | | | | |
| 61 | 1.24 | | 1.95 | | | | | |
| 62 | 1.23 | | 1.9 | | | | | |
| 63 | 1.22 | | 1.85 | | | | | |
| 64 | 1.2 | | 1.81 | | | | | |
| 65 | 1.19 | | 1.76 | | | | | |
| 66 | 1.18 | | 1.71 | | | | | |
| 67 | 1.17 | | 1.66 | | | | | |
| 68 | 1.16 | | 1.62 | | | | | |
| 69 | 1.14 | | 1.57 | | | | | |
| 70 | 1.13 | | 1.53 | | | | | |
| 71 | 1.12 | | 1.49 | | | | | |
| 72 | 1.11 | | 1.45 | | | | | |
| 73 | 1.1 | | 1.41 | | | | | |

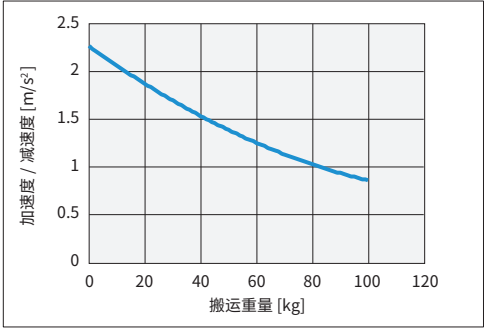
| 机型 | LBAS12-5/ ABAS12-5 | | LBAS12-10/ ABAS12-10 | | LBAS12-20/ ABAS12-20 | | LBAS12-32/ ABAS12-32 | |
|--------------|--------------------------------|----|--------------------------------|----|--------------------------------|----|--------------------------------|----|
| | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 |
| 搬运重量 [kg] | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | |
| 74 | 1.09 | | 1.37 | | | | | |
| 75 | 1.08 | | 1.33 | | | | | |
| 76 | 1.07 | | 1.29 | | | | | |
| 77 | 1.06 | | 1.26 | | | | | |
| 78 | 1.05 | | 1.22 | | | | | |
| 79 | 1.04 | | 1.19 | | | | | |
| 80 | 1.03 | | 1.15 | | | | | |
| 81 | 1.02 | | | | | | | |
| 82 | 1.01 | | | | | | | |
| 83 | 1 | | | | | | | |
| 84 | 0.99 | | | | | | | |
| 85 | 0.98 | | | | | | | |
| 86 | 0.97 | | | | | | | |
| 87 | 0.96 | | | | | | | |
| 88 | 0.95 | | | | | | | |
| 89 | 0.94 | | | | | | | |
| 90 | 0.94 | | | | | | | |
| 91 | 0.93 | | | | | | | |
| 92 | 0.92 | | | | | | | |
| 93 | 0.91 | | | | | | | |
| 94 | 0.9 | | | | | | | |
| 95 | 0.9 | | | | | | | |
| 96 | 0.89 | | | | | | | |
| 97 | 0.88 | | | | | | | |
| 98 | 0.87 | | | | | | | |
| 99 | 0.87 | | | | | | | |
| 100 | 0.86 | | | | | | | |

加速度/减速度、惯性力矩 (Basic机型)

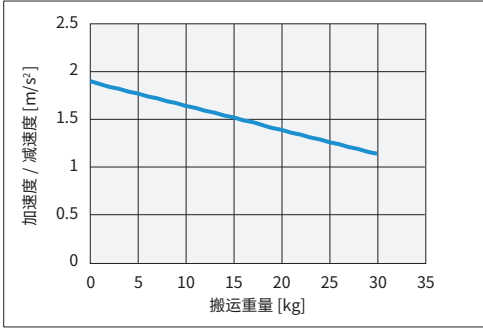
● 搬运重量—加速度/减速度图表(参考基准)

LBAS12-5 (200W) / ABAS12-5

水平 / 壁挂

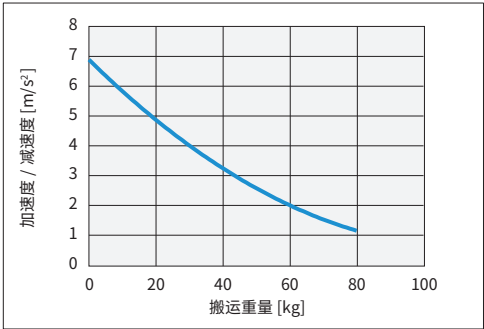


垂直

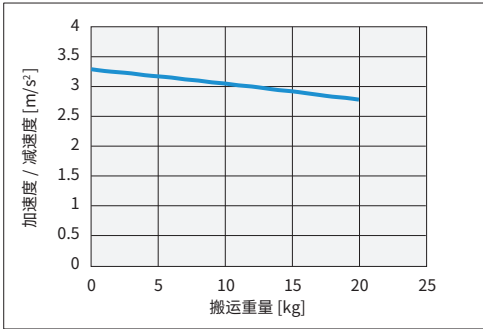


LBAS12-10 (200W) / ABAS12-10

水平 / 壁挂

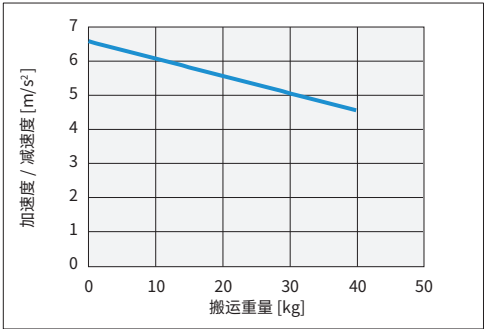


垂直

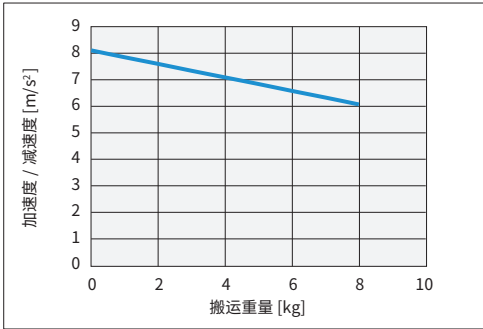


LBAS12-20 (200W) / ABAS12-20

水平 / 壁挂

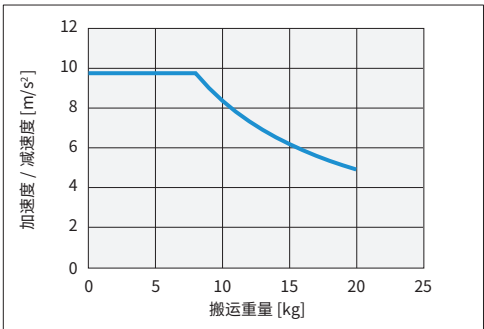


垂直

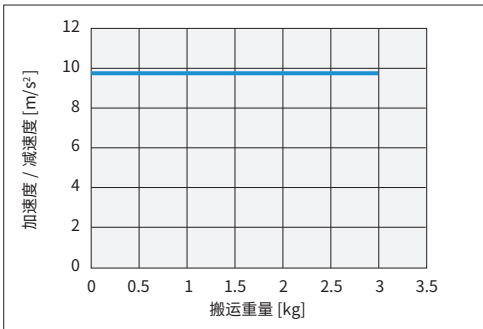


LBAS12-32 (200W) / ABAS12-32

水平 / 壁挂



垂直



特点

无马达
Basic机型
LBAS

无马达
Basic机型
LGXS

无马达
Basic机型
LBAR

带马达
Basic机型
ABAS

带马达
Advanced机型
AGXS

带马达
Basic机型
ABAR

加速度/减速度
容许惯性力矩

选配件

单轴机器人
定位器

EP-01

LBAS12 (400W) ABAS12H

■ 加速度/减速度

| 机型 | LBAS12-5/ ABAS12H-5 | | LBAS12-10/ ABAS12H-10 | | LBAS12-20/ ABAS12H-20 | | LBAS12-32/ ABAS12H-32 | |
|--------------|--------------------------------|------|--------------------------------|------|--------------------------------|------|--------------------------------|------|
| | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 |
| 搬运重量 [kg] | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | |
| 0 | 2.27 | 1.9 | 8.61 | 3.29 | 9.73 | 8.11 | 9.75 | 9.75 |
| 1 | 2.24 | 1.87 | 8.47 | 3.26 | 9.53 | 7.85 | 9.75 | 9.75 |
| 2 | 2.22 | 1.84 | 8.33 | 3.24 | 9.35 | 7.6 | 9.75 | 9.75 |
| 3 | 2.2 | 1.82 | 8.2 | 3.22 | 9.16 | 7.34 | 9.75 | 9.75 |
| 4 | 2.18 | 1.79 | 8.06 | 3.19 | 8.98 | 7.09 | 9.75 | 9.75 |
| 5 | 2.16 | 1.77 | 7.93 | 3.17 | 8.8 | 6.84 | 9.75 | 9.75 |
| 6 | 2.14 | 1.74 | 7.8 | 3.15 | 8.62 | 6.58 | 9.75 | 9.75 |
| 7 | 2.12 | 1.72 | 7.67 | 3.12 | 8.45 | 6.33 | 9.75 | 9.75 |
| 8 | 2.1 | 1.69 | 7.54 | 3.1 | 8.28 | 6.07 | 9.75 | 9.75 |
| 9 | 2.08 | 1.67 | 7.41 | 3.07 | 8.11 | 5.82 | 9.01 | |
| 10 | 2.06 | 1.64 | 7.29 | 3.05 | 7.95 | 5.57 | 8.37 | |
| 11 | 2.04 | 1.62 | 7.16 | 3.02 | 7.79 | 5.31 | 7.82 | |
| 12 | 2.02 | 1.59 | 7.04 | 3 | 7.63 | 5.06 | 7.34 | |
| 13 | 2 | 1.57 | 6.92 | 2.97 | 7.48 | 4.81 | 6.91 | |
| 14 | 1.98 | 1.54 | 6.79 | 2.94 | 7.33 | 4.55 | 6.53 | |
| 15 | 1.96 | 1.52 | 6.67 | 2.92 | 7.18 | 4.3 | 6.19 | |
| 16 | 1.95 | 1.49 | 6.56 | 2.89 | 7.03 | | 5.88 | |
| 17 | 1.93 | 1.47 | 6.44 | 2.86 | 6.89 | | 5.6 | |
| 18 | 1.91 | 1.44 | 6.32 | 2.83 | 6.75 | | 5.35 | |
| 19 | 1.89 | 1.41 | 6.21 | 2.81 | 6.61 | | 5.12 | |
| 20 | 1.87 | 1.39 | 6.09 | 2.78 | 6.48 | | 4.91 | |
| 21 | 1.85 | 1.36 | 5.98 | 2.75 | 6.35 | | 4.71 | |
| 22 | 1.84 | 1.34 | 5.87 | 2.72 | 6.22 | | 4.53 | |
| 23 | 1.82 | 1.31 | 5.76 | 2.69 | 6.1 | | 4.37 | |
| 24 | 1.8 | 1.29 | 5.65 | 2.66 | 5.98 | | 4.21 | |
| 25 | 1.78 | 1.26 | 5.54 | 2.63 | 5.86 | | 4.07 | |
| 26 | 1.76 | 1.24 | 5.43 | | 5.74 | | 3.93 | |
| 27 | 1.75 | 1.21 | 5.32 | | 5.63 | | 3.81 | |
| 28 | 1.73 | 1.19 | 5.22 | | 5.52 | | 3.69 | |
| 29 | 1.71 | 1.16 | 5.12 | | 5.41 | | 3.58 | |
| 30 | 1.7 | 1.14 | 5.01 | | 5.31 | | 3.47 | |
| 31 | 1.68 | 1.11 | 4.91 | | 5.21 | | 3.37 | |
| 32 | 1.66 | 1.09 | 4.81 | | 5.11 | | 3.28 | |
| 33 | 1.65 | 1.06 | 4.72 | | 5.02 | | 3.19 | |
| 34 | 1.63 | 1.04 | 4.62 | | 4.93 | | 3.11 | |
| 35 | 1.61 | 1.01 | 4.52 | | 4.84 | | 3.03 | |
| 36 | 1.6 | 0.99 | 4.43 | | 4.76 | | | |
| 37 | 1.58 | 0.96 | 4.33 | | 4.67 | | | |
| 38 | 1.57 | 0.93 | 4.24 | | 4.6 | | | |
| 39 | 1.55 | 0.91 | 4.15 | | 4.52 | | | |
| 40 | 1.53 | 0.88 | 4.06 | | 4.45 | | | |
| 41 | 1.52 | | 3.97 | | 4.38 | | | |
| 42 | 1.5 | | 3.88 | | 4.31 | | | |
| 43 | 1.49 | | 3.8 | | 4.25 | | | |
| 44 | 1.47 | | 3.71 | | 4.19 | | | |
| 45 | 1.46 | | 3.63 | | 4.13 | | | |
| 46 | 1.44 | | 3.54 | | 4.07 | | | |
| 47 | 1.43 | | 3.46 | | 4.02 | | | |
| 48 | 1.42 | | 3.38 | | 3.97 | | | |
| 49 | 1.4 | | 3.3 | | 3.93 | | | |
| 50 | 1.39 | | 3.22 | | 3.89 | | | |
| 51 | 1.37 | | 3.15 | | | | | |
| 52 | 1.36 | | 3.07 | | | | | |
| 53 | 1.35 | | 3 | | | | | |
| 54 | 1.33 | | 2.92 | | | | | |
| 55 | 1.32 | | 2.85 | | | | | |
| 56 | 1.3 | | 2.78 | | | | | |
| 57 | 1.29 | | 2.71 | | | | | |
| 58 | 1.28 | | 2.64 | | | | | |
| 59 | 1.27 | | 2.58 | | | | | |
| 60 | 1.25 | | 2.51 | | | | | |
| 61 | 1.24 | | 2.44 | | | | | |
| 62 | 1.23 | | 2.38 | | | | | |
| 63 | 1.22 | | 2.32 | | | | | |
| 64 | 1.2 | | 2.26 | | | | | |
| 65 | 1.19 | | 2.2 | | | | | |
| 66 | 1.18 | | 2.14 | | | | | |
| 67 | 1.17 | | 2.08 | | | | | |
| 68 | 1.16 | | 2.02 | | | | | |
| 69 | 1.14 | | 1.97 | | | | | |
| 70 | 1.13 | | 1.92 | | | | | |
| 71 | 1.12 | | 1.86 | | | | | |
| 72 | 1.11 | | 1.81 | | | | | |
| 73 | 1.1 | | 1.76 | | | | | |
| 74 | 1.09 | | 1.71 | | | | | |
| 75 | 1.08 | | 1.66 | | | | | |
| 76 | 1.07 | | 1.62 | | | | | |
| 77 | 1.06 | | 1.57 | | | | | |
| 78 | 1.05 | | 1.53 | | | | | |
| 79 | 1.04 | | 1.48 | | | | | |
| 80 | 1.03 | | 1.44 | | | | | |
| 81 | 1.02 | | 1.4 | | | | | |
| 82 | 1.01 | | 1.36 | | | | | |
| 83 | 1 | | 1.32 | | | | | |
| 84 | 0.99 | | 1.29 | | | | | |
| 85 | 0.98 | | 1.25 | | | | | |
| 86 | 0.97 | | 1.22 | | | | | |
| 87 | 0.96 | | 1.18 | | | | | |
| 88 | 0.95 | | 1.15 | | | | | |
| 89 | 0.94 | | 1.12 | | | | | |

| 机型 | LBAS12-5/ ABAS12H-5 | | LBAS12-10/ ABAS12H-10 | | LBAS12-20/ ABAS12H-20 | | LBAS12-32/ ABAS12H-32 | |
|--------------|--------------------------------|----|--------------------------------|----|--------------------------------|----|--------------------------------|----|
| | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 |
| 搬运重量 [kg] | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | |
| 90 | 0.94 | | 1.09 | | | | | |
| 91 | 0.93 | | 1.06 | | | | | |
| 92 | 0.92 | | 1.03 | | | | | |
| 93 | 0.91 | | 1.01 | | | | | |
| 94 | 0.9 | | 0.98 | | | | | |
| 95 | 0.9 | | 0.96 | | | | | |
| 96 | 0.89 | | | | | | | |
| 97 | 0.88 | | | | | | | |
| 98 | 0.87 | | | | | | | |
| 99 | 0.87 | | | | | | | |
| 100 | 0.86 | | | | | | | |
| 101 | 0.85 | | | | | | | |
| 102 | 0.84 | | | | | | | |
| 103 | 0.84 | | | | | | | |
| 104 | 0.83 | | | | | | | |
| 105 | 0.82 | | | | | | | |
| 106 | 0.82 | | | | | | | |
| 107 | 0.81 | | | | | | | |
| 108 | 0.81 | | | | | | | |
| 109 | 0.8 | | | | | | | |
| 110 | 0.79 | | | | | | | |
| 111 | 0.79 | | | | | | | |
| 112 | 0.78 | | | | | | | |
| 113 | 0.78 | | | | | | | |
| 114 | 0.77 | | | | | | | |
| 115 | 0.77 | | | | | | | |

特
点

Basic 机型
(薄机型)

LBAS

Advanced 机型
(薄机型)

LGXS

Basic 机型
(超轻型)

LBAR

Basic 机型
(薄机型)

ABAS

Advanced 机型
(薄机型)

AGXS

Basic 机型
(超轻型)

ABAR

加速度/减速度
容许惯性力矩

选配件

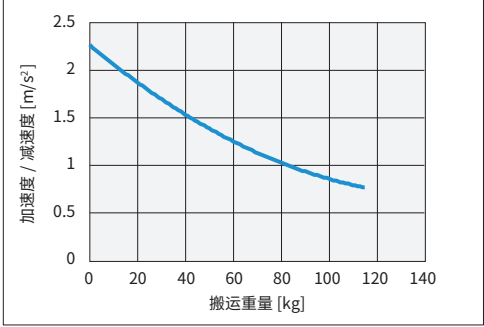
EP-01

加速度/减速度、惯性力矩 (Basic机型)

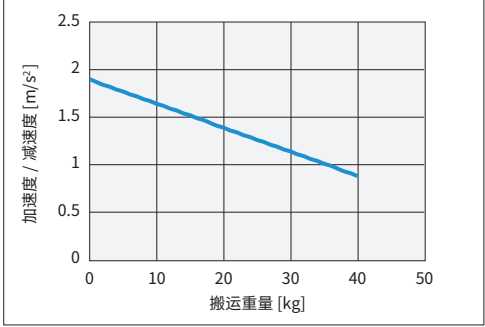
● 搬运重量—加速度/减速度图表(参考基准)

LBAS12-5 (400W) / ABAS12H-5

水平 / 壁挂

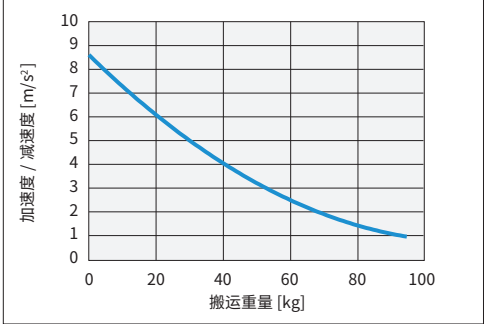


垂直

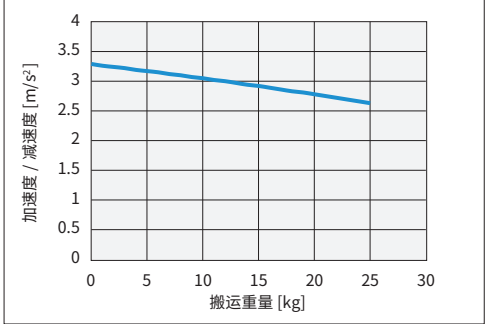


LBAS12-10 (400W) / ABAS12H-10

水平 / 壁挂

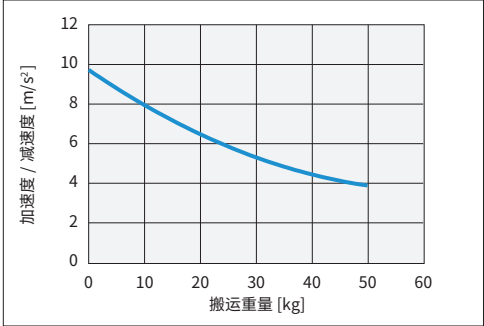


垂直

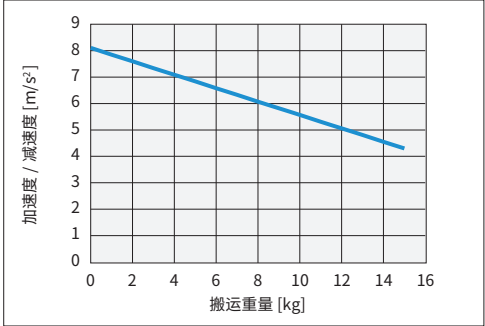


LBAS12-20 (400W) / ABAS12H-20

水平 / 壁挂

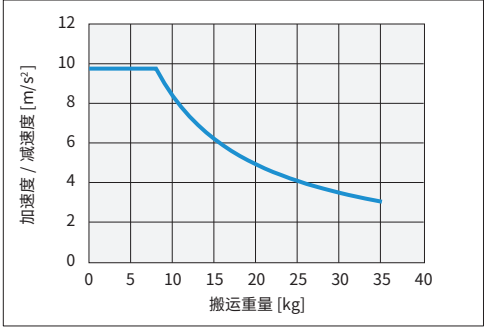


垂直

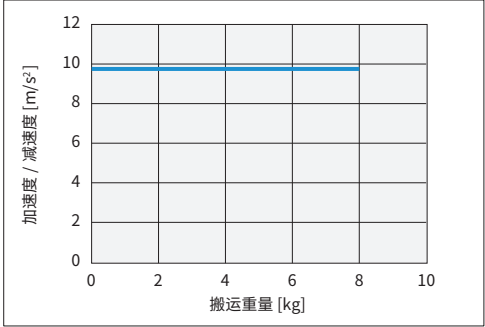


LBAS12-32 (400W) / ABAS12H-32

水平 / 壁挂



垂直



LGXS05

■ 惯性力矩

| 机型 | 有效行程 [mm] | | | | | | | | | | | | | | | |
|-----------|-----------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| LGXS05-5 | 0.139 | 0.147 | 0.155 | 0.163 | 0.171 | 0.179 | 0.187 | 0.195 | 0.203 | 0.211 | 0.219 | 0.227 | 0.235 | 0.243 | 0.251 | 0.259 |
| LGXS05-10 | 0.146 | 0.154 | 0.162 | 0.170 | 0.178 | 0.186 | 0.194 | 0.202 | 0.210 | 0.218 | 0.226 | 0.234 | 0.242 | 0.250 | 0.258 | 0.266 |
| LGXS05-20 | 0.177 | 0.185 | 0.193 | 0.201 | 0.209 | 0.217 | 0.225 | 0.233 | 0.241 | 0.249 | 0.257 | 0.265 | 0.273 | 0.281 | 0.289 | 0.297 |

LGXS05 AGXS05

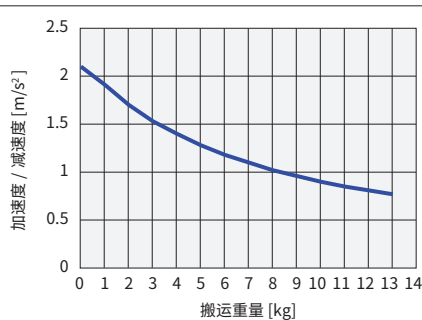
■ 加速度/减速度

| 机型 | LGXS05-5/AGXS05-5 | | LGXS05-10/AGXS05-10 | | LGXS05-20/AGXS05-20 | |
|-----------|-----------------------------|------|-----------------------------|------|-----------------------------|------|
| | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 |
| 搬运重量 [kg] | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | |
| 0 | 2.1 | 2.1 | 4.2 | 3.6 | 5.3 | 5.3 |
| 1 | 1.91 | 2.1 | 3.84 | 2.4 | 5.3 | 5.3 |
| 2 | 1.7 | 1.64 | 2.99 | 1.8 | 3.98 | 3.98 |
| 3 | 1.53 | 1.34 | 2.45 | 1.44 | 3.19 | |
| 4 | 1.4 | 1.14 | 2.07 | 1.2 | 2.66 | |
| 5 | 1.28 | 0.99 | 1.8 | | 2.28 | |
| 6 | 1.18 | 0.87 | 1.58 | | | |
| 7 | 1.1 | 0.78 | 1.42 | | | |
| 8 | 1.02 | 0.7 | 1.28 | | | |
| 9 | 0.96 | | | | | |
| 10 | 0.9 | | | | | |
| 11 | 0.85 | | | | | |
| 12 | 0.81 | | | | | |
| 13 | 0.77 | | | | | |

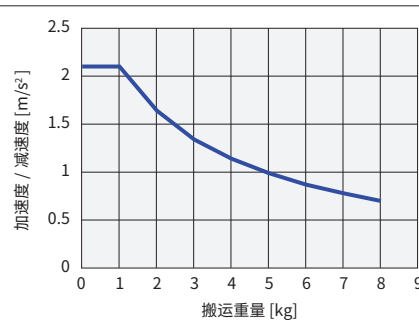
● 搬运重量—加速度/减速度图表(参考基准)

LGXS05-5 / AGXS05-5

水平 / 壁挂

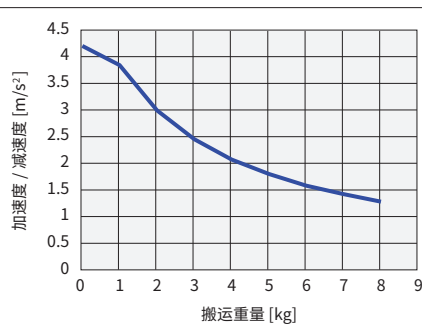


垂直

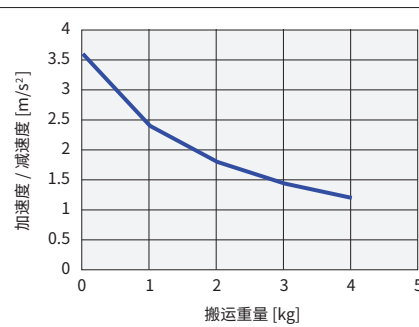


LGXS05-10 / AGXS05-10

水平 / 壁挂

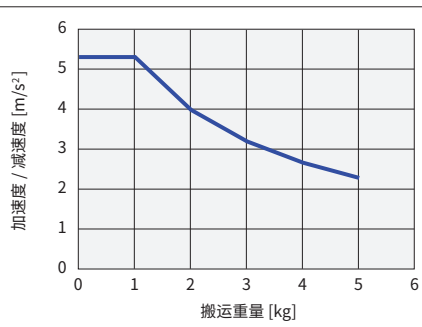


垂直

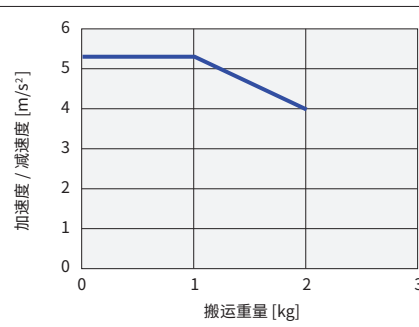


LGXS05-20 / AGXS05-20

水平 / 壁挂



垂直



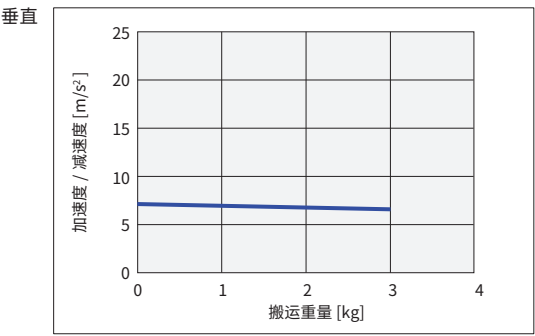
LGXS05 AGXS05-H 高加减速规格

■ 加速度/减速度

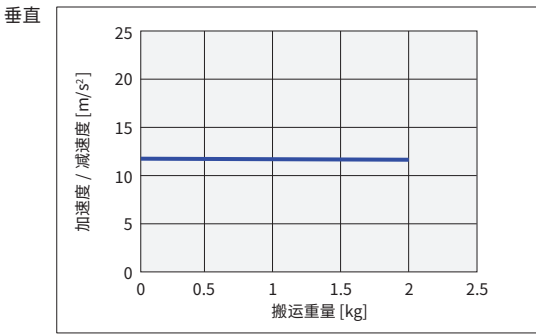
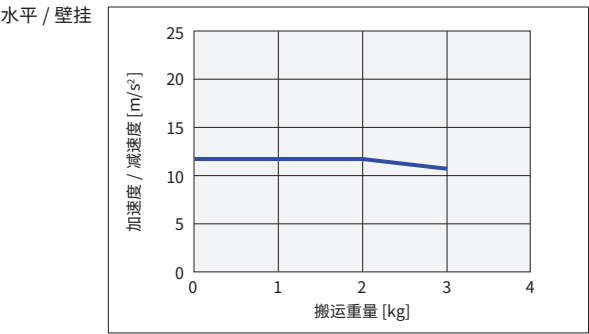
| 机型 | LGXS05-5/ AGXS05-H5 | | LGXS05-10/ AGXS05-H10 | | LGXS05-20/ AGXS05-H20 | |
|--------------|--------------------------------|--------------------------------|--------------------------------|--------------------------------|--------------------------------|--------------------------------|
| | (垂直) | (垂直) | (水平/壁挂) | (垂直) | (水平/壁挂) | (垂直) |
| 搬运重量 [kg] | 加速度/减速度 [m/s ²] | 加速度/减速度 [m/s ²] | 加速度/减速度 [m/s ²] | 加速度/减速度 [m/s ²] | 加速度/减速度 [m/s ²] | 加速度/减速度 [m/s ²] |
| 0 | 7.17 | 11.77 | 11.77 | 11.77 | 11.77 | 11.77 |
| 1 | 6.99 | 11.77 | 11.77 | 11.77 | 11.77 | 11.77 |
| 2 | 6.82 | 11.77 | 11.58 | 11.77 | 11.77 | 11.77 |
| 3 | 6.66 | 10.91 | | | | |

● 搬运重量—加速度/减速度图表(参考基准)

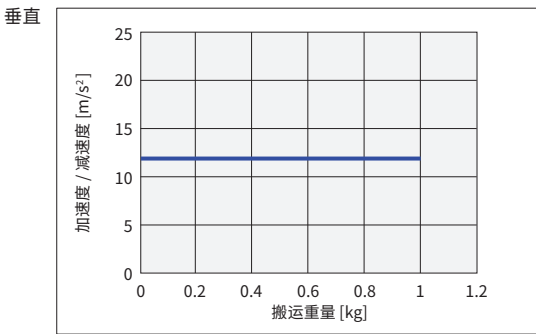
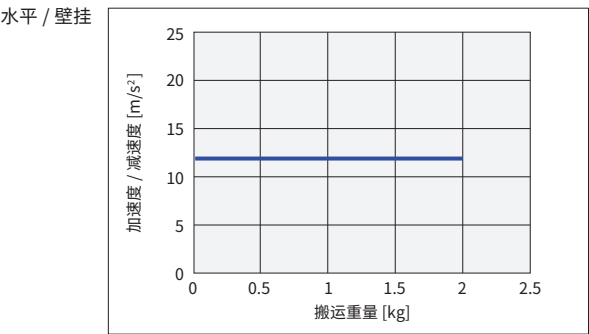
LGXS05-5 / AGXS05-H5



LGXS05-10 / AGXS05-H10



LGXS05-20 / AGXS05-H20



LGXS05L

■ 惯性力矩

| 机型 | 有效行程 [mm] | | | | | | | | | | | | | | | |
|------------|-----------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| LGXS05L-5 | 0.144 | 0.152 | 0.160 | 0.168 | 0.176 | 0.184 | 0.192 | 0.200 | 0.208 | 0.216 | 0.224 | 0.232 | 0.240 | 0.248 | 0.256 | 0.264 |
| LGXS05L-10 | 0.153 | 0.161 | 0.169 | 0.177 | 0.185 | 0.193 | 0.201 | 0.209 | 0.217 | 0.225 | 0.233 | 0.241 | 0.249 | 0.257 | 0.265 | 0.273 |
| LGXS05L-20 | 0.192 | 0.200 | 0.208 | 0.216 | 0.224 | 0.232 | 0.240 | 0.248 | 0.256 | 0.264 | 0.271 | 0.279 | 0.287 | 0.295 | 0.303 | 0.311 |

LGXS05L AGXS05L

■ 加速度/减速度

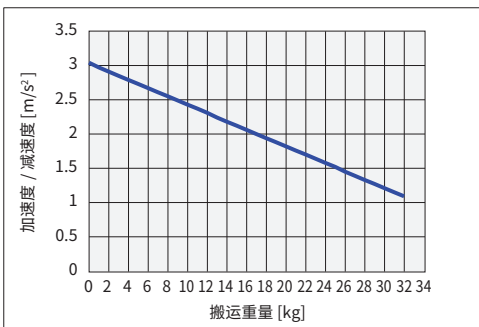
| 机型 | LGXS05L-5/AGXS05L-5 | | LGXS05L-10/AGXS05L-10 | | LGXS05L-20/AGXS05L-20 | |
|-----------|-----------------------------|------|-----------------------------|------|-----------------------------|------|
| | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 |
| 搬运重量 [kg] | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | |
| 0 | 3.04 | 3.34 | 4.26 | 4.86 | 5.07 | 5.07 |
| 1 | 2.97 | 3.18 | 4.08 | 4.56 | 4.86 | 4.86 |
| 2 | 2.91 | 3.03 | 3.9 | 4.3 | 4.66 | 4.66 |
| 3 | 2.85 | 2.88 | 3.74 | 4.06 | 4.46 | 4.46 |
| 4 | 2.79 | 2.73 | 3.58 | 3.85 | 4.25 | |
| 5 | 2.73 | 2.58 | 3.42 | 3.66 | 4.05 | |
| 6 | 2.67 | 2.43 | 3.28 | 3.49 | 3.85 | |
| 7 | 2.61 | 2.28 | 3.13 | | 3.65 | |
| 8 | 2.55 | 2.13 | 3 | | 3.44 | |
| 9 | 2.49 | 1.98 | 2.87 | | 3.24 | |
| 10 | 2.43 | 1.83 | 2.74 | | 3.04 | |
| 11 | 2.37 | 1.68 | 2.62 | | 2.83 | |
| 12 | 2.31 | 1.53 | 2.51 | | 2.63 | |
| 13 | 2.24 | | 2.41 | | | |
| 14 | 2.18 | | 2.3 | | | |
| 15 | 2.12 | | 2.21 | | | |
| 16 | 2.06 | | 2.12 | | | |
| 17 | 2 | | 2.04 | | | |

| 机型 | LGXS05L-5/AGXS05L-5 | | LGXS05L-10/AGXS05L-10 | | LGXS05L-20/AGXS05L-20 | |
|-----------|-----------------------------|----|-----------------------------|----|-----------------------------|----|
| | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 |
| 搬运重量 [kg] | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | |
| 18 | 1.94 | | 1.96 | | | |
| 19 | 1.88 | | 1.89 | | | |
| 20 | 1.82 | | 1.83 | | | |
| 21 | 1.76 | | 1.77 | | | |
| 22 | 1.7 | | 1.72 | | | |
| 23 | 1.64 | | 1.67 | | | |
| 24 | 1.58 | | 1.63 | | | |
| 25 | 1.52 | | | | | |
| 26 | 1.45 | | | | | |
| 27 | 1.39 | | | | | |
| 28 | 1.33 | | | | | |
| 29 | 1.27 | | | | | |
| 30 | 1.21 | | | | | |
| 31 | 1.15 | | | | | |
| 32 | 1.09 | | | | | |

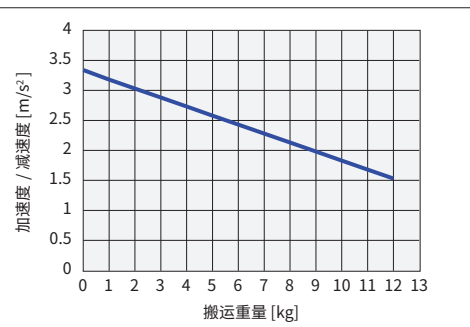
● 搬运重量—加速度/减速度图表(参考基准)

LGXS05L-5 / AGXS05L-5

水平 / 壁挂

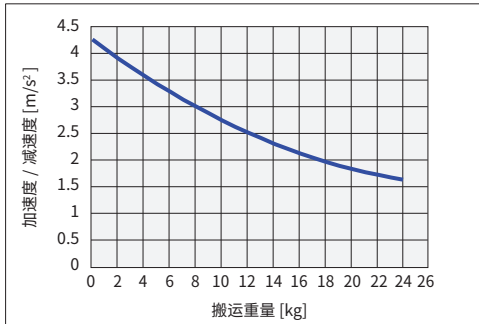


垂直

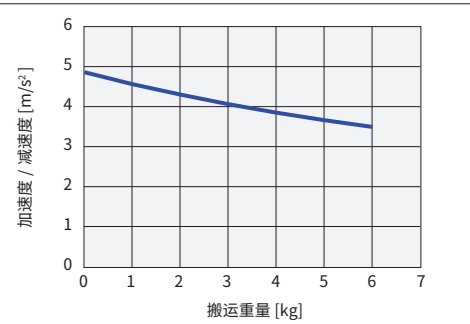


LGXS05L-10 / AGXS05L-10

水平 / 壁挂

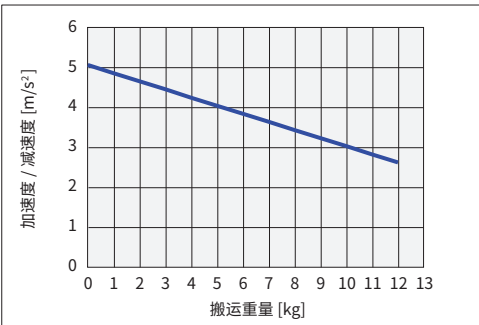


垂直

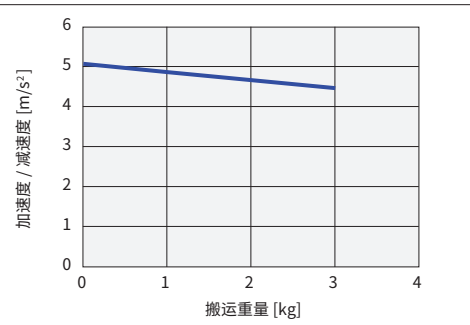


LGXS05L-20 / AGXS05L-20

水平 / 壁挂



垂直



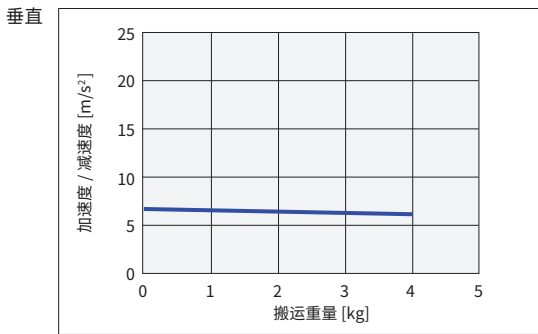
LGXS05L AGXS05L-H 高加减速规格

■ 加速度/减速度

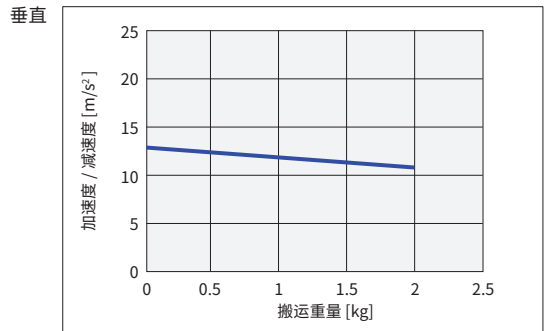
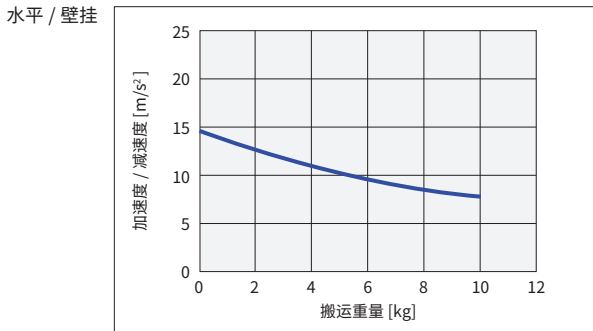
| 机型 | LGXS05L-5/ AGXS05L-H5 | | LGXS05L-10/ AGXS05L-H10 | | LGXS05L-20/ AGXS05L-H20 | |
|--------------|--------------------------------|--------------------------------|----------------------------|--------------------------------|----------------------------|-------|
| | (垂直) | (水平/壁挂) | (垂直) | (水平/壁挂) | (水平/壁挂) | (垂直) |
| 搬运重量 [kg] | 加速度/减速度 [m/s ²] | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | | |
| 0 | 6.65 | 14.72 | 12.68 | 14.72 | 14.72 | 14.72 |
| 1 | 6.50 | 13.50 | 11.65 | 14.72 | 14.72 | 14.72 |
| 2 | 6.35 | 12.46 | 10.78 | 14.72 | 14.72 | 14.72 |
| 3 | 6.22 | 11.58 | | 12.93 | | |
| 4 | 6.08 | 10.81 | | 11.16 | | |
| 5 | | 10.13 | | 9.81 | | |
| 6 | | 9.54 | | | | |
| 7 | | 9.01 | | | | |
| 8 | | 8.54 | | | | |
| 9 | | 8.11 | | | | |
| 10 | | 7.73 | | | | |

● 搬运重量—加速度/减速度图表(参考基准)

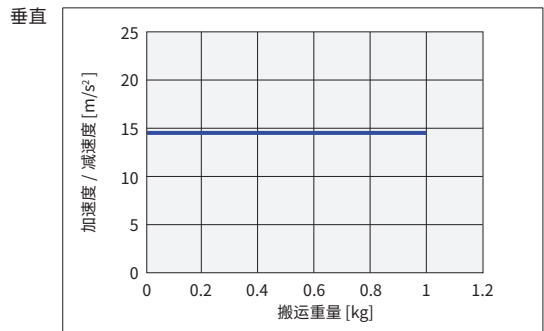
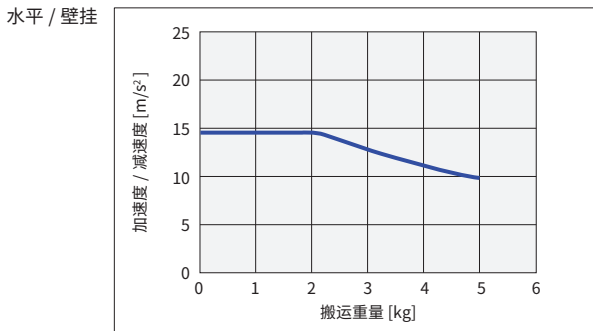
LGXS05L-5 / AGXS05L-H5



LGXS05L-10 / AGXS05L-H10



LGXS05L-20 / AGXS05L-H20



LGXS07

■ 惯性力矩

| 机型 | 有效行程 [mm] | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|-----------|-----------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 |
| LGXS07-5 | 0.623 | 0.643 | 0.662 | 0.682 | 0.701 | 0.721 | 0.740 | 0.760 | 0.779 | 0.799 | 0.818 | 0.838 | 0.857 | 0.877 | 0.896 | 0.916 | 0.935 | 0.955 | 0.974 | 0.994 | 1.013 | 1.033 |
| LGXS07-10 | 0.644 | 0.663 | 0.683 | 0.702 | 0.722 | 0.741 | 0.761 | 0.780 | 0.800 | 0.819 | 0.839 | 0.858 | 0.878 | 0.897 | 0.917 | 0.936 | 0.956 | 0.975 | 0.995 | 1.014 | 1.034 | 1.053 |
| LGXS07-20 | 0.728 | 0.747 | 0.767 | 0.787 | 0.806 | 0.826 | 0.845 | 0.865 | 0.884 | 0.904 | 0.923 | 0.943 | 0.962 | 0.982 | 1.001 | 1.021 | 1.040 | 1.060 | 1.079 | 1.099 | 1.118 | 1.138 |
| LGXS07-30 | 0.885 | 0.905 | 0.924 | 0.944 | 0.963 | 0.983 | 1.002 | 1.022 | 1.041 | 1.061 | 1.080 | 1.100 | 1.119 | 1.139 | 1.158 | 1.178 | 1.197 | 1.217 | 1.236 | 1.256 | 1.275 | 1.295 |

LGXS07 AGXS07

■ 加速度/减速度

| 机型 | LGXS07-5/ AGXS07-5 | | LGXS07-10/ AGXS07-10 | | LGXS07-20/ AGXS07-20 | | LGXS07-30/ AGXS07-30 | |
|--------------|--------------------------------|------|--------------------------------|------|--------------------------------|------|--------------------------------|------|
| | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 |
| 搬运重量 [kg] | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | |
| 0 | 3.04 | 2.53 | 6.08 | 5.57 | 7.09 | 6.08 | 6.99 | 6.99 |
| 1 | 3.04 | 2.47 | 5.68 | 5.29 | 6.74 | 5.57 | 6.64 | 6.64 |
| 2 | 3.04 | 2.42 | 5.33 | 5.02 | 6.4 | 5.15 | 6.31 | 6.31 |
| 3 | 3.04 | 2.37 | 5.02 | 4.75 | 6.07 | 4.78 | 5.98 | |
| 4 | 3.04 | 2.32 | 4.75 | 4.5 | 5.75 | 4.47 | 5.67 | |
| 5 | 3.04 | 2.27 | 4.5 | 4.24 | 5.44 | | 5.36 | |
| 6 | 3.04 | 2.22 | 4.28 | 3.99 | 5.14 | | 5.06 | |
| 7 | 3.04 | 2.17 | 4.08 | 3.75 | 4.85 | | 4.78 | |
| 8 | 3.04 | 2.12 | 3.89 | 3.52 | 4.57 | | 4.5 | |
| 9 | 3.04 | 2.07 | 3.73 | | 4.3 | | 4.24 | |
| 10 | 3.04 | 2.02 | 3.57 | | 4.04 | | 3.98 | |
| 11 | 3.04 | 1.97 | 3.43 | | 3.79 | | | |
| 12 | 3.04 | 1.92 | 3.3 | | 3.55 | | | |
| 13 | 3.04 | 1.87 | 3.18 | | 3.32 | | | |
| 14 | 3.04 | 1.82 | 3.07 | | 3.09 | | | |
| 15 | 3.04 | 1.77 | 2.96 | | 2.88 | | | |
| 16 | 3.04 | 1.72 | 2.86 | | 2.68 | | | |
| 17 | 3.04 | | 2.77 | | 2.49 | | | |
| 18 | 3.04 | | 2.69 | | 2.31 | | | |
| 19 | 3.04 | | 2.6 | | 2.14 | | | |
| 20 | 3.04 | | 2.53 | | 1.98 | | | |
| 21 | 2.82 | | 2.46 | | 1.83 | | | |
| 22 | 2.64 | | 2.39 | | 1.69 | | | |
| 23 | 2.48 | | 2.32 | | 1.56 | | | |
| 24 | 2.33 | | 2.26 | | 1.44 | | | |
| 25 | 2.21 | | 2.21 | | 1.32 | | | |
| 26 | 2.09 | | 2.15 | | | | | |
| 27 | 1.99 | | 2.1 | | | | | |
| 28 | 1.9 | | 2.05 | | | | | |
| 29 | 1.81 | | 2 | | | | | |
| 30 | 1.73 | | 1.96 | | | | | |
| 31 | 1.66 | | 1.91 | | | | | |
| 32 | 1.6 | | 1.87 | | | | | |
| 33 | 1.53 | | 1.83 | | | | | |
| 34 | 1.48 | | 1.79 | | | | | |
| 35 | 1.43 | | 1.76 | | | | | |
| 36 | 1.38 | | 1.72 | | | | | |
| 37 | 1.33 | | 1.69 | | | | | |
| 38 | 1.29 | | 1.66 | | | | | |
| 39 | 1.25 | | 1.63 | | | | | |
| 40 | 1.21 | | 1.6 | | | | | |
| 41 | 1.18 | | 1.57 | | | | | |
| 42 | 1.14 | | 1.54 | | | | | |
| 43 | 1.11 | | 1.51 | | | | | |
| 44 | 1.08 | | 1.49 | | | | | |
| 45 | 1.05 | | 1.46 | | | | | |
| 46 | 1.03 | | | | | | | |
| 47 | 1 | | | | | | | |
| 48 | 0.98 | | | | | | | |
| 49 | 0.95 | | | | | | | |
| 50 | 0.93 | | | | | | | |
| 51 | 0.91 | | | | | | | |
| 52 | 0.89 | | | | | | | |
| 53 | 0.87 | | | | | | | |
| 54 | 0.85 | | | | | | | |
| 55 | 0.83 | | | | | | | |
| 56 | 0.82 | | | | | | | |
| 57 | 0.8 | | | | | | | |
| 58 | 0.78 | | | | | | | |
| 59 | 0.77 | | | | | | | |
| 60 | 0.76 | | | | | | | |
| 61 | 0.74 | | | | | | | |
| 62 | 0.73 | | | | | | | |
| 63 | 0.71 | | | | | | | |
| 64 | 0.7 | | | | | | | |
| 65 | 0.69 | | | | | | | |
| 66 | 0.68 | | | | | | | |
| 67 | 0.67 | | | | | | | |
| 68 | 0.66 | | | | | | | |
| 69 | 0.65 | | | | | | | |
| 70 | 0.64 | | | | | | | |
| 71 | 0.63 | | | | | | | |
| 72 | 0.62 | | | | | | | |
| 73 | 0.61 | | | | | | | |
| 74 | 0.6 | | | | | | | |
| 75 | 0.59 | | | | | | | |

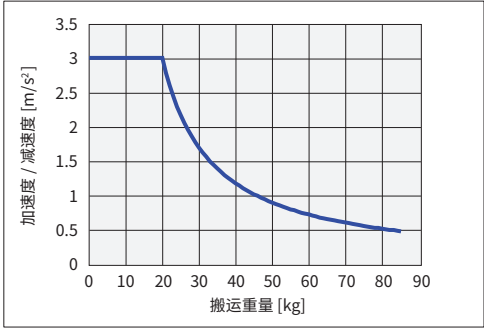
| 机型 | LGXS07-5/ AGXS07-5 | | LGXS07-10/ AGXS07-10 | | LGXS07-20/ AGXS07-20 | | LGXS07-30/ AGXS07-30 | |
|--------------|--------------------------------|----|--------------------------------|----|--------------------------------|----|--------------------------------|----|
| | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 |
| 搬运重量 [kg] | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | |
| 76 | 0.58 | | | | | | | |
| 77 | 0.57 | | | | | | | |
| 78 | 0.56 | | | | | | | |
| 79 | 0.56 | | | | | | | |
| 80 | 0.55 | | | | | | | |
| 81 | 0.54 | | | | | | | |
| 82 | 0.53 | | | | | | | |
| 83 | 0.53 | | | | | | | |
| 84 | 0.52 | | | | | | | |
| 85 | 0.51 | | | | | | | |

加速度/减速度、惯性力矩 (Advanced机型)

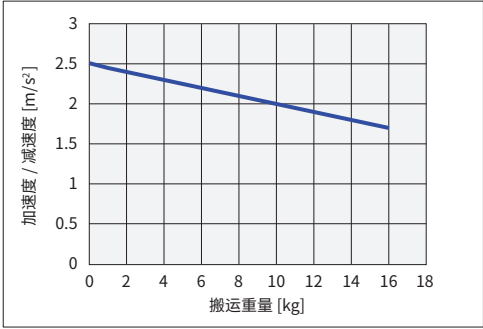
● 搬运重量—加速度/减速度图表(参考基准)

LGXS07-5 / AGXS07-5

水平 / 壁挂

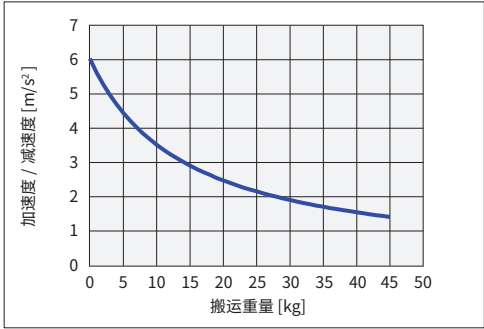


垂直

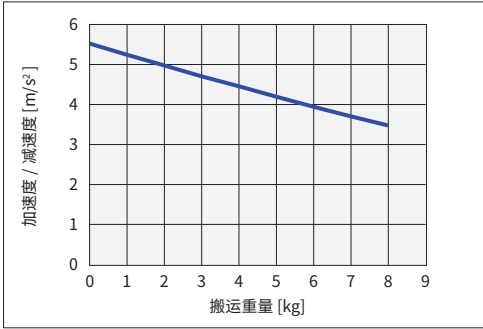


LGXS07-10 / AGXS07-10

水平 / 壁挂

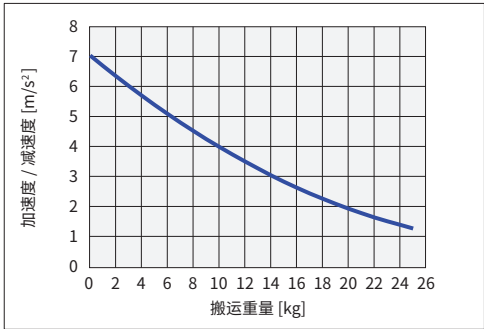


垂直

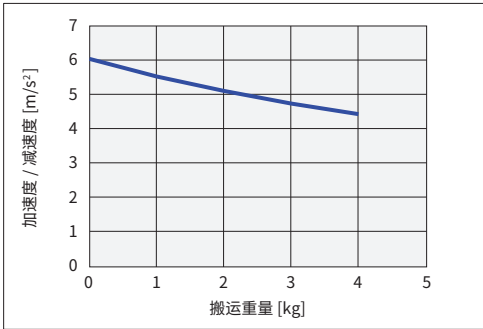


LGXS07-20 / AGXS07-20

水平 / 壁挂

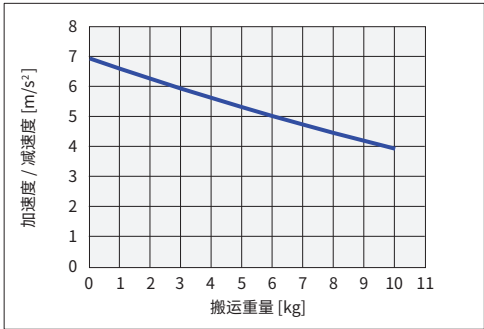


垂直

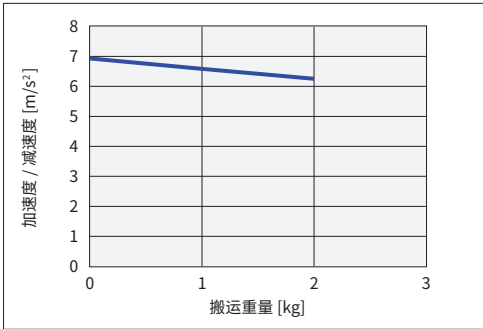


LGXS07-30 / AGXS07-30

水平 / 壁挂



垂直



特点

Basic机型

LBAS

Advanced机型

LGXS

Basic机型

LBAR

带马达

ABAS

Advanced机型

AGXS

带马达

ABAR

加速度/减速度
容许惯性力矩

选配件

单轴机器人
定位器

EP-01

LGXS07 AGXS07-H 高加减速规格

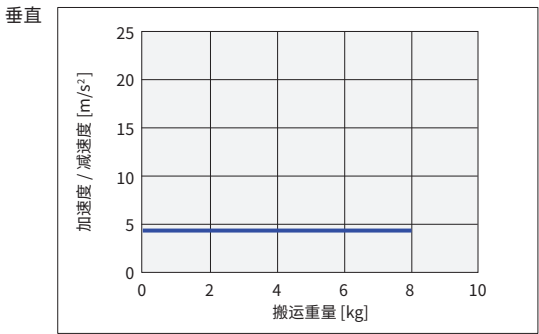
■ 加速度/减速度

| 机型 | LGXS07-5/ AGXS07-H5 | | LGXS07-10/ AGXS07-H10 | | LGXS07-20/ AGXS07-H20 | | LGXS07-30/ AGXS07-H30 | |
|--------------|--------------------------------|--------------------------------|--------------------------------|--------------------------------|--------------------------------|--------------------------------|--------------------------------|--------------------------------|
| | (垂直) | (水平/壁挂) | (垂直) | (水平/壁挂) | (垂直) | (水平/壁挂) | (垂直) | (水平/壁挂) |
| 搬运重量 [kg] | 加速度/减速度 [m/s ²] | 加速度/减速度 [m/s ²] | 加速度/减速度 [m/s ²] | 加速度/减速度 [m/s ²] | 加速度/减速度 [m/s ²] | 加速度/减速度 [m/s ²] | 加速度/减速度 [m/s ²] | 加速度/减速度 [m/s ²] |
| 0 | 4.32 | 9.64 | 8.44 | 14.72 | 14.72 | 14.72 | 14.72 | 14.72 |
| 1 | 4.29 | 9.36 | 8.20 | 14.72 | 13.96 | 14.72 | 14.72 | 14.72 |
| 2 | 4.26 | 9.10 | 7.97 | 14.47 | 12.71 | 14.72 | 14.72 | 14.72 |
| 3 | 4.23 | 8.85 | 7.75 | 13.26 | | | 14.03 | |
| 4 | 4.20 | 8.61 | 7.54 | 12.23 | | | 12.39 | |
| 5 | 4.17 | 8.39 | | 11.36 | | | 11.09 | |
| 6 | 4.14 | 8.17 | | 10.59 | | | | |
| 7 | 4.11 | 7.97 | | 9.93 | | | | |
| 8 | 4.08 | 7.78 | | 9.34 | | | | |
| 9 | | 7.59 | | 8.82 | | | | |
| 10 | | 7.42 | | 8.36 | | | | |

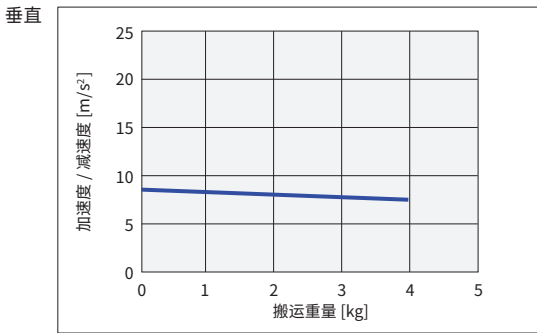
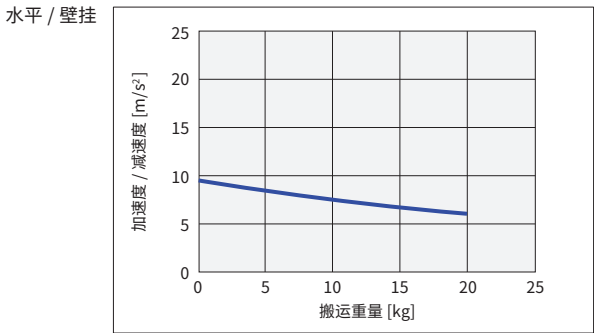
| 机型 | LGXS07-5/ AGXS07-H5 | | LGXS07-10/ AGXS07-H10 | | LGXS07-20/ AGXS07-H20 | | LGXS07-30/ AGXS07-H30 | |
|--------------|--------------------------------|--------------------------------|--------------------------------|--------------------------------|--------------------------------|--------------------------------|--------------------------------|--------------------------------|
| | (垂直) | (水平/壁挂) | (垂直) | (水平/壁挂) | (垂直) | (水平/壁挂) | (垂直) | (水平/壁挂) |
| 搬运重量 [kg] | 加速度/减速度 [m/s ²] | 加速度/减速度 [m/s ²] | 加速度/减速度 [m/s ²] | 加速度/减速度 [m/s ²] | 加速度/减速度 [m/s ²] | 加速度/减速度 [m/s ²] | 加速度/减速度 [m/s ²] | 加速度/减速度 [m/s ²] |
| 11 | | | 7.25 | | | | | |
| 12 | | | 7.09 | | | | | |
| 13 | | | 6.94 | | | | | |
| 14 | | | 6.79 | | | | | |
| 15 | | | 6.65 | | | | | |
| 16 | | | 6.52 | | | | | |
| 17 | | | 6.39 | | | | | |
| 18 | | | 6.26 | | | | | |
| 19 | | | 6.14 | | | | | |
| 20 | | | 6.03 | | | | | |

● 搬运重量—加速度/减速度图表(参考基准)

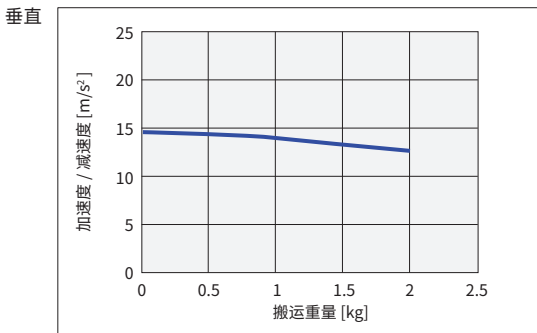
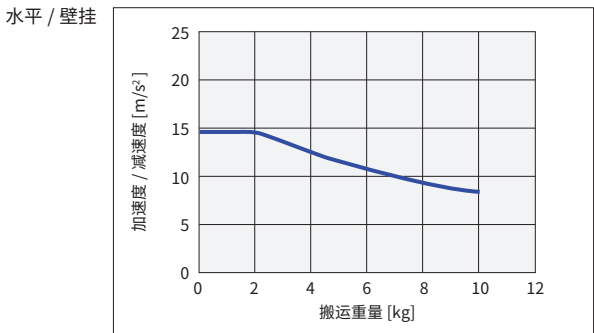
LGXS07-5 / AGXS07-H5



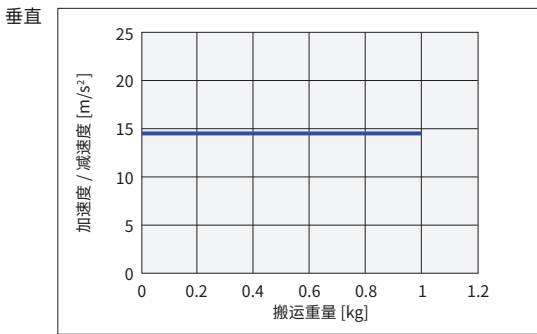
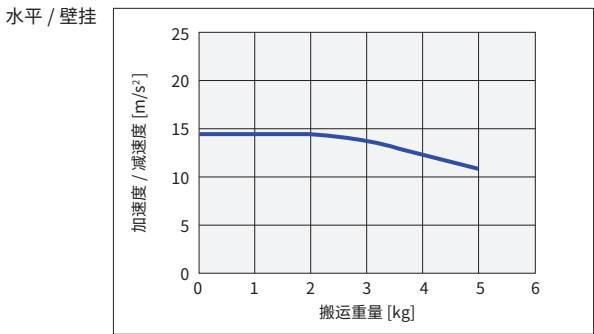
LGXS07-10 / AGXS07-H10



LGXS07-20 / AGXS07-H20



LGXS07-30 / AGXS07-H30



加速度/减速度、惯性力矩 (Advanced机型)

LGXS10

惯性力矩

| [kg·m²×10 ⁻⁴] | | 有效行程 [mm] | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|---------------------------|----|-----------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| 机型 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 |
| LGXS10-5 | - | 0.686 | 0.706 | 0.726 | 0.745 | 0.765 | 0.784 | 0.804 | 0.823 | 0.843 | 0.862 | 0.882 | 0.901 | 0.921 | 0.940 | 0.960 | 0.979 | 0.999 | 1.018 | 1.038 | 1.057 | 1.077 | 1.096 | 1.116 | 1.135 |
| LGXS10-10 | - | 0.707 | 0.726 | 0.746 | 0.765 | 0.785 | 0.804 | 0.824 | 0.843 | 0.863 | 0.882 | 0.902 | 0.921 | 0.941 | 0.960 | 0.980 | 0.999 | 1.019 | 1.038 | 1.058 | 1.077 | 1.097 | 1.116 | 1.136 | 1.155 |
| LGXS10-20 | - | 0.789 | 0.809 | 0.828 | 0.848 | 0.867 | 0.887 | 0.906 | 0.926 | 0.945 | 0.965 | 0.984 | 1.004 | 1.023 | 1.043 | 1.062 | 1.082 | 1.101 | 1.121 | 1.140 | 1.160 | 1.179 | 1.199 | 1.218 | 1.238 |
| LGXS10-30 | - | 0.944 | 0.963 | 0.983 | 1.002 | 1.022 | 1.041 | 1.061 | 1.080 | 1.100 | 1.119 | 1.139 | 1.158 | 1.178 | 1.197 | 1.217 | 1.236 | 1.256 | 1.275 | 1.295 | 1.314 | 1.334 | 1.353 | 1.373 | 1.392 |

LGXS10 AGXS10

加速度/减速度

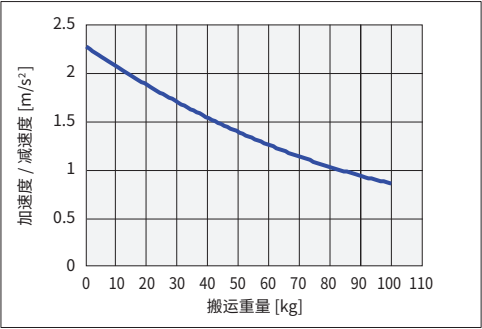
| 机型 | LGXS10-5/ AGXS10-5 | | LGXS10-10/ AGXS10-10 | | LGXS10-20/ AGXS10-20 | | LGXS10-30/ AGXS10-30 | |
|--------------|-----------------------|------|-------------------------|------|-------------------------|------|-------------------------|------|
| | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 |
| 搬运重量 [kg] | 加速度/减速度 [m/s²] | | 加速度/减速度 [m/s²] | | 加速度/减速度 [m/s²] | | 加速度/减速度 [m/s²] | |
| 0 | 2.27 | 1.9 | 6.89 | 3.29 | 6.59 | 8.11 | 9.75 | 9.75 |
| 1 | 2.25 | 1.87 | 6.78 | 3.27 | 6.54 | 7.86 | 9.75 | 9.75 |
| 2 | 2.23 | 1.85 | 6.67 | 3.24 | 6.49 | 7.6 | 9.75 | 9.75 |
| 3 | 2.21 | 1.82 | 6.56 | 3.22 | 6.44 | 7.35 | 9.75 | 9.75 |
| 4 | 2.19 | 1.8 | 6.46 | 3.2 | 6.39 | 7.09 | 9.75 | 9.75 |
| 5 | 2.17 | 1.77 | 6.35 | 3.17 | 6.34 | 6.84 | 9.75 | |
| 6 | 2.15 | 1.75 | 6.25 | 3.15 | 6.29 | 6.59 | 9.75 | |
| 7 | 2.13 | 1.72 | 6.14 | 3.13 | 6.24 | 6.33 | 9.75 | |
| 8 | 2.11 | 1.7 | 6.04 | 3.1 | 6.18 | 6.08 | 9.75 | |
| 9 | 2.09 | 1.67 | 5.94 | 3.08 | 6.13 | | 9.01 | |
| 10 | 2.07 | 1.65 | 5.84 | 3.05 | 6.08 | | 8.38 | |
| 11 | 2.05 | 1.62 | 5.74 | 3.03 | 6.03 | | 7.83 | |
| 12 | 2.03 | 1.6 | 5.64 | 3 | 5.98 | | 7.34 | |
| 13 | 2.01 | 1.57 | 5.54 | 2.97 | 5.93 | | 6.91 | |
| 14 | 1.99 | 1.55 | 5.44 | 2.95 | 5.88 | | 6.53 | |
| 15 | 1.97 | 1.52 | 5.34 | 2.92 | 5.83 | | 6.19 | |
| 16 | 1.95 | 1.5 | 5.25 | 2.89 | 5.78 | | 5.89 | |
| 17 | 1.93 | 1.47 | 5.16 | 2.87 | 5.73 | | 5.61 | |
| 18 | 1.91 | 1.45 | 5.06 | 2.84 | 5.68 | | 5.36 | |
| 19 | 1.9 | 1.42 | 4.97 | 2.81 | 5.63 | | 5.13 | |
| 20 | 1.88 | 1.39 | 4.88 | 2.78 | 5.58 | | 4.91 | |
| 21 | 1.86 | 1.37 | 4.79 | | 5.53 | | 4.72 | |
| 22 | 1.84 | 1.34 | 4.7 | | 5.48 | | 4.54 | |
| 23 | 1.82 | 1.32 | 4.61 | | 5.42 | | 4.37 | |
| 24 | 1.8 | 1.29 | 4.52 | | 5.37 | | 4.22 | |
| 25 | 1.79 | 1.27 | 4.44 | | 5.32 | | 4.07 | |
| 26 | 1.77 | 1.24 | 4.35 | | 5.27 | | | |
| 27 | 1.75 | 1.22 | 4.27 | | 5.22 | | | |
| 28 | 1.74 | 1.19 | 4.18 | | 5.17 | | | |
| 29 | 1.72 | 1.17 | 4.1 | | 5.12 | | | |
| 30 | 1.7 | 1.14 | 4.02 | | 5.07 | | | |
| 31 | 1.68 | | 3.94 | | 5.02 | | | |
| 32 | 1.67 | | 3.86 | | 4.97 | | | |
| 33 | 1.65 | | 3.78 | | 4.92 | | | |
| 34 | 1.63 | | 3.7 | | 4.87 | | | |
| 35 | 1.62 | | 3.62 | | 4.82 | | | |
| 36 | 1.6 | | 3.55 | | 4.77 | | | |
| 37 | 1.59 | | 3.47 | | 4.71 | | | |
| 38 | 1.57 | | 3.4 | | 4.66 | | | |
| 39 | 1.55 | | 3.32 | | 4.61 | | | |
| 40 | 1.54 | | 3.25 | | 4.56 | | | |
| 41 | 1.52 | | 3.18 | | | | | |
| 42 | 1.51 | | 3.11 | | | | | |
| 43 | 1.49 | | 3.04 | | | | | |
| 44 | 1.48 | | 2.97 | | | | | |
| 45 | 1.46 | | 2.91 | | | | | |
| 46 | 1.45 | | 2.84 | | | | | |
| 47 | 1.43 | | 2.77 | | | | | |
| 48 | 1.42 | | 2.71 | | | | | |
| 49 | 1.41 | | 2.65 | | | | | |
| 50 | 1.39 | | 2.58 | | | | | |
| 51 | 1.38 | | 2.52 | | | | | |
| 52 | 1.36 | | 2.46 | | | | | |
| 53 | 1.35 | | 2.4 | | | | | |
| 54 | 1.34 | | 2.34 | | | | | |
| 55 | 1.32 | | 2.29 | | | | | |
| 56 | 1.31 | | 2.23 | | | | | |
| 57 | 1.3 | | 2.17 | | | | | |
| 58 | 1.28 | | 2.12 | | | | | |
| 59 | 1.27 | | 2.06 | | | | | |
| 60 | 1.26 | | 2.01 | | | | | |
| 61 | 1.25 | | 1.96 | | | | | |
| 62 | 1.23 | | 1.91 | | | | | |
| 63 | 1.22 | | 1.86 | | | | | |
| 64 | 1.21 | | 1.81 | | | | | |
| 65 | 1.2 | | 1.76 | | | | | |
| 66 | 1.18 | | 1.72 | | | | | |
| 67 | 1.17 | | 1.67 | | | | | |
| 68 | 1.16 | | 1.62 | | | | | |
| 69 | 1.15 | | 1.58 | | | | | |
| 70 | 1.14 | | 1.54 | | | | | |
| 71 | 1.13 | | 1.49 | | | | | |
| 72 | 1.12 | | 1.45 | | | | | |
| 73 | 1.11 | | 1.41 | | | | | |
| 74 | 1.09 | | 1.37 | | | | | |
| 75 | 1.08 | | 1.33 | | | | | |

| 机型 | LGXS10-5/ AGXS10-5 | | LGXS10-10/ AGXS10-10 | | LGXS10-20/ AGXS10-20 | | LGXS10-30/ AGXS10-30 | |
|--------------|-----------------------|----|-------------------------|----|-------------------------|----|-------------------------|----|
| | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 |
| 搬运重量 [kg] | 加速度/减速度 [m/s²] | | 加速度/减速度 [m/s²] | | 加速度/减速度 [m/s²] | | 加速度/减速度 [m/s²] | |
| 76 | 1.07 | | | | | | 1.3 | |
| 77 | 1.06 | | | | | | 1.26 | |
| 78 | 1.05 | | | | | | 1.23 | |
| 79 | 1.04 | | | | | | 1.19 | |
| 80 | 1.03 | | | | | | 1.16 | |
| 81 | 1.02 | | | | | | | |
| 82 | 1.01 | | | | | | | |
| 83 | 1 | | | | | | | |
| 84 | 0.99 | | | | | | | |
| 85 | 0.99 | | | | | | | |
| 86 | 0.98 | | | | | | | |
| 87 | 0.97 | | | | | | | |
| 88 | 0.96 | | | | | | | |
| 89 | 0.95 | | | | | | | |
| 90 | 0.94 | | | | | | | |
| 91 | 0.93 | | | | | | | |
| 92 | 0.92 | | | | | | | |
| 93 | 0.92 | | | | | | | |
| 94 | 0.91 | | | | | | | |
| 95 | 0.9 | | | | | | | |
| 96 | 0.89 | | | | | | | |
| 97 | 0.89 | | | | | | | |
| 98 | 0.88 | | | | | | | |
| 99 | 0.87 | | | | | | | |
| 100 | 0.86 | | | | | | | |

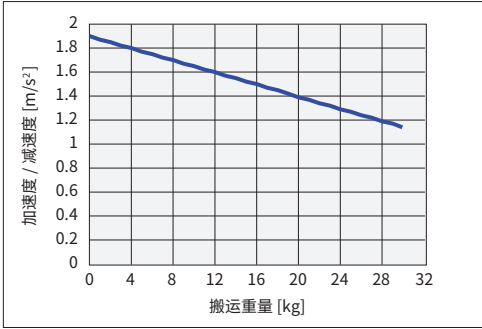
● 搬运重量—加速度/减速度图表(参考基准)

LGXS10-5 / AGXS10-5

水平 / 壁挂

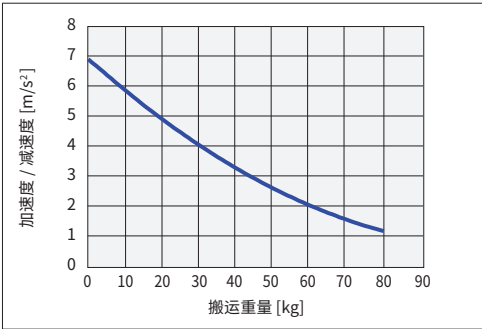


垂直

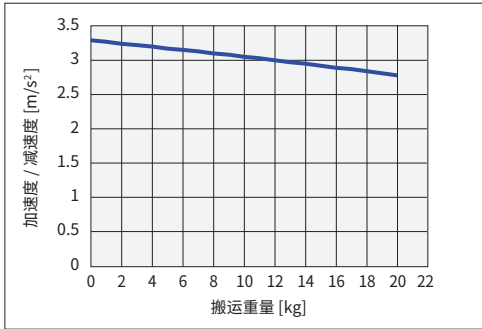


LGXS10-10 / AGXS10-10

水平 / 壁挂

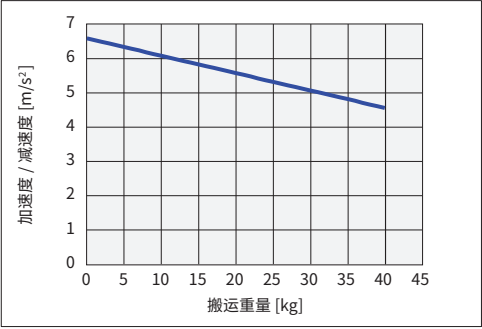


垂直

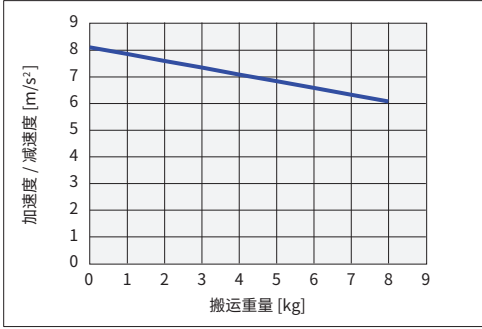


LGXS10-20 / AGXS10-20

水平 / 壁挂

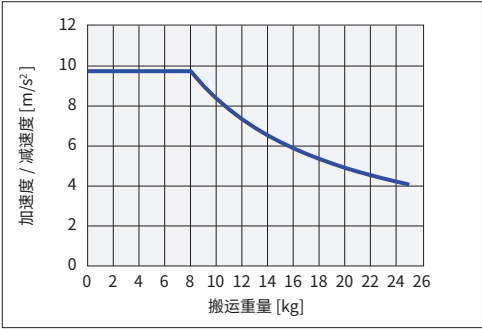


垂直

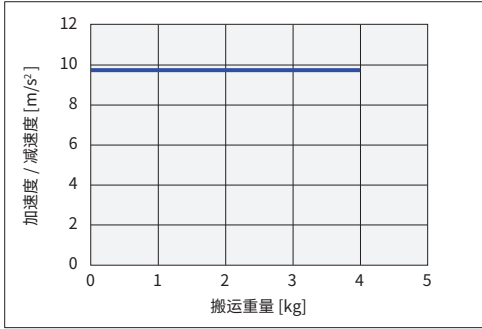


LGXS10-30 / AGXS10-30

水平 / 壁挂



垂直



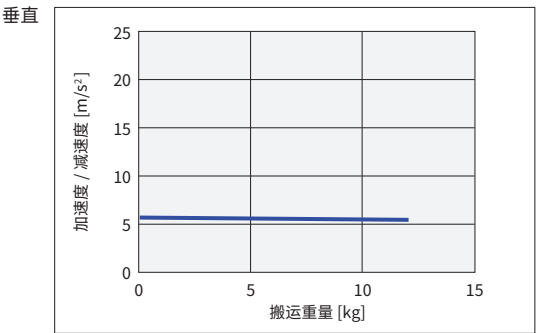
LGXS10 AGXS10-H 高加减速规格

■ 加速度/减速度

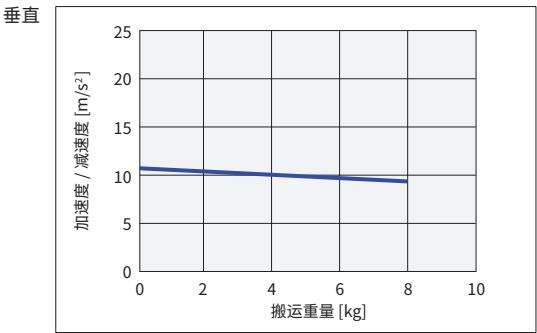
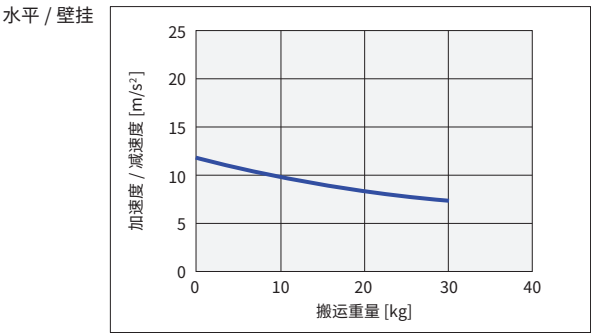
| 机型 | LGXS10-5/ AGXS10-H5 | | LGXS10-10/ AGXS10-H10 | | LGXS10-20/ AGXS10-H20 | | LGXS10-30/ AGXS10-H30 | |
|--------------|--------------------------------|---------|--------------------------------|---------|--------------------------------|---------|--------------------------------|---------|
| | (垂直) | (水平/壁挂) | (垂直) | (水平/壁挂) | (垂直) | (水平/壁挂) | (垂直) | (水平/壁挂) |
| 搬运重量 [kg] | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | |
| 0 | 5.53 | 11.71 | 10.84 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 1 | 5.51 | 11.47 | 10.63 | 19.62 | 18.69 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 2 | 5.48 | 11.25 | 10.44 | 18.66 | 17.55 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 3 | 5.46 | 11.03 | 10.26 | 17.52 | 16.54 | 19.55 | | |
| 4 | 5.43 | 10.82 | 10.08 | 16.52 | 15.65 | 17.74 | | |
| 5 | 5.41 | 10.62 | 9.90 | 15.62 | | 16.24 | | |
| 6 | 5.38 | 10.43 | 9.74 | 14.81 | | 14.96 | | |
| 7 | 5.36 | 10.24 | 9.57 | 14.09 | | 13.88 | | |
| 8 | 5.33 | 10.06 | 9.42 | 13.43 | | 12.94 | | |
| 9 | 5.31 | 9.89 | | 12.83 | | 12.12 | | |
| 10 | 5.28 | 9.72 | | 12.28 | | 11.40 | | |
| 11 | 5.26 | 9.56 | | 11.78 | | | | |
| 12 | 5.23 | 9.40 | | 11.32 | | | | |
| 13 | | 9.25 | | 10.89 | | | | |
| 14 | | 9.10 | | 10.49 | | | | |
| 15 | | 8.96 | | 10.12 | | | | |
| 16 | | 8.82 | | 9.78 | | | | |
| 17 | | 8.69 | | 9.45 | | | | |
| 18 | | 8.56 | | 9.15 | | | | |
| 19 | | 8.43 | | 8.87 | | | | |
| 20 | | 8.31 | | 8.60 | | | | |
| 21 | | 8.19 | | | | | | |
| 22 | | 8.07 | | | | | | |
| 23 | | 7.96 | | | | | | |
| 24 | | 7.85 | | | | | | |
| 25 | | 7.75 | | | | | | |
| 26 | | 7.64 | | | | | | |
| 27 | | 7.54 | | | | | | |
| 28 | | 7.44 | | | | | | |
| 29 | | 7.35 | | | | | | |
| 30 | | 7.26 | | | | | | |

● 搬运重量—加速度/减速度图表(参考基准)

LGXS10-5 / AGXS10-H5



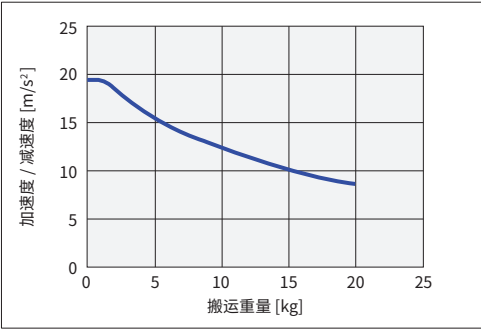
LGXS10-10 / AGXS10-H10



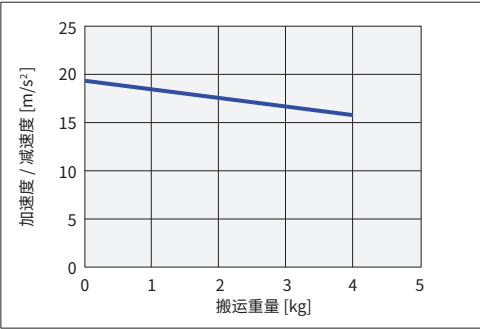
● 搬运重量—加速度/减速度图表(参考基准)

LGXS10-20 / AGXS10-H20

水平 / 壁挂

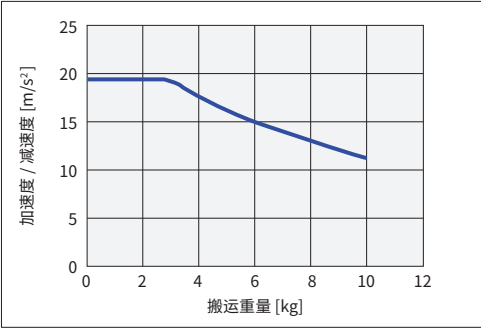


垂直

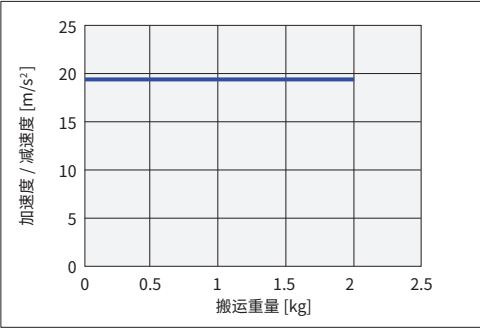


LGXS10-30 / AGXS10-H30

水平 / 壁挂



垂直



加速度/减速度、惯性力矩 (Advanced机型)

LGXS12

惯性力矩

| [kg·m ² ×10 ⁻⁴] | 有效行程 [mm] | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|--|-----------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|--|
| 机型 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | |
| LGXS12-5 | - | 0.702 | 0.721 | 0.741 | 0.761 | 0.780 | 0.800 | 0.819 | 0.839 | 0.858 | 0.878 | 0.897 | 0.917 | 0.936 | 0.956 | 0.975 | 0.995 | 1.014 | 1.034 | 1.053 | 1.073 | 1.092 | 1.112 | 1.131 | 1.151 | |
| LGXS12-10 | - | 0.733 | 0.753 | 0.772 | 0.792 | 0.811 | 0.831 | 0.850 | 0.870 | 0.889 | 0.909 | 0.928 | 0.948 | 0.967 | 0.987 | 1.006 | 1.026 | 1.045 | 1.065 | 1.085 | 1.104 | 1.124 | 1.143 | 1.163 | 1.182 | |
| LGXS12-20 | - | 0.862 | 0.881 | 0.901 | 0.920 | 0.940 | 0.959 | 0.979 | 0.998 | 1.018 | 1.037 | 1.057 | 1.076 | 1.096 | 1.115 | 1.135 | 1.154 | 1.174 | 1.193 | 1.213 | 1.232 | 1.252 | 1.271 | 1.291 | 1.310 | |
| LGXS12-30 | - | 1.092 | 1.111 | 1.131 | 1.150 | 1.170 | 1.189 | 1.209 | 1.228 | 1.248 | 1.267 | 1.287 | 1.306 | 1.326 | 1.345 | 1.365 | 1.384 | 1.404 | 1.423 | 1.443 | 1.462 | 1.482 | 1.501 | 1.521 | 1.540 | |

LGXS12 AGXS12

加速度/减速度

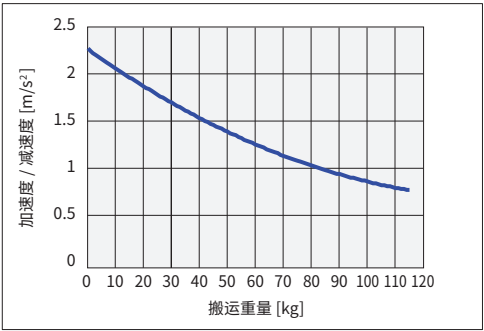
| 机型 | LGXS12-5/AGXS12-5 | | LGXS12-10/AGXS12-10 | | LGXS12-20/AGXS12-20 | | LGXS12-30/AGXS12-30 | |
|-----------|-----------------------------|------|-----------------------------|------|-----------------------------|------|-----------------------------|------|
| | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 |
| 搬运重量 [kg] | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | |
| 0 | 2.27 | 1.9 | 8.61 | 3.29 | 9.73 | 8.11 | 9.75 | 9.75 |
| 1 | 2.24 | 1.87 | 8.47 | 3.26 | 9.53 | 7.85 | 9.75 | 9.75 |
| 2 | 2.22 | 1.84 | 8.33 | 3.24 | 9.35 | 7.6 | 9.75 | 9.75 |
| 3 | 2.2 | 1.82 | 8.2 | 3.22 | 9.16 | 7.34 | 9.75 | 9.75 |
| 4 | 2.18 | 1.79 | 8.06 | 3.19 | 8.98 | 7.09 | 9.75 | 9.75 |
| 5 | 2.16 | 1.77 | 7.93 | 3.17 | 8.8 | 6.84 | 9.75 | 9.75 |
| 6 | 2.14 | 1.74 | 7.8 | 3.15 | 8.62 | 6.58 | 9.75 | 9.75 |
| 7 | 2.12 | 1.72 | 7.67 | 3.12 | 8.45 | 6.33 | 9.75 | 9.75 |
| 8 | 2.1 | 1.69 | 7.54 | 3.1 | 8.28 | 6.07 | 9.75 | 9.75 |
| 9 | 2.08 | 1.67 | 7.41 | 3.07 | 8.11 | 5.82 | 9.01 | |
| 10 | 2.06 | 1.64 | 7.29 | 3.05 | 7.95 | 5.57 | 8.37 | |
| 11 | 2.04 | 1.62 | 7.16 | 3.02 | 7.79 | 5.31 | 7.82 | |
| 12 | 2.02 | 1.59 | 7.04 | 3 | 7.63 | 5.06 | 7.34 | |
| 13 | 2 | 1.57 | 6.92 | 2.97 | 7.48 | 4.81 | 6.91 | |
| 14 | 1.98 | 1.54 | 6.79 | 2.94 | 7.33 | 4.55 | 6.53 | |
| 15 | 1.96 | 1.52 | 6.67 | 2.92 | 7.18 | 4.3 | 6.19 | |
| 16 | 1.95 | 1.49 | 6.56 | 2.89 | 7.03 | | 5.88 | |
| 17 | 1.93 | 1.47 | 6.44 | 2.86 | 6.89 | | 5.6 | |
| 18 | 1.91 | 1.44 | 6.32 | 2.83 | 6.75 | | 5.35 | |
| 19 | 1.89 | 1.41 | 6.21 | 2.81 | 6.61 | | 5.12 | |
| 20 | 1.87 | 1.39 | 6.09 | 2.78 | 6.48 | | 4.91 | |
| 21 | 1.85 | 1.36 | 5.98 | 2.75 | 6.35 | | 4.71 | |
| 22 | 1.84 | 1.34 | 5.87 | 2.72 | 6.22 | | 4.53 | |
| 23 | 1.82 | 1.31 | 5.76 | 2.69 | 6.1 | | 4.37 | |
| 24 | 1.8 | 1.29 | 5.65 | 2.66 | 5.98 | | 4.21 | |
| 25 | 1.78 | 1.26 | 5.54 | 2.63 | 5.86 | | 4.07 | |
| 26 | 1.76 | 1.24 | 5.43 | | 5.74 | | 3.93 | |
| 27 | 1.75 | 1.21 | 5.32 | | 5.63 | | 3.81 | |
| 28 | 1.73 | 1.19 | 5.22 | | 5.52 | | 3.69 | |
| 29 | 1.71 | 1.16 | 5.12 | | 5.41 | | 3.58 | |
| 30 | 1.7 | 1.14 | 5.01 | | 5.31 | | 3.47 | |
| 31 | 1.68 | 1.11 | 4.91 | | 5.21 | | 3.37 | |
| 32 | 1.66 | 1.09 | 4.81 | | 5.11 | | 3.28 | |
| 33 | 1.65 | 1.06 | 4.72 | | 5.02 | | 3.19 | |
| 34 | 1.63 | 1.04 | 4.62 | | 4.93 | | 3.11 | |
| 35 | 1.61 | 1.01 | 4.52 | | 4.84 | | 3.03 | |
| 36 | 1.6 | 0.99 | 4.43 | | 4.76 | | | |
| 37 | 1.58 | 0.96 | 4.33 | | 4.67 | | | |
| 38 | 1.57 | 0.93 | 4.24 | | 4.6 | | | |
| 39 | 1.55 | 0.91 | 4.15 | | 4.52 | | | |
| 40 | 1.53 | 0.88 | 4.06 | | 4.45 | | | |
| 41 | 1.52 | 0.86 | 3.97 | | 4.38 | | | |
| 42 | 1.5 | 0.83 | 3.88 | | 4.31 | | | |
| 43 | 1.49 | 0.81 | 3.8 | | 4.25 | | | |
| 44 | 1.47 | 0.78 | 3.71 | | 4.19 | | | |
| 45 | 1.46 | 0.76 | 3.63 | | 4.13 | | | |
| 46 | 1.44 | | 3.54 | | 4.07 | | | |
| 47 | 1.43 | | 3.46 | | 4.02 | | | |
| 48 | 1.42 | | 3.38 | | 3.97 | | | |
| 49 | 1.4 | | 3.3 | | 3.93 | | | |
| 50 | 1.39 | | 3.22 | | 3.89 | | | |
| 51 | 1.37 | | 3.15 | | | | | |
| 52 | 1.36 | | 3.07 | | | | | |
| 53 | 1.35 | | 3 | | | | | |
| 54 | 1.33 | | 2.92 | | | | | |
| 55 | 1.32 | | 2.85 | | | | | |
| 56 | 1.3 | | 2.78 | | | | | |
| 57 | 1.29 | | 2.71 | | | | | |
| 58 | 1.28 | | 2.64 | | | | | |
| 59 | 1.27 | | 2.58 | | | | | |
| 60 | 1.25 | | 2.51 | | | | | |
| 61 | 1.24 | | 2.44 | | | | | |
| 62 | 1.23 | | 2.38 | | | | | |
| 63 | 1.22 | | 2.32 | | | | | |
| 64 | 1.2 | | 2.26 | | | | | |
| 65 | 1.19 | | 2.2 | | | | | |
| 66 | 1.18 | | 2.14 | | | | | |
| 67 | 1.17 | | 2.08 | | | | | |
| 68 | 1.16 | | 2.02 | | | | | |
| 69 | 1.14 | | 1.97 | | | | | |
| 70 | 1.13 | | 1.92 | | | | | |
| 71 | 1.12 | | 1.86 | | | | | |
| 72 | 1.11 | | 1.81 | | | | | |
| 73 | 1.1 | | 1.76 | | | | | |
| 74 | 1.09 | | 1.71 | | | | | |
| 75 | 1.08 | | 1.66 | | | | | |
| 76 | 1.07 | | 1.62 | | | | | |

| 机型 | LGXS12-5/AGXS12-5 | | LGXS12-10/AGXS12-10 | | LGXS12-20/AGXS12-20 | | LGXS12-30/AGXS12-30 | |
|-----------|-----------------------------|----|-----------------------------|----|-----------------------------|----|-----------------------------|----|
| | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 |
| 搬运重量 [kg] | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | |
| 77 | 1.06 | | 1.57 | | | | | |
| 78 | 1.05 | | 1.53 | | | | | |
| 79 | 1.04 | | 1.48 | | | | | |
| 80 | 1.03 | | 1.44 | | | | | |
| 81 | 1.02 | | 1.4 | | | | | |
| 82 | 1.01 | | 1.36 | | | | | |
| 83 | 1 | | 1.32 | | | | | |
| 84 | 0.99 | | 1.29 | | | | | |
| 85 | 0.98 | | 1.25 | | | | | |
| 86 | 0.97 | | 1.22 | | | | | |
| 87 | 0.96 | | 1.18 | | | | | |
| 88 | 0.95 | | 1.15 | | | | | |
| 89 | 0.94 | | 1.12 | | | | | |
| 90 | 0.94 | | 1.09 | | | | | |
| 91 | 0.93 | | 1.06 | | | | | |
| 92 | 0.92 | | 1.03 | | | | | |
| 93 | 0.91 | | 1.01 | | | | | |
| 94 | 0.9 | | 0.98 | | | | | |
| 95 | 0.9 | | 0.96 | | | | | |
| 96 | 0.89 | | | | | | | |
| 97 | 0.88 | | | | | | | |
| 98 | 0.87 | | | | | | | |
| 99 | 0.87 | | | | | | | |
| 100 | 0.86 | | | | | | | |
| 101 | 0.85 | | | | | | | |
| 102 | 0.84 | | | | | | | |
| 103 | 0.84 | | | | | | | |
| 104 | 0.83 | | | | | | | |
| 105 | 0.82 | | | | | | | |
| 106 | 0.82 | | | | | | | |
| 107 | 0.81 | | | | | | | |
| 108 | 0.81 | | | | | | | |
| 109 | 0.8 | | | | | | | |
| 110 | 0.79 | | | | | | | |
| 111 | 0.79 | | | | | | | |
| 112 | 0.78 | | | | | | | |
| 113 | 0.78 | | | | | | | |
| 114 | 0.77 | | | | | | | |
| 115 | 0.77 | | | | | | | |

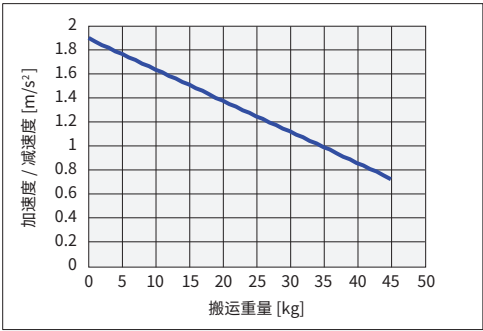
● 搬运重量—加速度/减速度图表(参考基准)

LGXS12-5 / AGXS12-5

水平 / 壁挂

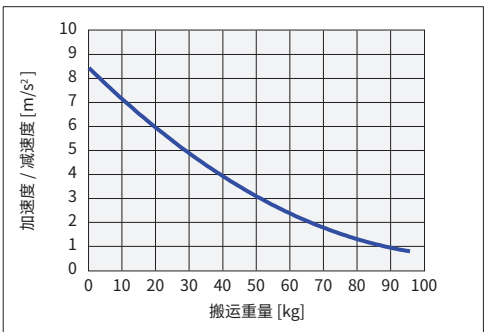


垂直

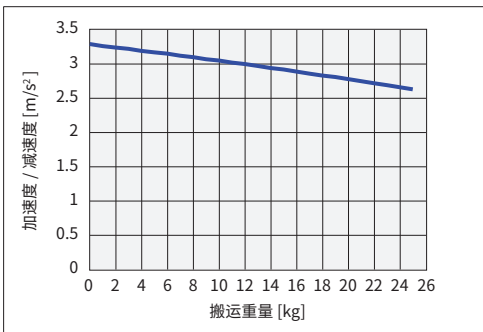


LGXS12-10 / AGXS12-10

水平 / 壁挂

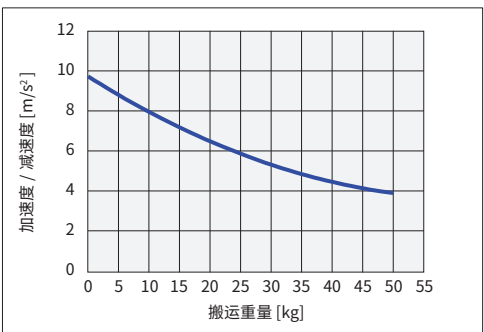


垂直

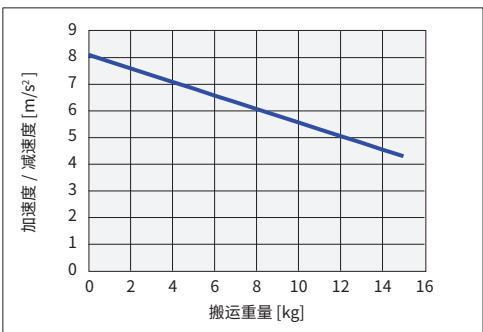


LGXS12-20 / AGXS12-20

水平 / 壁挂

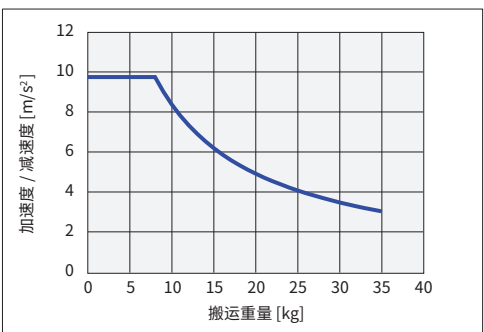


垂直

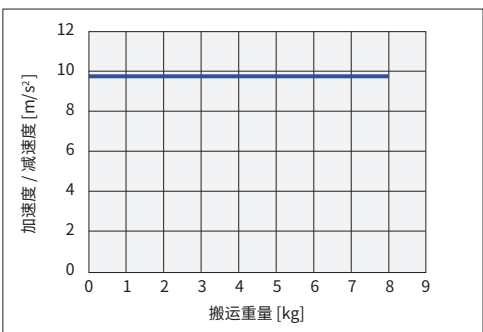


LGXS12-30 / AGXS12-30

水平 / 壁挂



垂直



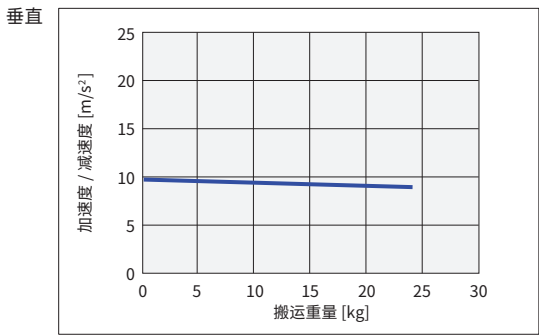
LGXS12 AGXS12-H 高加减速规格

■ 加速度/减速度

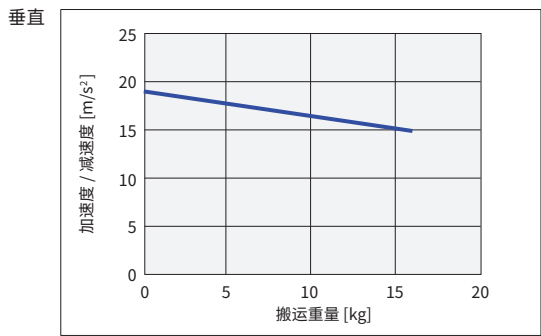
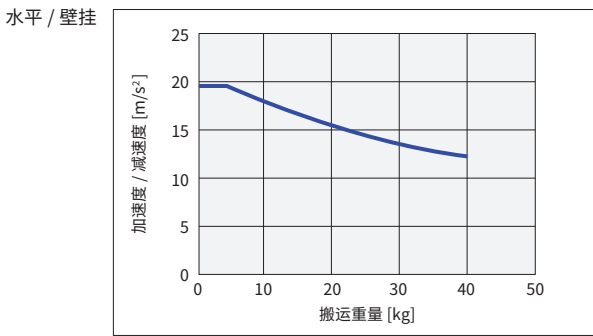
| 机型 | LGXS12-5/ AGXS12-H5 | | LGXS12-10/ AGXS12-H10 | | LGXS12-20/ AGXS12-H20 | | LGXS12-30/ AGXS12-H30 | |
|--------------|--------------------------------|--------------------------------|--------------------------------|--------------------------------|--------------------------------|--------------------------------|--------------------------------|--------------------------------|
| | (垂直) | (水平/壁挂) | (垂直) | (水平/壁挂) | (垂直) | (水平/壁挂) | (垂直) | (水平/壁挂) |
| 搬运重量 [kg] | 加速度/减速度 [m/s ²] | 加速度/减速度 [m/s ²] | 加速度/减速度 [m/s ²] | 加速度/减速度 [m/s ²] | 加速度/减速度 [m/s ²] | 加速度/减速度 [m/s ²] | 加速度/减速度 [m/s ²] | 加速度/减速度 [m/s ²] |
| 0 | 9.85 | 19.62 | 19.21 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 1 | 9.81 | 19.62 | 18.90 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 2 | 9.77 | 19.62 | 18.59 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 3 | 9.73 | 19.62 | 18.29 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 4 | 9.69 | 19.62 | 18.00 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 5 | 9.65 | 19.53 | 17.72 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 6 | 9.61 | 19.20 | 17.45 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 7 | 9.57 | 18.89 | 17.19 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 8 | 9.53 | 18.58 | 16.94 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 9 | 9.49 | 18.28 | 16.69 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 10 | 9.45 | 17.99 | 16.45 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 11 | 9.41 | 17.71 | 16.21 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 12 | 9.37 | 17.44 | 15.99 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 13 | 9.34 | 17.18 | 15.77 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 14 | 9.30 | 16.93 | 15.55 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 15 | 9.26 | 16.68 | 15.34 | 19.06 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 16 | 9.22 | 16.44 | 15.14 | 18.45 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 17 | 9.19 | 16.21 | | 17.87 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 18 | 9.15 | 15.98 | | 17.33 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 19 | 9.11 | 15.76 | | 16.83 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 20 | 9.08 | 15.54 | | 16.35 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 21 | 9.04 | 15.33 | | 15.89 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 22 | 9.01 | 15.13 | | 15.47 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 23 | 8.97 | 14.93 | | 15.06 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 24 | 8.94 | 14.74 | | 14.67 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 25 | | 14.55 | | 14.31 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 26 | | 14.37 | | 13.96 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 27 | | 14.19 | | 13.63 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 28 | | 14.02 | | 13.31 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 29 | | 13.85 | | 13.01 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 30 | | 13.68 | | 12.72 | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 31 | | 13.52 | | | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 32 | | 13.36 | | | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 33 | | 13.21 | | | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 34 | | 13.06 | | | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 35 | | 12.91 | | | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 36 | | 12.76 | | | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 37 | | 12.62 | | | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 38 | | 12.48 | | | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 39 | | 12.35 | | | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |
| 40 | | 12.22 | | | 19.62 | 19.62 | 19.62 | 19.62 |

● 搬运重量—加速度/减速度图表(参考基准)

LGXS12-5 / AGXS12-H5



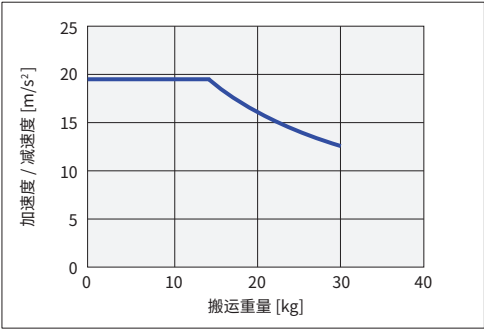
LGXS12-10 / AGXS12-H10



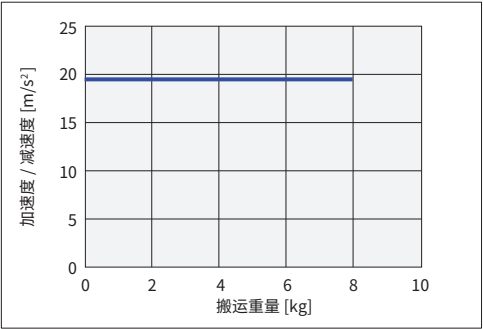
● 搬运重量—加速度/减速度图表(参考基准)

LGXS12-20 / AGXS12-H20

水平 / 壁挂

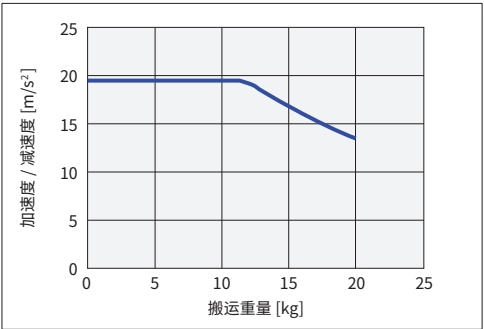


垂直

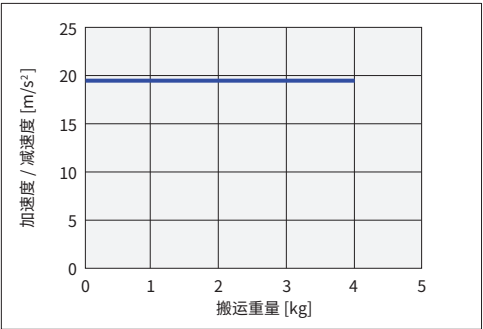


LGXS12-30 / AGXS12-H30

水平 / 壁挂



垂直



特点

无马达
(滑块型)
Basic机型

LBAS

无马达
(滑块型)
Advanced机型

LGXS

有马达
(拉杆型)
Basic机型

LBAR

有马达
(滑块型)
Basic机型

ABAS

有马达
(滑块型)
Advanced机型

AGXS

有马达
(拉杆型)
Basic机型

ABAR

加速度/减速度
容许惯性力矩

选配件

单轴机型 /
定位器
EP-01

加速度/减速度、惯性力矩 (Advanced机型)

LGXS16

惯性力矩

| [kg·m²×10 ⁻⁴] | 有效行程 [mm] | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|---------------------------|-----------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| 机型 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | 1300 | 1350 | 1400 | 1450 |
| LGXS16-10 | - | 2.433 | 2.495 | 2.557 | 2.618 | 2.680 | 2.742 | 2.803 | 2.865 | 2.927 | 2.988 | 3.050 | 3.112 | 3.173 | 3.235 | 3.297 | 3.358 | 3.420 | 3.482 | 3.543 | 3.605 | 3.667 | 3.728 | 3.790 | 3.851 | 3.913 | 3.975 | 4.036 | 4.098 |
| LGXS16-20 | - | 2.653 | 2.715 | 2.777 | 2.838 | 2.900 | 2.961 | 3.023 | 3.085 | 3.146 | 3.208 | 3.270 | 3.331 | 3.393 | 3.455 | 3.516 | 3.578 | 3.640 | 3.701 | 3.763 | 3.825 | 3.886 | 3.948 | 4.010 | 4.071 | 4.133 | 4.195 | 4.256 | 4.318 |
| LGXS16-40 | - | 3.624 | 3.685 | 3.747 | 3.809 | 3.870 | 3.932 | 3.994 | 4.055 | 4.117 | 4.179 | 4.240 | 4.302 | 4.364 | 4.425 | 4.487 | 4.548 | 4.610 | 4.672 | 4.733 | 4.795 | 4.857 | 4.918 | 4.980 | 5.042 | 5.103 | 5.165 | 5.227 | 5.288 |

LGXS16 AGXS16

加速度/减速度

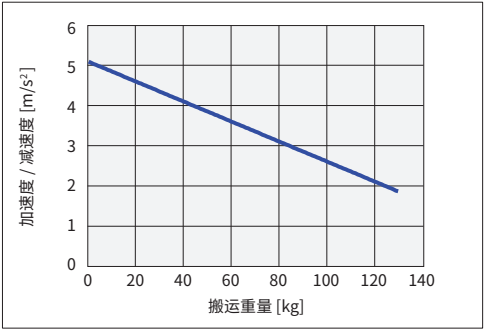
| 机型 | LGXS16-10/ AGXS16-10 | | LGXS16-20/ AGXS16-20 | | LGXS16-40/ AGXS16-40 | |
|--------------|-------------------------|------|-------------------------|------|-------------------------|------|
| | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 |
| 搬运重量 [kg] | 加速度/减速度 [m/s²] | | 加速度/减速度 [m/s²] | | 加速度/减速度 [m/s²] | |
| 0 | 5.07 | 3.8 | 7.6 | 7.99 | 9.6 | 9.6 |
| 1 | 5.04 | 3.74 | 7.48 | 7.73 | 9.6 | 9.02 |
| 2 | 5.01 | 3.69 | 7.36 | 7.47 | 9.6 | 8.45 |
| 3 | 4.99 | 3.64 | 7.25 | 7.22 | 9.6 | 7.87 |
| 4 | 4.96 | 3.59 | 7.14 | 6.97 | 9.6 | 7.3 |
| 5 | 4.94 | 3.54 | 7.03 | 6.72 | 9.6 | 6.74 |
| 6 | 4.91 | 3.49 | 6.93 | 6.47 | 9.6 | 6.17 |
| 7 | 4.89 | 3.44 | 6.83 | 6.22 | 9.6 | 5.61 |
| 8 | 4.86 | 3.39 | 6.73 | 5.97 | 9.6 | 5.04 |
| 9 | 4.84 | 3.34 | 6.64 | 5.73 | 9.6 | 4.48 |
| 10 | 4.81 | 3.29 | 6.55 | 5.48 | 9.6 | 3.92 |
| 11 | 4.79 | 3.24 | 6.46 | 5.24 | 9.18 | 3.36 |
| 12 | 4.76 | 3.19 | 6.37 | 5 | 8.8 | 2.81 |
| 13 | 4.74 | 3.14 | 6.29 | 4.76 | 8.45 | |
| 14 | 4.71 | 3.09 | 6.2 | 4.53 | 8.13 | |
| 15 | 4.68 | 3.04 | 6.12 | 4.29 | 7.83 | |
| 16 | 4.66 | 2.99 | 6.05 | 4.05 | 7.55 | |
| 17 | 4.63 | 2.94 | 5.97 | 3.82 | 7.3 | |
| 18 | 4.61 | 2.89 | 5.9 | 3.59 | 7.05 | |
| 19 | 4.58 | 2.83 | 5.82 | 3.36 | 6.83 | |
| 20 | 4.56 | 2.78 | 5.75 | 3.13 | 6.62 | |
| 21 | 4.53 | 2.73 | 5.68 | 2.9 | 6.42 | |
| 22 | 4.51 | 2.68 | 5.62 | 2.68 | 6.23 | |
| 23 | 4.48 | 2.63 | 5.55 | 2.45 | 6.05 | |
| 24 | 4.46 | 2.58 | 5.49 | 2.23 | 5.88 | |
| 25 | 4.43 | 2.53 | 5.42 | 2.01 | 5.73 | |
| 26 | 4.41 | 2.48 | 5.36 | 1.79 | 5.58 | |
| 27 | 4.38 | 2.43 | 5.3 | 1.57 | 5.43 | |
| 28 | 4.36 | 2.38 | 5.24 | 1.35 | 5.3 | |
| 29 | 4.33 | 2.33 | 5.19 | | 5.17 | |
| 30 | 4.3 | 2.28 | 5.13 | | 5.05 | |
| 31 | 4.28 | 2.23 | 5.08 | | 4.93 | |
| 32 | 4.25 | 2.18 | 5.02 | | 4.82 | |
| 33 | 4.23 | 2.13 | 4.97 | | 4.71 | |
| 34 | 4.2 | 2.08 | 4.92 | | 4.61 | |
| 35 | 4.18 | 2.03 | 4.87 | | 4.51 | |
| 36 | 4.15 | 1.98 | 4.82 | | 4.42 | |
| 37 | 4.13 | 1.93 | 4.77 | | 4.33 | |
| 38 | 4.1 | 1.87 | 4.72 | | 4.24 | |
| 39 | 4.08 | 1.82 | 4.67 | | 4.16 | |
| 40 | 4.05 | 1.77 | 4.63 | | 4.08 | |
| 41 | 4.03 | 1.72 | 4.58 | | 4 | |
| 42 | 4 | 1.67 | 4.54 | | 3.93 | |
| 43 | 3.97 | 1.62 | 4.5 | | 3.86 | |
| 44 | 3.95 | 1.57 | 4.46 | | 3.79 | |
| 45 | 3.92 | 1.52 | 4.41 | | 3.72 | |
| 46 | 3.9 | 1.47 | 4.37 | | | |
| 47 | 3.87 | 1.42 | 4.33 | | | |
| 48 | 3.85 | 1.37 | 4.29 | | | |
| 49 | 3.82 | 1.32 | 4.26 | | | |
| 50 | 3.8 | 1.27 | 4.22 | | | |
| 51 | 3.77 | 1.22 | 4.18 | | | |
| 52 | 3.75 | 1.17 | 4.14 | | | |
| 53 | 3.72 | 1.12 | 4.11 | | | |
| 54 | 3.7 | 1.07 | 4.07 | | | |
| 55 | 3.67 | 1.02 | 4.04 | | | |
| 56 | 3.65 | | 4 | | | |
| 57 | 3.62 | | 3.97 | | | |
| 58 | 3.59 | | 3.94 | | | |
| 59 | 3.57 | | 3.9 | | | |
| 60 | 3.54 | | 3.87 | | | |
| 61 | 3.52 | | 3.84 | | | |
| 62 | 3.49 | | 3.81 | | | |
| 63 | 3.47 | | 3.78 | | | |
| 64 | 3.44 | | 3.75 | | | |
| 65 | 3.42 | | 3.72 | | | |
| 66 | 3.39 | | 3.69 | | | |
| 67 | 3.37 | | 3.66 | | | |
| 68 | 3.34 | | 3.63 | | | |
| 69 | 3.32 | | 3.61 | | | |
| 70 | 3.29 | | 3.58 | | | |
| 71 | 3.27 | | 3.55 | | | |
| 72 | 3.24 | | 3.53 | | | |
| 73 | 3.21 | | 3.5 | | | |
| 74 | 3.19 | | 3.47 | | | |
| 75 | 3.16 | | 3.45 | | | |
| 76 | 3.14 | | 3.42 | | | |
| 77 | 3.11 | | 3.4 | | | |

| 机型 | LGXS16-10/ AGXS16-10 | | LGXS16-20/ AGXS16-20 | | LGXS16-40/ AGXS16-40 | |
|--------------|-------------------------|----|-------------------------|----|-------------------------|----|
| | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 |
| 搬运重量 [kg] | 加速度/减速度 [m/s²] | | 加速度/减速度 [m/s²] | | 加速度/减速度 [m/s²] | |
| 78 | 3.09 | | 3.38 | | | |
| 79 | 3.06 | | 3.35 | | | |
| 80 | 3.04 | | 3.33 | | | |
| 81 | 3.01 | | 3.31 | | | |
| 82 | 2.99 | | 3.28 | | | |
| 83 | 2.96 | | 3.26 | | | |
| 84 | 2.94 | | 3.24 | | | |
| 85 | 2.91 | | 3.22 | | | |
| 86 | 2.88 | | 3.19 | | | |
| 87 | 2.86 | | 3.17 | | | |
| 88 | 2.83 | | 3.15 | | | |
| 89 | 2.81 | | 3.13 | | | |
| 90 | 2.78 | | 3.11 | | | |
| 91 | 2.76 | | 3.09 | | | |
| 92 | 2.73 | | 3.07 | | | |
| 93 | 2.71 | | 3.05 | | | |
| 94 | 2.68 | | 3.03 | | | |
| 95 | 2.66 | | 3.01 | | | |
| 96 | 2.63 | | | | | |
| 97 | 2.61 | | | | | |
| 98 | 2.58 | | | | | |
| 99 | 2.56 | | | | | |
| 100 | 2.53 | | | | | |
| 101 | 2.5 | | | | | |
| 102 | 2.48 | | | | | |
| 103 | 2.45 | | | | | |
| 104 | 2.43 | | | | | |
| 105 | 2.4 | | | | | |
| 106 | 2.38 | | | | | |
| 107 | 2.35 | | | | | |
| 108 | 2.33 | | | | | |
| 109 | 2.3 | | | | | |
| 110 | 2.28 | | | | | |
| 111 | 2.25 | | | | | |
| 112 | 2.23 | | | | | |
| 113 | 2.2 | | | | | |
| 114 | 2.18 | | | | | |
| 115 | 2.15 | | | | | |
| 116 | 2.12 | | | | | |
| 117 | 2.1 | | | | | |
| 118 | 2.07 | | | | | |
| 119 | 2.05 | | | | | |
| 120 | 2.02 | | | | | |
| 121 | 2 | | | | | |
| 122 | 1.97 | | | | | |
| 123 | 1.95 | | | | | |
| 124 | 1.92 | | | | | |
| 125 | 1.9 | | | | | |
| 126 | 1.87 | | | | | |
| 127 | 1.85 | | | | | |
| 128 | 1.82 | | | | | |
| 129 | 1.79 | | | | | |
| 130 | 1.77 | | | | | |

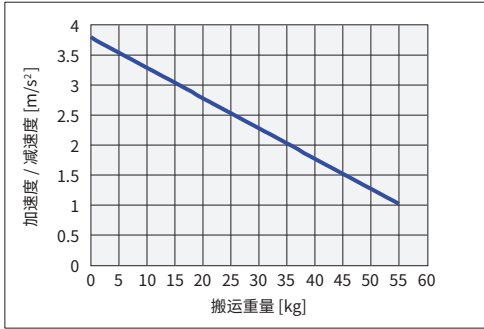
● 搬运重量—加速度/减速度图表(参考基准)

LGXS16-10 / AGXS16-10

水平 / 壁挂

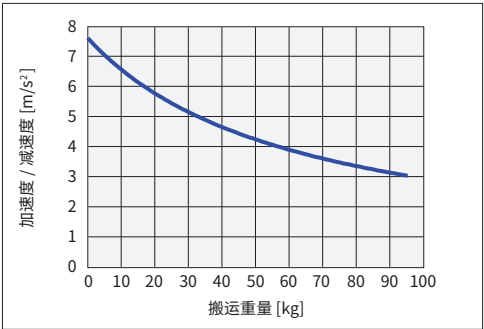


垂直

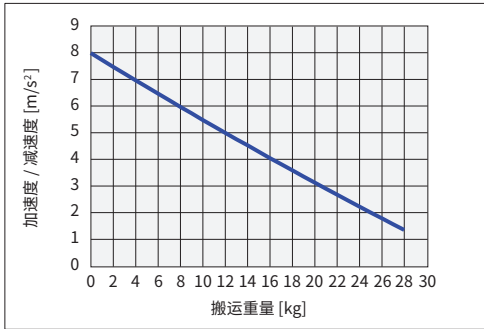


LGXS16-20 / AGXS16-20

水平 / 壁挂

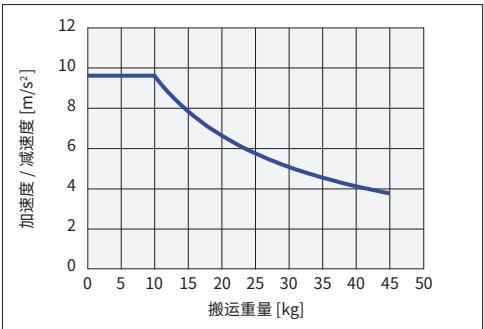


垂直

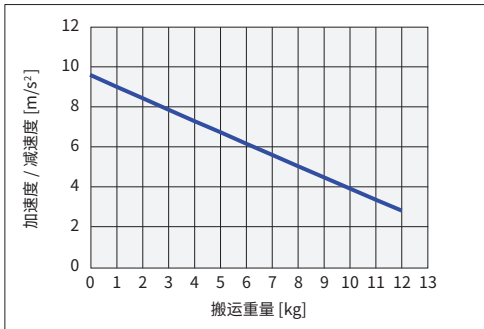


LGXS16-40 / AGXS16-40

水平 / 壁挂



垂直



加速度/减速度、惯性力矩 (Advanced机型)

LGXS16 AGXS16-H 高加减速规格

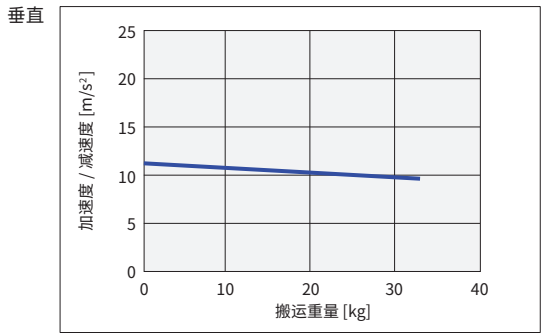
■ 加速度/减速度

| 机型 | LGXS16-10/ AGXS16-H10 | | LGXS16-20/ AGXS16-H20 | | LGXS16-40/ AGXS16-H40 | |
|--------------|--------------------------------|--------------------------------|--------------------------|--------------------------------|--------------------------|---------|
| | (垂直) | (水平/壁挂) | (垂直) | (水平/壁挂) | (垂直) | (水平/壁挂) |
| 搬运重量 [kg] | 加速度/减速度 [m/s ²] | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | | |
| 0 | 11.17 | 19.48 | 18.43 | 19.62 | 19.62 | |
| 1 | 11.11 | 19.14 | 18.11 | 19.62 | 19.62 | |
| 2 | 11.07 | 18.80 | 17.81 | 19.62 | 19.62 | |
| 3 | 11.02 | 18.48 | 17.52 | 19.62 | 19.62 | |
| 4 | 10.97 | 18.16 | 17.24 | 19.62 | 19.62 | |
| 5 | 10.92 | 17.86 | 16.97 | 19.62 | 19.62 | |
| 6 | 10.87 | 17.57 | 16.70 | 19.62 | 19.62 | |
| 7 | 10.82 | 17.28 | 16.45 | 19.62 | 19.62 | |
| 8 | 10.78 | 17.01 | 16.20 | 19.62 | 19.62 | |
| 9 | 10.73 | 16.74 | 15.96 | 19.62 | | |
| 10 | 10.68 | 16.49 | 15.72 | 19.62 | | |
| 11 | 10.64 | 16.24 | 15.50 | 19.30 | | |
| 12 | 10.59 | 15.99 | 15.27 | 18.63 | | |
| 13 | 10.55 | 15.76 | 15.06 | 18.00 | | |
| 14 | 10.50 | 15.53 | 14.85 | 17.42 | | |
| 15 | 10.46 | 15.31 | 14.65 | 16.87 | | |
| 16 | 10.41 | 15.09 | 14.45 | 16.35 | | |
| 17 | 10.37 | 14.88 | | 15.87 | | |
| 18 | 10.33 | 14.68 | | 15.41 | | |
| 19 | 10.28 | 14.48 | | 14.98 | | |
| 20 | 10.24 | 14.29 | | 14.57 | | |
| 21 | 10.20 | 14.10 | | 14.19 | | |
| 22 | 10.16 | 13.91 | | 13.82 | | |
| 23 | 10.12 | 13.74 | | 13.47 | | |
| 24 | 10.07 | 13.56 | | 13.14 | | |
| 25 | 10.03 | 13.39 | | 12.83 | | |
| 26 | 9.99 | 13.23 | | 12.53 | | |
| 27 | 9.95 | 13.07 | | 12.24 | | |
| 28 | 9.91 | 12.91 | | 11.97 | | |
| 29 | 9.87 | 12.75 | | 11.71 | | |
| 30 | 9.83 | 12.60 | | 11.46 | | |
| 31 | 9.79 | 12.46 | | | | |

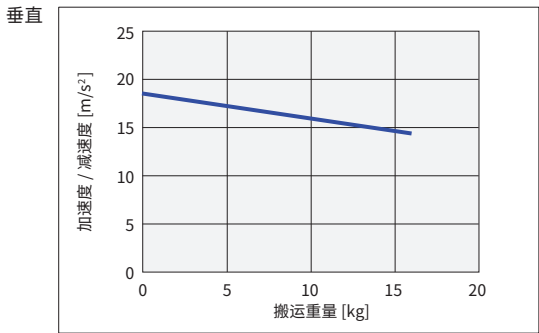
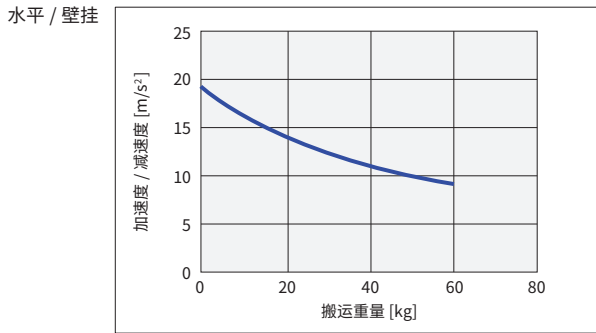
| 机型 | LGXS16-10/ AGXS16-H10 | | LGXS16-20/ AGXS16-H20 | | LGXS16-40/ AGXS16-H40 | |
|--------------|--------------------------------|--------------------------------|--------------------------|--------------------------------|--------------------------|---------|
| | (垂直) | (水平/壁挂) | (垂直) | (水平/壁挂) | (垂直) | (水平/壁挂) |
| 搬运重量 [kg] | 加速度/减速度 [m/s ²] | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | | |
| 32 | 9.76 | | 12.31 | | | |
| 33 | | | 12.17 | | | |
| 34 | | | 12.04 | | | |
| 35 | | | 11.90 | | | |
| 36 | | | 11.77 | | | |
| 37 | | | 11.64 | | | |
| 38 | | | 11.52 | | | |
| 39 | | | 11.40 | | | |
| 40 | | | 11.28 | | | |
| 41 | | | 11.16 | | | |
| 42 | | | 11.04 | | | |
| 43 | | | 10.93 | | | |
| 44 | | | 10.82 | | | |
| 45 | | | 10.71 | | | |
| 46 | | | 10.61 | | | |
| 47 | | | 10.50 | | | |
| 48 | | | 10.40 | | | |
| 49 | | | 10.30 | | | |
| 50 | | | 10.20 | | | |
| 51 | | | 10.11 | | | |
| 52 | | | 10.01 | | | |
| 53 | | | 9.92 | | | |
| 54 | | | 9.83 | | | |
| 55 | | | 9.74 | | | |
| 56 | | | 9.65 | | | |
| 57 | | | 9.56 | | | |
| 58 | | | 9.48 | | | |
| 59 | | | 9.40 | | | |
| 60 | | | 9.31 | | | |

● 搬运重量—加速度/减速度图表(参考基准)

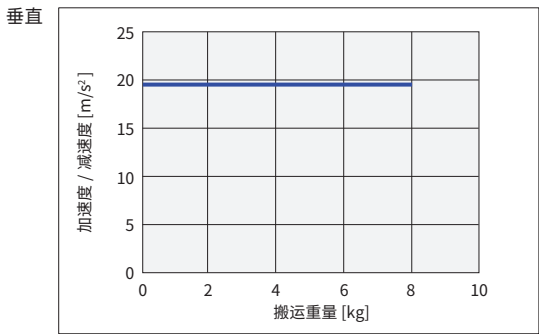
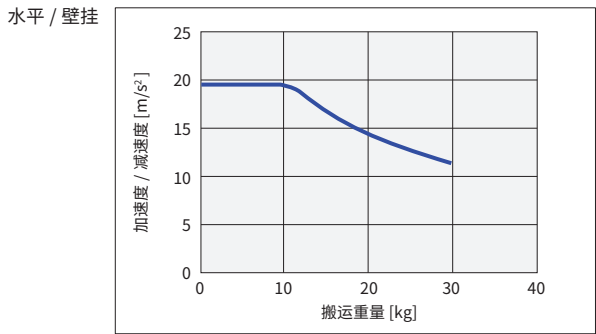
LGXS16-10 / AGXS16-H10



LGXS16-20 / AGXS16-H20



LGXS16-40 / AGXS16-H40



LGXS20

■ 惯性力矩

| 机型 | 有效行程 [mm] | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|-----------|-----------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 |
| LGXS20-10 | - | 2.524 | 2.585 | 2.647 | 2.709 | 2.770 | 2.832 | 2.894 | 2.955 | 3.017 | 3.079 | 3.140 | 3.202 | 3.264 | 3.325 | 3.387 | 3.448 | 3.510 | 3.572 | 3.633 | 3.695 | 3.757 | 3.818 | 3.880 |
| LGXS20-20 | - | 2.863 | 2.924 | 2.986 | 3.048 | 3.109 | 3.171 | 3.232 | 3.294 | 3.356 | 3.417 | 3.479 | 3.541 | 3.602 | 3.664 | 3.726 | 3.787 | 3.849 | 3.911 | 3.972 | 4.034 | 4.096 | 4.157 | 4.219 |
| LGXS20-40 | - | 4.309 | 4.371 | 4.433 | 4.494 | 4.556 | 4.618 | 4.679 | 4.741 | 4.803 | 4.864 | 4.926 | 4.988 | 5.049 | 5.111 | 5.173 | 5.234 | 5.296 | 5.357 | 5.419 | 5.481 | 5.542 | 5.604 | 5.666 |

LGXS20 AGXS20

■ 加速度/减速度

| 机型 | LGXS20-10/AGXS20-10 | | LGXS20-20/AGXS20-20 | | LGXS20-40/AGXS20-40 | |
|-----------|-----------------------------|------|-----------------------------|------|-----------------------------|------|
| | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 |
| 搬运重量 [kg] | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | |
| 0 | 2.5 | 3.8 | 7.8 | 9.95 | 9.61 | 9.61 |
| 1 | 2.5 | 3.74 | 7.7 | 9.67 | 9.61 | 9.12 |
| 2 | 2.5 | 3.69 | 7.61 | 9.4 | 9.61 | 8.64 |
| 3 | 2.5 | 3.64 | 7.52 | 9.13 | 9.61 | 8.16 |
| 4 | 2.5 | 3.59 | 7.43 | 8.86 | 9.61 | 7.68 |
| 5 | 2.5 | 3.54 | 7.34 | 8.59 | 9.61 | 7.2 |
| 6 | 2.5 | 3.49 | 7.25 | 8.32 | 9.61 | 6.72 |
| 7 | 2.5 | 3.44 | 7.16 | 8.05 | 9.61 | 6.24 |
| 8 | 2.5 | 3.39 | 7.07 | 7.78 | 9.61 | 5.76 |
| 9 | 2.5 | 3.34 | 6.98 | 7.51 | 9.61 | 5.28 |
| 10 | 2.5 | 3.29 | 6.89 | 7.24 | 9.2 | 4.8 |
| 11 | 2.5 | 3.24 | 6.81 | 6.97 | 8.83 | 4.32 |
| 12 | 2.5 | 3.19 | 6.72 | 6.7 | 8.48 | 3.84 |
| 13 | 2.5 | 3.14 | 6.64 | 6.43 | 8.17 | 3.36 |
| 14 | 2.5 | 3.09 | 6.55 | 6.16 | 7.87 | 2.88 |
| 15 | 2.5 | 3.04 | 6.47 | 5.89 | 7.6 | 2.4 |
| 16 | 2.5 | 2.99 | 6.39 | 5.62 | 7.34 | |
| 17 | 2.5 | 2.94 | 6.31 | 5.35 | 7.1 | |
| 18 | 2.5 | 2.89 | 6.23 | 5.08 | 6.88 | |
| 19 | 2.5 | 2.83 | 6.15 | 4.81 | 6.67 | |
| 20 | 2.5 | 2.78 | 6.07 | 4.54 | 6.47 | |
| 21 | 2.5 | 2.73 | 5.99 | 4.27 | 6.28 | |
| 22 | 2.5 | 2.68 | 5.91 | 4 | 6.11 | |
| 23 | 2.5 | 2.63 | 5.83 | 3.73 | 5.94 | |
| 24 | 2.5 | 2.58 | 5.76 | 3.46 | 5.78 | |
| 25 | 2.5 | 2.53 | 5.68 | 3.19 | 5.63 | |
| 26 | 2.5 | 2.48 | 5.6 | 2.92 | 5.49 | |
| 27 | 2.5 | 2.43 | 5.53 | 2.65 | 5.36 | |
| 28 | 2.5 | 2.38 | 5.46 | 2.38 | 5.23 | |
| 29 | 2.5 | 2.33 | 5.38 | 2.11 | 5.11 | |
| 30 | 2.5 | 2.28 | 5.31 | 1.84 | 4.99 | |
| 31 | 2.5 | 2.23 | 5.24 | 1.57 | 4.88 | |
| 32 | 2.5 | 2.18 | 5.17 | 1.3 | 4.77 | |
| 33 | 2.5 | 2.13 | 5.1 | 1.03 | 4.67 | |
| 34 | 2.5 | 2.08 | 5.03 | 0.76 | 4.57 | |
| 35 | 2.5 | 2.03 | 4.96 | 0.5 | 4.48 | |
| 36 | 2.44 | 1.98 | 4.89 | | 4.39 | |
| 37 | 2.38 | 1.93 | 4.82 | | 4.3 | |
| 38 | 2.33 | 1.87 | 4.76 | | 4.22 | |
| 39 | 2.28 | 1.82 | 4.69 | | 4.14 | |
| 40 | 2.23 | 1.77 | 4.63 | | 4.06 | |
| 41 | 2.18 | 1.72 | 4.56 | | 3.99 | |
| 42 | 2.14 | 1.67 | 4.5 | | 3.91 | |
| 43 | 2.09 | 1.62 | 4.43 | | 3.85 | |
| 44 | 2.05 | 1.57 | 4.37 | | 3.78 | |
| 45 | 2.01 | 1.52 | 4.31 | | 3.71 | |
| 46 | 1.97 | 1.47 | 4.25 | | 3.65 | |
| 47 | 1.94 | 1.42 | 4.19 | | 3.59 | |
| 48 | 1.9 | 1.37 | 4.13 | | 3.53 | |
| 49 | 1.87 | 1.32 | 4.07 | | 3.48 | |
| 50 | 1.83 | 1.27 | 4.01 | | 3.42 | |
| 51 | 1.8 | 1.22 | 3.95 | | 3.37 | |
| 52 | 1.77 | 1.17 | 3.9 | | 3.32 | |
| 53 | 1.74 | 1.12 | 3.84 | | 3.27 | |
| 54 | 1.71 | 1.07 | 3.79 | | 3.22 | |
| 55 | 1.68 | 1.02 | 3.73 | | 3.17 | |
| 56 | 1.66 | 0.96 | 3.68 | | 3.13 | |
| 57 | 1.63 | 0.91 | 3.63 | | 3.08 | |
| 58 | 1.61 | 0.86 | 3.57 | | 3.04 | |
| 59 | 1.58 | 0.81 | 3.52 | | 3 | |
| 60 | 1.56 | 0.76 | 3.47 | | 2.96 | |
| 61 | 1.53 | 0.71 | 3.42 | | 2.92 | |
| 62 | 1.51 | 0.66 | 3.37 | | 2.88 | |
| 63 | 1.49 | 0.61 | 3.32 | | 2.84 | |
| 64 | 1.47 | 0.56 | 3.27 | | 2.8 | |
| 65 | 1.45 | 0.51 | 3.23 | | 2.77 | |
| 66 | 1.43 | | 3.18 | | | |
| 67 | 1.41 | | 3.13 | | | |
| 68 | 1.39 | | 3.09 | | | |
| 69 | 1.37 | | 3.04 | | | |
| 70 | 1.35 | | 3 | | | |
| 71 | 1.34 | | 2.96 | | | |
| 72 | 1.32 | | 2.92 | | | |
| 73 | 1.3 | | 2.87 | | | |
| 74 | 1.29 | | 2.83 | | | |
| 75 | 1.27 | | 2.79 | | | |
| 76 | 1.26 | | 2.75 | | | |
| 77 | 1.24 | | 2.72 | | | |
| 78 | 1.23 | | 2.68 | | | |
| 79 | 1.21 | | 2.64 | | | |
| 80 | 1.2 | | 2.6 | | | |

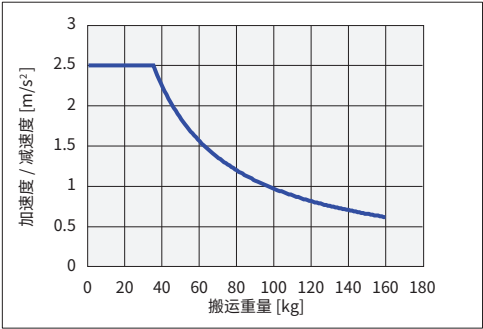
| 机型 | LGXS20-10/AGXS20-10 | | LGXS20-20/AGXS20-20 | | LGXS20-40/AGXS20-40 | |
|-----------|-----------------------------|----|-----------------------------|----|-----------------------------|----|
| | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 |
| 搬运重量 [kg] | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | |
| 81 | 1.18 | | 2.57 | | | |
| 82 | 1.17 | | 2.53 | | | |
| 83 | 1.16 | | 2.5 | | | |
| 84 | 1.14 | | 2.46 | | | |
| 85 | 1.13 | | 2.43 | | | |
| 86 | 1.12 | | 2.4 | | | |
| 87 | 1.11 | | 2.37 | | | |
| 88 | 1.1 | | 2.34 | | | |
| 89 | 1.08 | | 2.31 | | | |
| 90 | 1.07 | | 2.28 | | | |
| 91 | 1.06 | | 2.25 | | | |
| 92 | 1.05 | | 2.22 | | | |
| 93 | 1.04 | | 2.19 | | | |
| 94 | 1.03 | | 2.17 | | | |
| 95 | 1.02 | | 2.14 | | | |
| 96 | 1.01 | | 2.12 | | | |
| 97 | 1 | | 2.09 | | | |
| 98 | 0.99 | | 2.07 | | | |
| 99 | 0.98 | | 2.05 | | | |
| 100 | 0.97 | | 2.02 | | | |
| 101 | 0.96 | | 2 | | | |
| 102 | 0.95 | | 1.98 | | | |
| 103 | 0.94 | | 1.96 | | | |
| 104 | 0.94 | | 1.94 | | | |
| 105 | 0.93 | | 1.92 | | | |
| 106 | 0.92 | | 1.9 | | | |
| 107 | 0.91 | | 1.89 | | | |
| 108 | 0.9 | | 1.87 | | | |
| 109 | 0.9 | | 1.86 | | | |
| 110 | 0.89 | | 1.84 | | | |
| 111 | 0.88 | | 1.83 | | | |
| 112 | 0.87 | | 1.81 | | | |
| 113 | 0.87 | | 1.8 | | | |
| 114 | 0.86 | | 1.79 | | | |
| 115 | 0.85 | | 1.78 | | | |
| 116 | 0.84 | | 1.77 | | | |
| 117 | 0.84 | | 1.76 | | | |
| 118 | 0.83 | | 1.75 | | | |
| 119 | 0.82 | | 1.74 | | | |
| 120 | 0.82 | | 1.73 | | | |
| 121 | 0.81 | | 1.72 | | | |
| 122 | 0.8 | | 1.72 | | | |
| 123 | 0.8 | | 1.71 | | | |
| 124 | 0.79 | | 1.71 | | | |
| 125 | 0.79 | | 1.7 | | | |
| 126 | 0.78 | | 1.7 | | | |
| 127 | 0.77 | | 1.69 | | | |
| 128 | 0.77 | | 1.69 | | | |
| 129 | 0.76 | | 1.69 | | | |
| 130 | 0.76 | | 1.69 | | | |
| 131 | 0.75 | | | | | |
| 132 | 0.75 | | | | | |
| 133 | 0.74 | | | | | |
| 134 | 0.74 | | | | | |
| 135 | 0.73 | | | | | |
| 136 | 0.73 | | | | | |
| 137 | 0.72 | | | | | |
| 138 | 0.72 | | | | | |
| 139 | 0.71 | | | | | |
| 140 | 0.71 | | | | | |
| 141 | 0.7 | | | | | |
| 142 | 0.7 | | | | | |
| 143 | 0.69 | | | | | |
| 144 | 0.69 | | | | | |
| 145 | 0.68 | | | | | |
| 146 | 0.68 | | | | | |
| 147 | 0.67 | | | | | |
| 148 | 0.67 | | | | | |
| 149 | 0.66 | | | | | |
| 150 | 0.66 | | | | | |
| 151 | 0.66 | | | | | |
| 152 | 0.65 | | | | | |
| 153 | 0.65 | | | | | |
| 154 | 0.64 | | | | | |
| 155 | 0.64 | | | | | |
| 156 | 0.64 | | | | | |
| 157 | 0.63 | | | | | |
| 158 | 0.63 | | | | | |
| 159 | 0.62 | | | | | |
| 160 | 0.62 | | | | | |

加速度/减速度、惯性力矩 (Advanced机型)

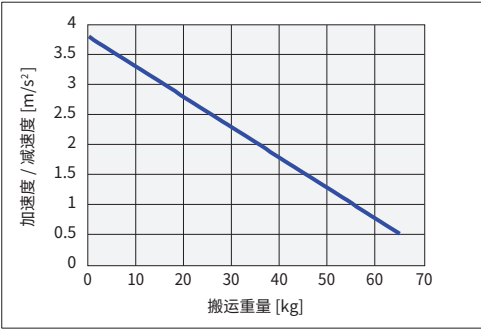
● 搬运重量—加速度/减速度图表(参考基准)

LGXS20-10 / AGXS20-10

水平 / 壁挂

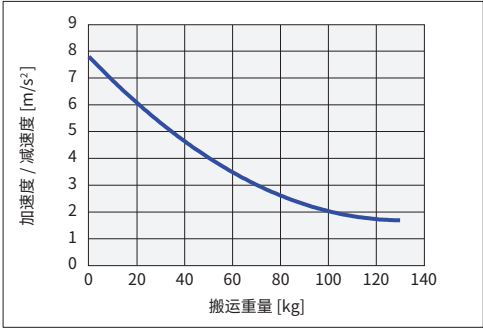


垂直

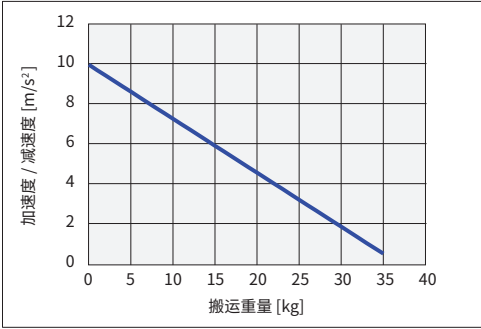


LGXS20-20 / AGXS20-20

水平 / 壁挂

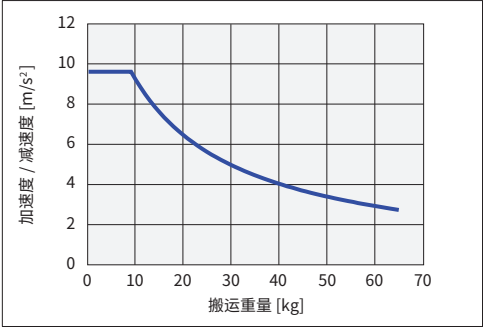


垂直

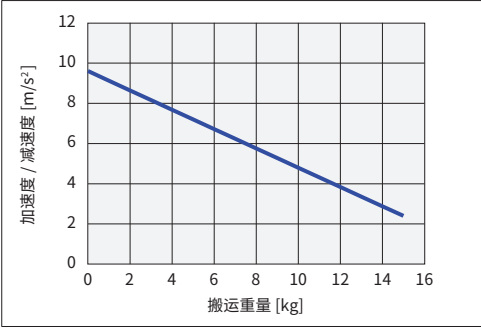


LGXS20-40 / AGXS20-40

水平 / 壁挂



垂直



特点

无马达
Basic机型
LBAS

无马达
Advanced机型
LGXS

无马达
Basic机型
LBAR

带马达
Basic机型
ABAS

带马达
Advanced机型
AGXS

带马达
Basic机型
ABAR

加速度/减速度
容许惯性力矩

选配件

单轴机器人
定位器

EP-01

LBAR04

■ 惯性力矩

| [kg·m ² ×10 ⁻⁴] | 有效行程 [mm] | | | | | | | | | |
|--|-----------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| 机型 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 |
| LBAR04-6 | 0.063 | 0.067 | 0.071 | 0.075 | 0.079 | 0.083 | 0.087 | 0.091 | 0.096 | 0.100 |
| LBAR04-12 | 0.068 | 0.072 | 0.077 | 0.082 | 0.087 | 0.092 | 0.097 | 0.101 | 0.106 | 0.111 |

LBAR04

ABAR04

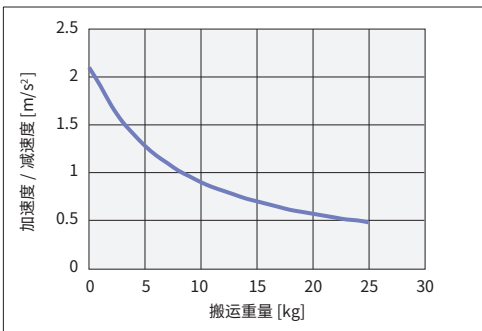
■ 加速度/减速度

| 机型 | LBAR04-6/ABAR04-6 | | LBAR04-12/ABAR04-12 | |
|-----------|-----------------------------|------|-----------------------------|------|
| | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 |
| 搬运重量 [kg] | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | |
| 0 | 2.1 | 2.1 | 4.2 | 3.6 |
| 1 | 1.91 | 2.1 | 3.84 | 2.4 |
| 2 | 1.7 | 1.64 | 2.99 | 1.8 |
| 3 | 1.53 | 1.34 | 2.45 | 1.44 |
| 4 | 1.4 | 1.14 | 2.07 | |
| 5 | 1.28 | 0.99 | 1.8 | |
| 6 | 1.18 | | 1.58 | |
| 7 | 1.1 | | 1.42 | |
| 8 | 1.02 | | 1.28 | |
| 9 | 0.96 | | 1.17 | |
| 10 | 0.9 | | 1.08 | |
| 11 | 0.85 | | 1 | |
| 12 | 0.81 | | 0.93 | |
| 13 | 0.77 | | 0.87 | |
| 14 | 0.73 | | 0.81 | |
| 15 | 0.7 | | 0.77 | |
| 16 | 0.67 | | | |
| 17 | 0.64 | | | |
| 18 | 0.61 | | | |
| 19 | 0.59 | | | |
| 20 | 0.57 | | | |
| 21 | 0.55 | | | |
| 22 | 0.53 | | | |
| 23 | 0.51 | | | |
| 24 | 0.5 | | | |
| 25 | 0.48 | | | |

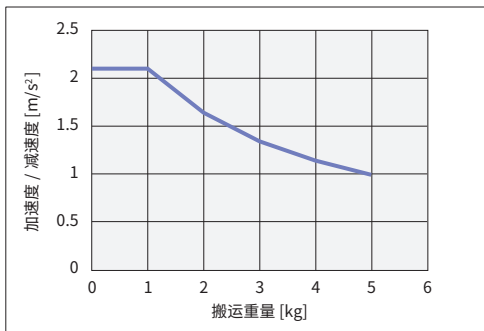
● 搬运重量—加速度/减速度图表(参考基准)

LBAR04-6 / ABAR04-6

水平 / 壁挂

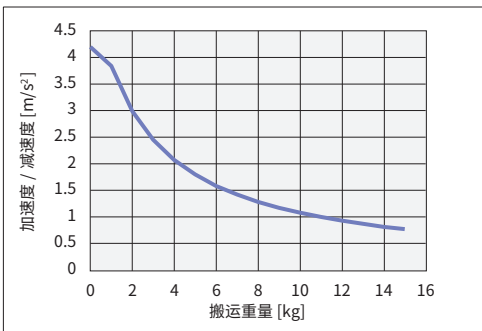


垂直

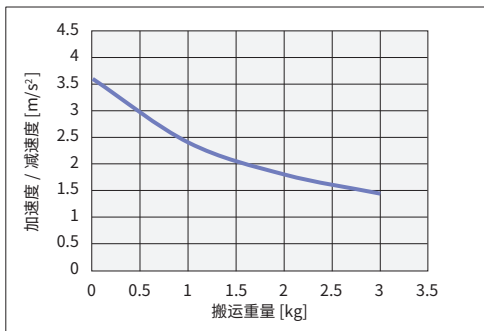


LBAR04-12 / ABAR04-12

水平 / 壁挂



垂直



加速度/减速度、惯性力矩 (Basic机型 拉杆型)

LBAR05

■ 惯性力矩

| [kg·m ² ×10 ⁻⁴] | 有效行程 [mm] | | | | | | | | | | | | |
|--|-----------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|--|
| 机型 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | |
| LBAR05-5 | 0.081 | 0.090 | 0.098 | 0.106 | 0.114 | 0.122 | 0.131 | 0.139 | 0.147 | 0.155 | 0.163 | 0.172 | |
| LBAR05-10 | 0.107 | 0.115 | 0.124 | 0.133 | 0.142 | 0.151 | 0.160 | 0.169 | 0.177 | 0.186 | 0.195 | 0.204 | |
| LBAR05-20 | 0.208 | 0.219 | 0.230 | 0.242 | 0.253 | 0.265 | 0.276 | 0.288 | 0.299 | 0.310 | 0.322 | 0.333 | |

LBAR05 ABAR05

■ 加速度/减速度

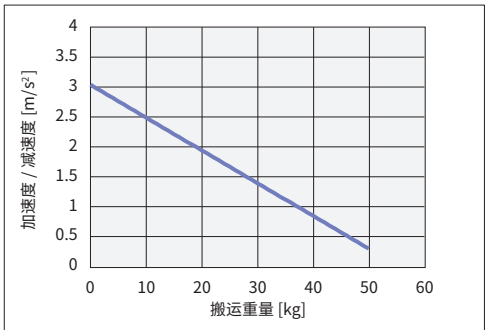
| 机型 | LBAR05-5/ABAR05-5 | | LBAR05-10/ABAR05-10 | | LBAR05-20/ABAR05-20 | |
|-----------|-----------------------------|------|-----------------------------|------|-----------------------------|------|
| | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 |
| 搬运重量 [kg] | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | |
| 0 | 3.04 | 3.34 | 4.64 | 4.86 | 7.44 | 7.44 |
| 1 | 2.98 | 3.18 | 4.44 | 4.56 | 7.44 | 6.42 |
| 2 | 2.93 | 3.03 | 4.25 | 4.3 | 7.44 | 5.41 |
| 3 | 2.87 | 2.88 | 4.07 | 4.06 | 7.44 | 4.4 |
| 4 | 2.82 | 2.73 | 3.9 | 3.85 | 7.44 | 3.39 |
| 5 | 2.76 | 2.58 | 3.73 | 3.66 | 7.44 | |
| 6 | 2.71 | 2.43 | 3.57 | 3.49 | 6.64 | |
| 7 | 2.65 | 2.28 | 3.41 | 3.34 | 6 | |
| 8 | 2.6 | 2.13 | 3.27 | 3.19 | 5.47 | |
| 9 | 2.54 | 1.98 | 3.12 | | 5.02 | |
| 10 | 2.49 | 1.83 | 2.99 | | 4.65 | |
| 11 | 2.43 | 1.68 | 2.86 | | 4.32 | |
| 12 | 2.38 | 1.53 | 2.74 | | 4.04 | |
| 13 | 2.32 | 1.38 | 2.62 | | 3.79 | |
| 14 | 2.27 | 1.23 | 2.51 | | 3.57 | |
| 15 | 2.21 | 1.08 | 2.41 | | 3.38 | |
| 16 | 2.16 | 0.93 | 2.31 | | | |
| 17 | 2.1 | | 2.22 | | | |
| 18 | 2.05 | | 2.14 | | | |
| 19 | 2 | | 2.06 | | | |
| 20 | 1.94 | | 1.99 | | | |
| 21 | 1.89 | | 1.93 | | | |
| 22 | 1.83 | | 1.87 | | | |
| 23 | 1.78 | | 1.82 | | | |
| 24 | 1.72 | | 1.77 | | | |
| 25 | 1.67 | | 1.74 | | | |
| 26 | 1.61 | | | | | |
| 27 | 1.56 | | | | | |
| 28 | 1.5 | | | | | |
| 29 | 1.45 | | | | | |
| 30 | 1.39 | | | | | |
| 31 | 1.34 | | | | | |
| 32 | 1.28 | | | | | |
| 33 | 1.23 | | | | | |
| 34 | 1.17 | | | | | |
| 35 | 1.12 | | | | | |
| 36 | 1.07 | | | | | |
| 37 | 1.01 | | | | | |
| 38 | 0.96 | | | | | |
| 39 | 0.9 | | | | | |
| 40 | 0.85 | | | | | |
| 41 | 0.79 | | | | | |

| 机型 | LBAR05-5/ABAR05-5 | | LBAR05-10/ABAR05-10 | | LBAR05-20/ABAR05-20 | |
|-----------|-----------------------------|----|-----------------------------|----|-----------------------------|----|
| | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 |
| 搬运重量 [kg] | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | | 加速度/减速度 [m/s ²] | |
| 42 | 0.74 | | | | | |
| 43 | 0.68 | | | | | |
| 44 | 0.63 | | | | | |
| 45 | 0.57 | | | | | |
| 46 | 0.52 | | | | | |
| 47 | 0.46 | | | | | |
| 48 | 0.41 | | | | | |
| 49 | 0.35 | | | | | |
| 50 | 0.3 | | | | | |

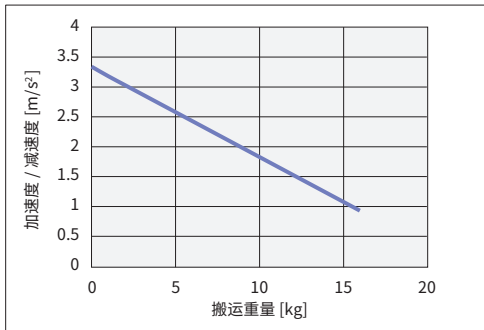
● 搬运重量—加速度/减速度图表(参考基准)

LBAR05-5 / ABAR05-5

水平 / 壁挂



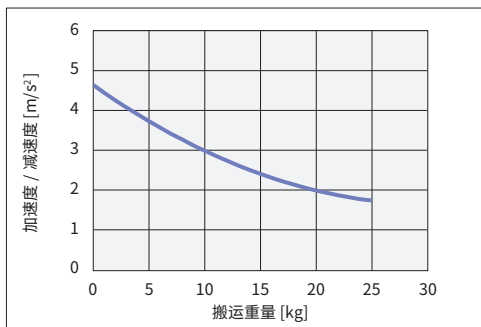
垂直



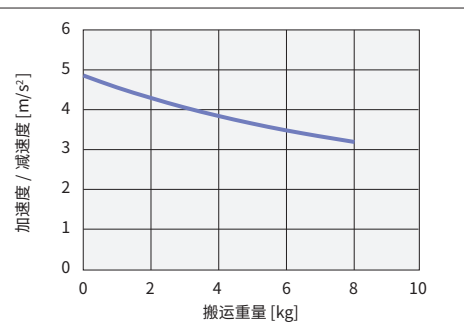
● 搬运重量—加速度/减速度图表(参考基准)

LBAR05-10 / ABAR05-10

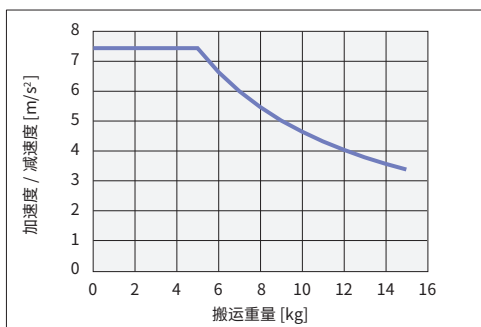
水平 / 壁挂



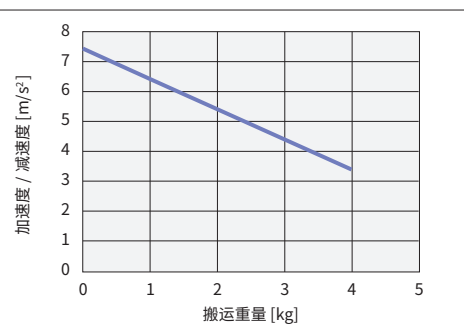
垂直

**LBAR05-20 / ABAR05-20**

水平 / 壁挂



垂直



加速度/减速度、惯性力矩 (Basic机型 拉杆型)

LBAR08

惯性力矩

| [kg m ² × 10 ⁻⁴] | 有效行程 [mm] | | | | | | | | | | | | | | | |
|---|-----------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| 机型 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| LBAR08-5 | 0.252 | 0.278 | 0.303 | 0.329 | 0.354 | 0.379 | 0.405 | 0.430 | 0.456 | 0.481 | 0.507 | 0.532 | 0.558 | 0.583 | 0.608 | 0.634 |
| LBAR08-10 | 0.288 | 0.314 | 0.340 | 0.366 | 0.392 | 0.418 | 0.444 | 0.470 | 0.496 | 0.522 | 0.548 | 0.574 | 0.600 | 0.626 | 0.652 | 0.678 |
| LBAR08-20 | 0.436 | 0.464 | 0.492 | 0.520 | 0.549 | 0.577 | 0.605 | 0.633 | 0.661 | 0.690 | 0.718 | 0.746 | 0.774 | 0.802 | 0.831 | 0.859 |

LBAR08 ABAR08

加速度/减速度

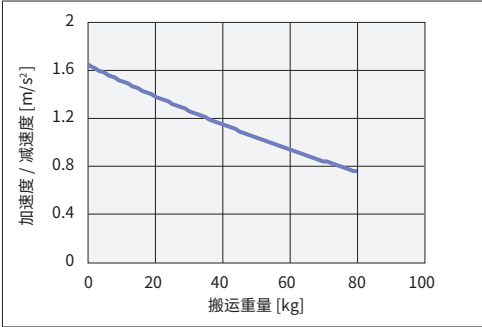
| 机型 | LBAR08-5/ABAR08-5 | | LBAR08-10/ABAR08-10 | | LBAR08-20/ABAR08-20 | |
|-----------|-------------------|------|---------------------|------|---------------------|------|
| | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 |
| 搬运重量 [kg] | 加速度/减速度 [m/s²] | | 加速度/减速度 [m/s²] | | 加速度/减速度 [m/s²] | |
| 0 | 1.65 | 1.65 | 6.09 | 4.79 | 8.51 | 8.5 |
| 1 | 1.63 | 1.62 | 5.97 | 4.54 | 8.2 | 7.39 |
| 2 | 1.62 | 1.59 | 5.86 | 4.31 | 7.9 | 6.42 |
| 3 | 1.6 | 1.57 | 5.74 | 4.09 | 7.61 | 5.59 |
| 4 | 1.59 | 1.54 | 5.63 | 3.88 | 7.33 | 4.89 |
| 5 | 1.58 | 1.51 | 5.52 | 3.68 | 7.05 | 4.33 |
| 6 | 1.56 | 1.49 | 5.42 | 3.5 | 6.77 | 3.91 |
| 7 | 1.55 | 1.46 | 5.31 | 3.32 | 6.51 | 3.62 |
| 8 | 1.54 | 1.44 | 5.21 | 3.16 | 6.24 | 3.46 |
| 9 | 1.52 | 1.41 | 5.1 | 3.01 | 5.99 | |
| 10 | 1.51 | 1.38 | 5 | 2.87 | 5.74 | |
| 11 | 1.5 | 1.36 | 4.9 | 2.74 | 5.5 | |
| 12 | 1.49 | 1.33 | 4.8 | 2.62 | 5.26 | |
| 13 | 1.47 | 1.3 | 4.7 | 2.52 | 5.03 | |
| 14 | 1.46 | 1.28 | 4.61 | 2.42 | 4.8 | |
| 15 | 1.45 | 1.25 | 4.51 | 2.34 | 4.58 | |
| 16 | 1.43 | 1.23 | 4.42 | 2.27 | 4.37 | |
| 17 | 1.42 | 1.2 | 4.33 | 2.21 | 4.16 | |
| 18 | 1.41 | 1.17 | 4.24 | 2.16 | 3.96 | |
| 19 | 1.4 | 1.15 | 4.15 | 2.13 | 3.76 | |
| 20 | 1.38 | 1.12 | 4.06 | 2.1 | 3.57 | |
| 21 | 1.37 | 1.09 | 3.98 | | 3.38 | |
| 22 | 1.36 | 1.07 | 3.89 | | 3.21 | |
| 23 | 1.35 | 1.04 | 3.81 | | 3.03 | |
| 24 | 1.34 | 1.02 | 3.73 | | 2.87 | |
| 25 | 1.32 | 0.99 | 3.65 | | 2.71 | |
| 26 | 1.31 | 0.96 | 3.57 | | 2.55 | |
| 27 | 1.3 | 0.94 | 3.49 | | 2.4 | |
| 28 | 1.29 | 0.91 | 3.42 | | 2.26 | |
| 29 | 1.28 | 0.88 | 3.34 | | 2.13 | |
| 30 | 1.26 | 0.86 | 3.27 | | 1.99 | |
| 31 | 1.25 | | 3.2 | | | |
| 32 | 1.24 | | 3.13 | | | |
| 33 | 1.23 | | 3.06 | | | |
| 34 | 1.22 | | 2.99 | | | |
| 35 | 1.21 | | 2.93 | | | |
| 36 | 1.19 | | 2.86 | | | |
| 37 | 1.18 | | 2.8 | | | |
| 38 | 1.17 | | 2.74 | | | |
| 39 | 1.16 | | 2.68 | | | |
| 40 | 1.15 | | 2.62 | | | |
| 41 | 1.14 | | 2.57 | | | |
| 42 | 1.13 | | 2.51 | | | |
| 43 | 1.12 | | 2.46 | | | |
| 44 | 1.11 | | 2.41 | | | |
| 45 | 1.09 | | 2.36 | | | |
| 46 | 1.08 | | 2.31 | | | |
| 47 | 1.07 | | 2.26 | | | |
| 48 | 1.06 | | 2.21 | | | |
| 49 | 1.05 | | 2.17 | | | |
| 50 | 1.04 | | 2.12 | | | |
| 51 | 1.03 | | 2.08 | | | |
| 52 | 1.02 | | 2.04 | | | |
| 53 | 1.01 | | 2 | | | |
| 54 | 1 | | 1.96 | | | |
| 55 | 0.99 | | 1.93 | | | |
| 56 | 0.98 | | 1.89 | | | |
| 57 | 0.97 | | 1.86 | | | |
| 58 | 0.96 | | 1.83 | | | |
| 59 | 0.95 | | 1.8 | | | |
| 60 | 0.94 | | 1.77 | | | |
| 61 | 0.93 | | | | | |
| 62 | 0.92 | | | | | |
| 63 | 0.91 | | | | | |
| 64 | 0.9 | | | | | |
| 65 | 0.89 | | | | | |
| 66 | 0.88 | | | | | |
| 67 | 0.87 | | | | | |
| 68 | 0.86 | | | | | |
| 69 | 0.85 | | | | | |
| 70 | 0.84 | | | | | |
| 71 | 0.84 | | | | | |
| 72 | 0.83 | | | | | |
| 73 | 0.82 | | | | | |
| 74 | 0.81 | | | | | |
| 75 | 0.8 | | | | | |
| 76 | 0.79 | | | | | |
| 77 | 0.78 | | | | | |

| 机型 | LBAR08-5/ABAR08-5 | | LBAR08-10/ABAR08-10 | | LBAR08-20/ABAR08-20 | |
|-----------|-------------------|------|---------------------|----|---------------------|----|
| 搬运重量 [kg] | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 | 水平/壁挂 | 垂直 |
| | 加速度/减速度 [m/s²] | | 加速度/减速度 [m/s²] | | 加速度/减速度 [m/s²] | |
| | 78 | 0.77 | | | | |
| | 79 | 0.76 | | | | |
| 80 | 0.76 | | | | | |

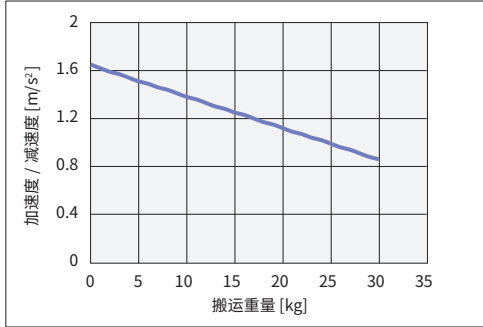
● 搬运重量—加速度/减速度图表(参考基准)

LBAR08-5 / ABAR08-5

水平 / 壁挂

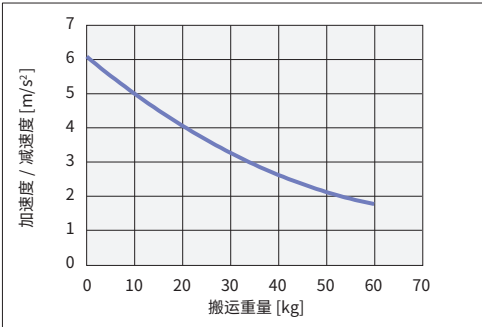


垂直

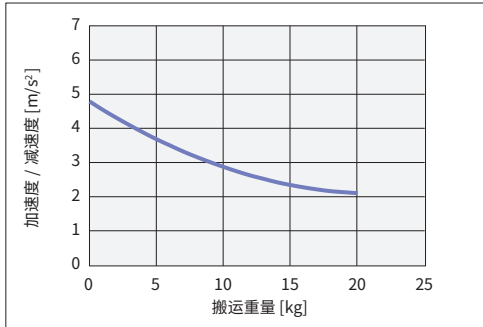


LBAR08-10 / ABAR08-10

水平 / 壁挂

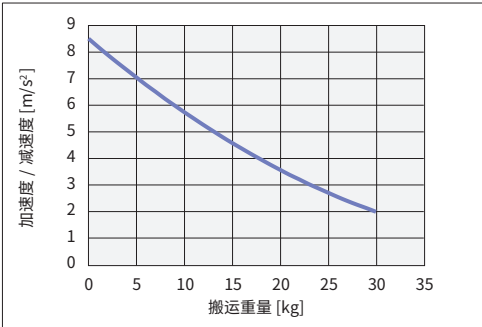


垂直

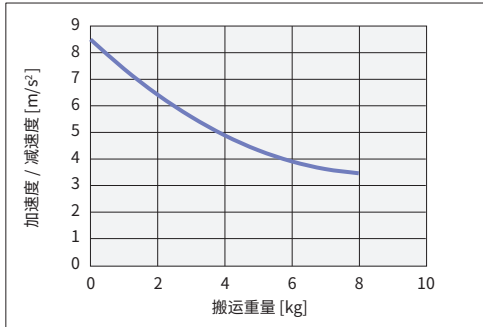


LBAR08-20 / ABAR08-20

水平 / 壁挂



垂直



特点

无马达
(滑块型)
Basic机型
LBAS

无马达
(滑块型)
Advanced机型
LGXS

无马达
(拉杆型)
Basic机型
LBAR

带马达
(滑块型)
Basic机型
ABAS

带马达
(滑块型)
Advanced机型
AGXS

带马达
(拉杆型)
Basic机型
ABAR

加速度/减速度
容许惯性力矩

选配件

单轴机型 / 定位器
EP-01

■ 传感器规格

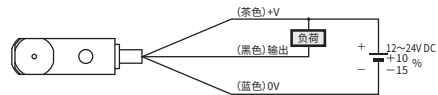
| 项目 | 规格 |
|------|---|
| 厂商名称 | Panasonic Industrial Device SUNX, Co., Ltd. |
| 型号 | GX-F8A GX-F8B |
| 输出方式 | NPN型 |
| 输出动作 | 接近时ON 离开时ON |
| 电源电压 | DC12~24V |

| 项目 | 规格 |
|---------|--------------------|
| 负载电流 | 100 mA以下 |
| 消耗电流 | 15 mA以下 |
| 指示灯 | 橙色LED(输出ON时亮灯) |
| 环境温度、湿度 | -25~+75°C、35~85%RH |
| 保护构造 | IP68 |
| 电缆长度 | 5 m |

【注意事项】

- 传感器固定用螺丝紧固扭矩: 0.5 N·m
- 传感器检测面与传感器板的间隙约为1 mm。
- 传感器规格的详情请向厂商确认。
- 作为原点传感器连接本公司控制器时, 请咨询本公司。

■ 接近传感器连接图

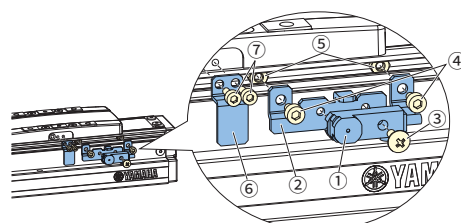


※“(黑色)输出”未配备短路保护电路。
请勿直接连接电源或容量负载。

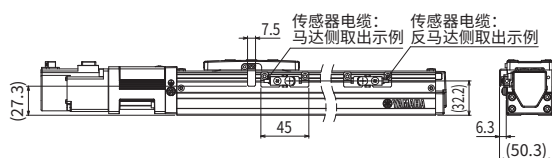
■ 接近传感器安装示例(LBAS/ABAS 左侧安装示例)

- 注1. 传感器选配件为LBAS、ABAS通用。
注2. 请客户自行安装、调整传感器选配件。
详情请参阅产品手册。
注3. 附带安装需要的螺栓、螺母。
注4. 传感器电缆为5m。请按照需要加工后安装。
注5. 传感器电缆可从马达侧、反马达侧取出。

- ① 接近传感器
- ② 传感器安装支架
- ③ 传感器固定螺丝
- ④ 支架固定螺栓
- ⑤ 支架固定螺母
- ⑥ 感应器螺丝板
- ⑦ 感应器螺丝固定螺栓



LBAS04 ABAS04



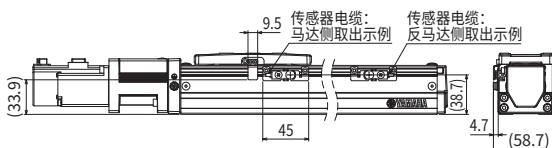
接近传感器选配件

| 分类 | 名称 | 编号 | | 数量 | 备注 |
|------|-----------|--------------|--------------|----|------------|
| | | 接近时ON(a接) | 离开时ON(b接) | | |
| Assy | 接近传感器选配件 | KFU-M2205-10 | KFU-M2205-00 | | |
| 构成部件 | ① 接近传感器 | KES-M4855-00 | KP6-M4855-01 | 1 | |
| | ② 传感器安装支架 | KFU-M22FF-00 | | 1 | |
| | ③ 传感器固定螺丝 | 90990-66J004 | | 1 | M3×0.5 长度8 |
| | ④ 支架固定螺栓 | 91312-03005 | | 2 | M3×0.5 长度5 |
| | ⑤ 支架固定螺母 | 95302-03700 | | 2 | M3 |

感应器螺丝选配件

| 分类 | 名称 | 编号 | 数量 | 备注 |
|------|-------------|--------------|----|------------|
| Assy | 感应器螺丝选配件 | KFT-M2206-00 | | |
| 构成部件 | ⑥ 感应器螺丝板 | KFT-M22G5-00 | 1 | |
| | ⑦ 感应器螺丝固定螺栓 | 90112-02J005 | 2 | M2×0.4 长度5 |

LBAS05 ABAS05



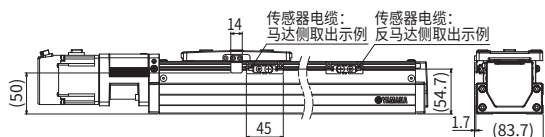
接近传感器选配件

| 分类 | 名称 | 编号 | | 数量 | 备注 |
|------|-----------|--------------|--------------|----|------------|
| | | 接近时ON(a接) | 离开时ON(b接) | | |
| Assy | 接近传感器选配件 | KFU-M2205-10 | KFU-M2205-00 | | |
| 构成部件 | ① 接近传感器 | KES-M4855-00 | KP6-M4855-01 | 1 | |
| | ② 传感器安装支架 | KFU-M22FF-00 | | 1 | |
| | ③ 传感器固定螺丝 | 90990-66J004 | | 1 | M3×0.5 长度8 |
| | ④ 支架固定螺栓 | 91312-03005 | | 2 | M3×0.5 长度5 |
| | ⑤ 支架固定螺母 | 95302-03700 | | 2 | M3 |

感应器螺丝选配件

| 分类 | 名称 | 编号 | 数量 | 备注 |
|------|-------------|--------------|----|--------------|
| Assy | 感应器螺丝选配件 | KFU-M2206-00 | | |
| 构成部件 | ⑥ 感应器螺丝板 | KFU-M22G5-00 | 1 | |
| | ⑦ 感应器螺丝固定螺栓 | 90112-2AJ005 | 2 | M2.5×0.4 长度5 |

LBAS08 ABAS08



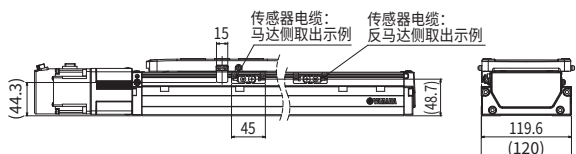
接近传感器选配件

| 分类 | 名称 | 编号 | | 数量 | 备注 |
|------|-----------|--------------|--------------|----|------------|
| | | 接近时ON(a接) | 离开时ON(b接) | | |
| Assy | 接近传感器选配件 | KFU-M2205-10 | KFU-M2205-00 | | |
| 构成部件 | ① 接近传感器 | KES-M4855-00 | KP6-M4855-01 | 1 | |
| | ② 传感器安装支架 | KFU-M22FF-00 | | 1 | |
| | ③ 传感器固定螺丝 | 90990-66J004 | | 1 | M3×0.5 长度8 |
| | ④ 支架固定螺栓 | 91312-03005 | | 2 | M3×0.5 长度5 |
| | ⑤ 支架固定螺母 | 95302-03700 | | 2 | M3 |

感应器螺丝选配件

| 分类 | 名称 | 编号 | 数量 | 备注 |
|------|-------------|--------------|----|------------|
| Assy | 感应器螺丝选配件 | KFY-M2206-00 | | |
| 构成部件 | ⑥ 感应器螺丝板 | KFY-M22G5-00 | 1 | |
| | ⑦ 感应器螺丝固定螺栓 | 91312-03005 | 2 | M3×0.5 长度5 |

LBAS12 ABAS12



接近传感器选配件

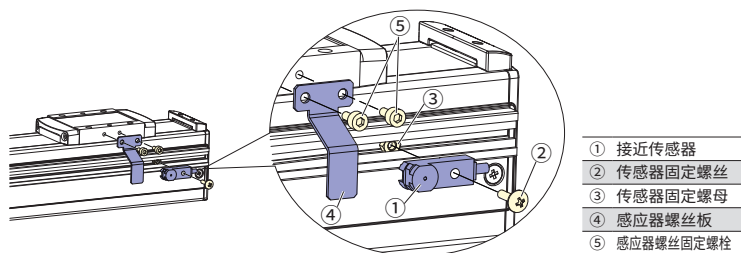
| 分类 | 名称 | 编号 | | 数量 | 备注 |
|------|-----------|--------------|--------------|----|------------|
| | | 接近时ON(a接) | 离开时ON(b接) | | |
| Assy | 接近传感器选配件 | KFU-M2205-10 | KFU-M2205-00 | | |
| 构成部件 | ① 接近传感器 | KES-M4855-00 | KP6-M4855-01 | 1 | |
| | ② 传感器安装支架 | KFU-M22FF-00 | | 1 | |
| | ③ 传感器固定螺丝 | 90990-66J004 | | 1 | M3×0.5 长度8 |
| | ④ 支架固定螺栓 | 91312-03005 | | 2 | M3×0.5 长度5 |
| | ⑤ 支架固定螺母 | 95302-03700 | | 2 | M3 |

感应器螺丝选配件

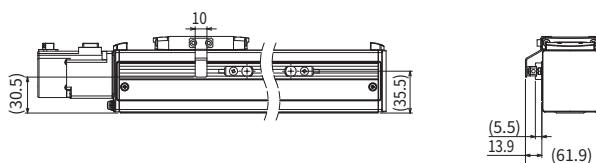
| 分类 | 名称 | 编号 | 数量 | 备注 |
|------|-------------|--------------|----|------------|
| Assy | 感应器螺丝选配件 | KFY-M2206-00 | | |
| 构成部件 | ⑥ 感应器螺丝板 | KFY-M22G5-00 | 1 | |
| | ⑦ 感应器螺丝固定螺栓 | 91312-03006 | 2 | M3×0.5 长度6 |

■ 接近传感器安装示例(LGXS/AGXS 小型 左侧安装示例)

- 注1.传感器选配件为LGXS、AGXS通用。
 注2.请客户自行安装、调整传感器选配件。
 详情请参阅产品手册。
 注3.附带安装需要的螺栓、螺母。
 注4.传感器电缆为5m。请按照需要加工后安装。
 注5.安装传感器选配件需要使用有T槽侧面安全盖。
 注6.传感器电缆可从马达侧、反马达侧取出。



LGXS05 AGXS05



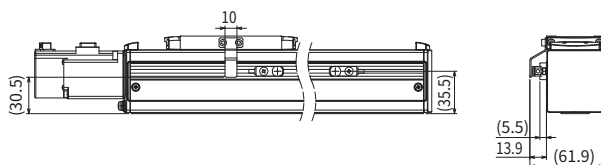
接近传感器选配件

| 分类 | 名称 | 编号 | | 数量 | 备注 |
|----------|-----------|--------------|--------------|----|-------------|
| | | 接近时ON(a接) | 离开时ON(b接) | | |
| Assy | 接近传感器选配件 | KES-M2205-10 | KES-M2205-00 | | |
| 构成 部件 | ① 接近传感器 | KES-M4855-00 | KP6-M4855-01 | 1 | |
| | ② 传感器固定螺丝 | 90990-66J025 | | 1 | M3×0.5 长度10 |
| | ③ 传感器固定螺母 | 95302-03600 | | 2 | M3 |

感应器螺丝选配件

| 分类 | 名称 | 编号 | 数量 | 备注 |
|----------|-------------|--------------|----|------------|
| Assy | 感应器螺丝选配件 | KES-M2206-00 | | |
| 构成 部件 | ④ 感应器螺丝板 | KES-M22G5-00 | 1 | |
| | ⑤ 感应器螺丝固定螺栓 | 91312-03006 | 2 | M3×0.5 长度6 |

LGXS05L AGXS05L



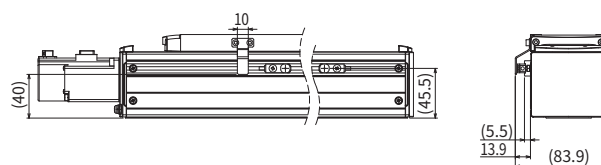
接近传感器选配件

| 分类 | 名称 | 编号 | | 数量 | 备注 |
|----------|-----------|--------------|--------------|----|-------------|
| | | 接近时ON(a接) | 离开时ON(b接) | | |
| Assy | 接近传感器选配件 | KES-M2205-10 | KES-M2205-00 | | |
| 构成 部件 | ① 接近传感器 | KES-M4855-00 | KP6-M4855-01 | 1 | |
| | ② 传感器固定螺丝 | 90990-66J025 | | 1 | M3×0.5 长度10 |
| | ③ 传感器固定螺母 | 95302-03600 | | 2 | M3 |

感应器螺丝选配件

| 分类 | 名称 | 编号 | 数量 | 备注 |
|----------|-------------|--------------|----|------------|
| Assy | 感应器螺丝选配件 | KES-M2206-00 | | |
| 构成 部件 | ④ 感应器螺丝板 | KES-M22G5-00 | 1 | |
| | ⑤ 感应器螺丝固定螺栓 | 91312-03006 | 2 | M3×0.5 长度6 |

LGXS07 AGXS07



接近传感器选配件

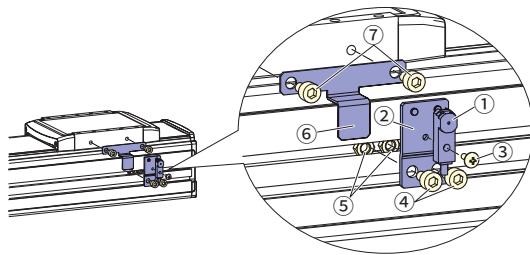
| 分类 | 名称 | 编号 | | 数量 | 备注 |
|----------|-----------|--------------|--------------|----|-------------|
| | | 接近时ON(a接) | 离开时ON(b接) | | |
| Assy | 接近传感器选配件 | KES-M2205-10 | KES-M2205-00 | | |
| 构成 部件 | ① 接近传感器 | KES-M4855-00 | KP6-M4855-01 | 1 | |
| | ② 传感器固定螺丝 | 90990-66J025 | | 1 | M3×0.5 长度10 |
| | ③ 传感器固定螺母 | 95302-03600 | | 2 | M3 |

感应器螺丝选配件

| 分类 | 名称 | 编号 | 数量 | 备注 |
|----------|-------------|--------------|----|------------|
| Assy | 感应器螺丝选配件 | KES-M2206-00 | | |
| 构成 部件 | ④ 感应器螺丝板 | KES-M22G5-00 | 1 | |
| | ⑤ 感应器螺丝固定螺栓 | 91312-03006 | 2 | M3×0.5 长度6 |

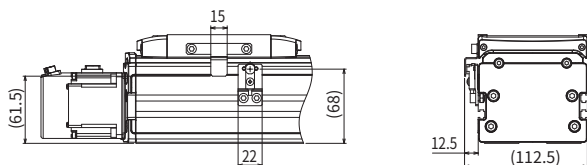
■ 接近传感器安装示例(LGXS/AGXS 中型、大型 左侧安装示例)

注1.传感器选配件为LGXS、AGXS通用。
 注2.请客户自行安装、调整传感器选配件。
 详情请参阅产品手册。
 注3.附带安装需要的螺栓、螺母。
 注4.传感器电缆为5m。请按照需要加工后安装。



- ① 接近传感器
- ② 传感器安装支架
- ③ 传感器固定螺丝
- ④ 支架固定螺栓
- ⑤ 支架固定螺母
- ⑥ 感应器螺丝板
- ⑦ 感应器螺丝固定螺栓

LGXS10 AGXS10



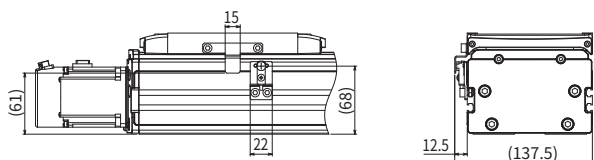
接近传感器选配件

| 分类 | 名称 | 编号 | | 数量 | 备注 |
|----------|-----------|--------------|--------------|----|------------|
| | | 接近时ON(a接) | 离开时ON(b接) | | |
| Assy | 接近传感器选配件 | KEV-M2205-10 | KEV-M2205-00 | | |
| 构成 部件 | ① 接近传感器 | KES-M4855-00 | KP6-M4855-01 | 1 | |
| | ② 传感器安装支架 | KEV-M22FF-00 | | 1 | |
| | ③ 传感器固定螺丝 | 90990-66J004 | | 1 | M3×0.5 长度8 |
| | ④ 支架固定螺栓 | 91312-05008 | | 2 | M5×0.8 长度8 |
| | ⑤ 支架固定螺母 | 95302-05700 | | 2 | M5 |

感应器螺丝选配件

| 分类 | 名称 | 编号 | 数量 | 备注 |
|----------|-------------|--------------|----|------------|
| Assy | 感应器螺丝选配件 | KEV-M2206-00 | | |
| 构成 部件 | ⑥ 感应器螺丝板 | KEV-M22G5-00 | 1 | |
| | ⑦ 感应器螺丝固定螺栓 | 91312-05008 | 2 | M5×0.8 长度8 |

LGXS12 AGXS12



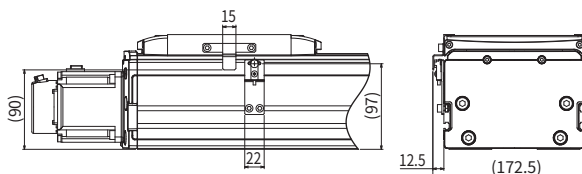
接近传感器选配件

| 分类 | 名称 | 编号 | | 数量 | 备注 |
|----------|-----------|--------------|--------------|----|------------|
| | | 接近时ON(a接) | 离开时ON(b接) | | |
| Assy | 接近传感器选配件 | KEV-M2205-10 | KEV-M2205-00 | | |
| 构成 部件 | ① 接近传感器 | KES-M4855-00 | KP6-M4855-01 | 1 | |
| | ② 传感器安装支架 | KEV-M22FF-00 | | 1 | |
| | ③ 传感器固定螺丝 | 90990-66J004 | | 1 | M3×0.5 长度8 |
| | ④ 支架固定螺栓 | 91312-05008 | | 2 | M5×0.8 长度8 |
| | ⑤ 支架固定螺母 | 95302-05700 | | 2 | M5 |

感应器螺丝选配件

| 分类 | 名称 | 编号 | 数量 | 备注 |
|----------|-------------|--------------|----|------------|
| Assy | 感应器螺丝选配件 | KEV-M2206-00 | | |
| 构成 部件 | ⑥ 感应器螺丝板 | KEV-M22G5-00 | 1 | |
| | ⑦ 感应器螺丝固定螺栓 | 91312-05008 | 2 | M5×0.8 长度8 |

LGXS16 AGXS16



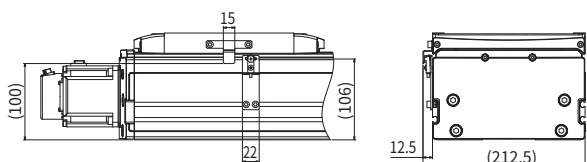
接近传感器选配件

| 分类 | 名称 | 编号 | | 数量 | 备注 |
|----------|-----------|--------------|--------------|----|------------|
| | | 接近时ON(a接) | 离开时ON(b接) | | |
| Assy | 接近传感器选配件 | KEX-M2205-10 | KEX-M2205-00 | | |
| 构成 部件 | ① 接近传感器 | KES-M4855-00 | KP6-M4855-01 | 1 | |
| | ② 传感器安装支架 | KEX-M22FF-00 | | 1 | |
| | ③ 传感器固定螺丝 | 90990-66J004 | | 1 | M3×0.5 长度8 |
| | ④ 支架固定螺栓 | 91312-05008 | | 2 | M5×0.8 长度8 |
| | ⑤ 支架固定螺母 | 95302-05700 | | 2 | M5 |

感应器螺丝选配件

| 分类 | 名称 | 编号 | 数量 | 备注 |
|----------|-------------|--------------|----|------------|
| Assy | 感应器螺丝选配件 | KEV-M2206-00 | | |
| 构成 部件 | ⑥ 感应器螺丝板 | KEV-M22G5-00 | 1 | |
| | ⑦ 感应器螺丝固定螺栓 | 91312-05008 | 2 | M5×0.8 长度8 |

LGXS20 AGXS20



接近传感器选配件

| 分类 | 名称 | 编号 | | 数量 | 备注 |
|----------|-----------|--------------|--------------|----|------------|
| | | 接近时ON(a接) | 离开时ON(b接) | | |
| Assy | 接近传感器选配件 | KEY-M2205-10 | KEY-M2205-00 | | |
| 构成 部件 | ① 接近传感器 | KES-M4855-00 | KP6-M4855-01 | 1 | |
| | ② 传感器安装支架 | KEY-M22FF-00 | | 1 | |
| | ③ 传感器固定螺丝 | 90990-66J004 | | 1 | M3×0.5 长度8 |
| | ④ 支架固定螺栓 | 91312-05008 | | 2 | M5×0.8 长度8 |
| | ⑤ 支架固定螺母 | 95302-05700 | | 2 | M5 |

感应器螺丝选配件

| 分类 | 名称 | 编号 | 数量 | 备注 |
|----------|-------------|--------------|----|------------|
| Assy | 感应器螺丝选配件 | KEV-M2206-00 | | |
| 构成 部件 | ⑥ 感应器螺丝板 | KEV-M22G5-00 | 1 | |
| | ⑦ 感应器螺丝固定螺栓 | 91312-05008 | 2 | M5×0.8 长度8 |

■ 传感器规格

| 项目 | 规格 |
|------|-----------------------------|
| 厂商名称 | KITA SENSOR TECH. CO., LTD. |
| 型号 | KT-32N |
| 输出方式 | NPN型 |
| 输出动作 | 接近时ON |
| 电源电压 | DC10~30V |
| 负载电流 | 100 mA以下 |

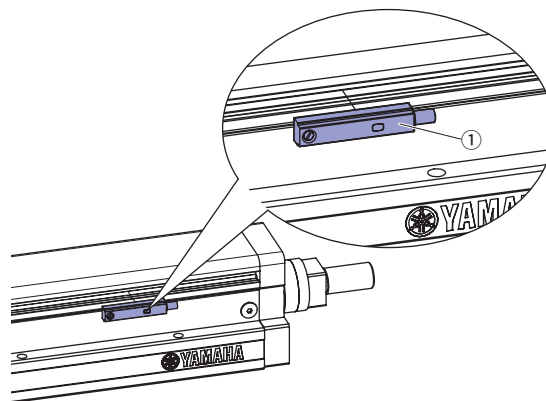
| 项目 | 规格 |
|------|-----------------|
| 消耗电流 | 17 mA以下(DC24V时) |
| 指示灯 | 红色LED(输出ON时亮灯) |
| 环境温度 | -10~+70°C |
| 保护构造 | IP67 |
| 电缆长度 | 2 m |

【注意事项】

- 传感器的检测范围请参阅产品手册。
- 传感器规格的详情请向厂商确认。
- 作为原点传感器连接本公司控制器时,请咨询本公司。

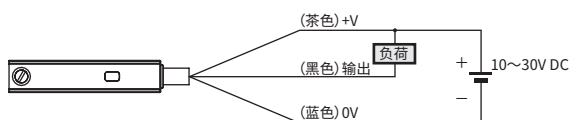
■ 磁力传感器安装示例(LBAR/ABAR 左侧安装示例)

- ※1.传感器选配件为LBAR、ABAR通用。
 ※2.请客户自行安装、调整传感器选配件。
 详情请参阅产品手册。
 ※3.可使用传感器附带的螺钉进行固定。
 ※4.传感器电缆为2m。请按照需要加工后安装。
 ※5.传感器电缆可从马达侧、反马达侧取出。



| | 名称 | 编号 | 个数 |
|---|----------|--------------|----|
| ① | 磁力传感器选配件 | KNB-M2205-00 | 1 |

■ 磁力传感器连接图



- ※”(黑色)输出”未配备短路保护电路。
 请勿直接连接电源或容量负载。

■ 供油用喷嘴(LBAS/ABAS/LBAR/ABAR用)

除LBAS12/ABAS12(H)以外,给Basic机型LBAS/ABAS/LBAR/ABAR的滚珠丝杆、线性导轨补充润滑油的专用供油用喷嘴。

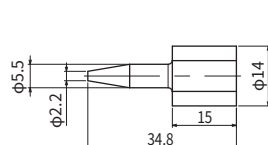
※可以安装在一般市场上销售的注油枪上使用。

● 供油用喷嘴组件

供油用前端喷嘴+供油用喷嘴的组件。

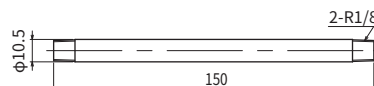
部件编号 KFU-M3861-00

● 供油用前端喷嘴



部件编号 KFU-M2941-00

● 供油用喷嘴



部件编号 KFU-M2942-00

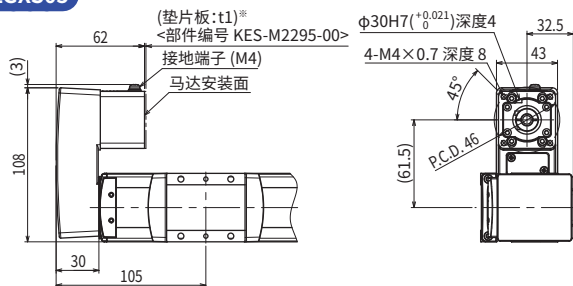
■ 供油用喷嘴(LBAS12/ABAS12(H)/LGXS/AGXS用)

给Basic机型LBAS12/ABAS12(H)和Advanced机型LGXS/AGXS的滚珠丝杆、线性导轨补充润滑油的推荐供油用喷嘴如下所示。

● 推荐供油用喷嘴

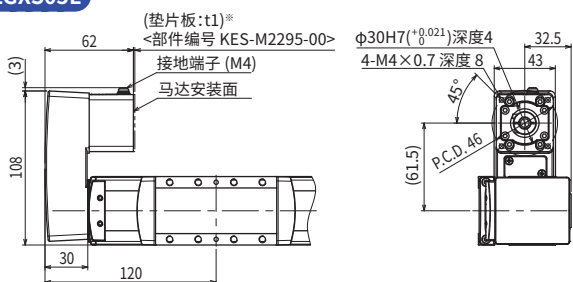
| | |
|---|---------------------|
| LBAS12/ABAS12(H) | YAMADA公司CNP-2或同等产品 |
| LGXS05/LGXS05L/LGXS07/LGXS10/LGXS12/AGXS05/AGXS05L/AGXS07/AGXS10/AGXS12 | NSK HGP NZ4前端喷嘴或同等品 |
| LGXS16/LGXS20/AGXS16/AGXS20 | 前端喷嘴外径φ10、内径φ6.5~φ7 |

LGXS05



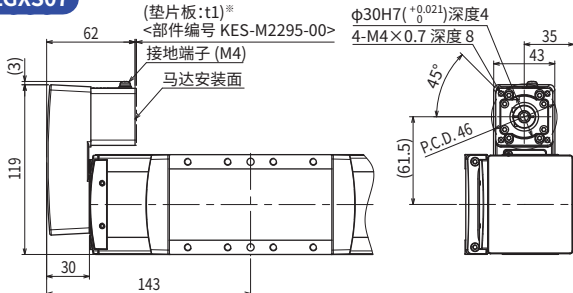
※ 垫片板的有无请参阅适用伺服马达表(P.32)。

LGXS05L



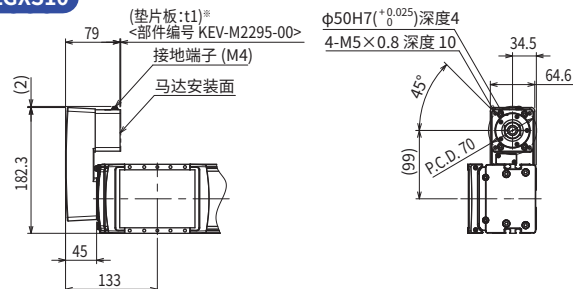
※ 垫片板的有无请参阅适用伺服马达表(P.34)。

LGXS07



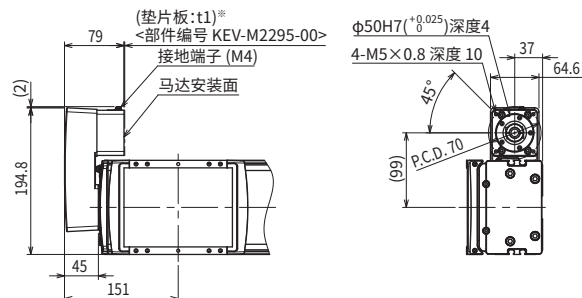
※ 垫片板的有无请参阅适用伺服马达表(P.36)。

LGXS10



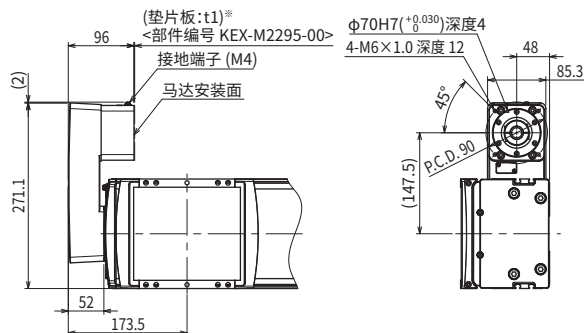
※ 垫片板的有无请参阅适用伺服马达表(P.38)。

LGXS12



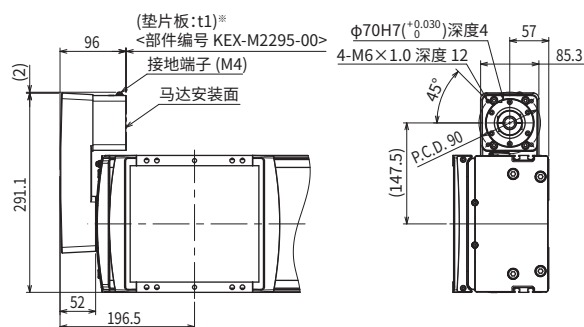
※ 垫片板的有无请参阅适用伺服马达表(P.40)。

LGXS16



※ 垫片板的有无请参阅适用伺服马达表(P.42)。

LGXS20



※ 垫片板的有无请参阅适用伺服马达表(P.44)。

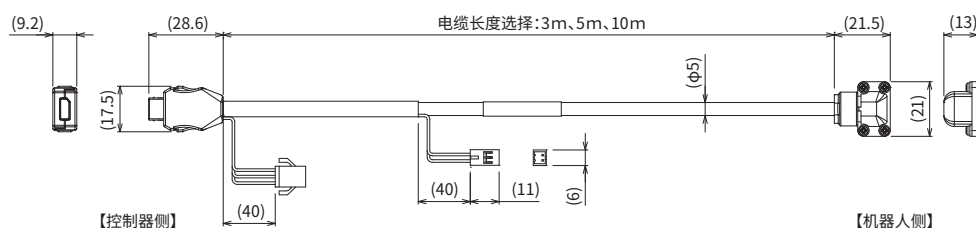
※1. 请将弯折单元安装至主体后使用。有关安装方法请参阅产品手册。

※2. 弯折单元上没有马达。从主体上拆下马达并安装于弯折单元。

※3. 右侧、左侧安装均可。

| 机型 | 产品型号 | 部件编号 | 重量 |
|-------------------------|------------|--------------|--------|
| LGXS05, LGXS05L, LGXS07 | GX-BEND-40 | KES-M221M-00 | 0.4 kg |
| LGXS10, LGXS12 | GX-BEND-60 | KEV-M221M-00 | 1.2 kg |
| LGXS16, LGXS20 | GX-BEND-80 | KEX-M221M-00 | 2.7 kg |

编码器线



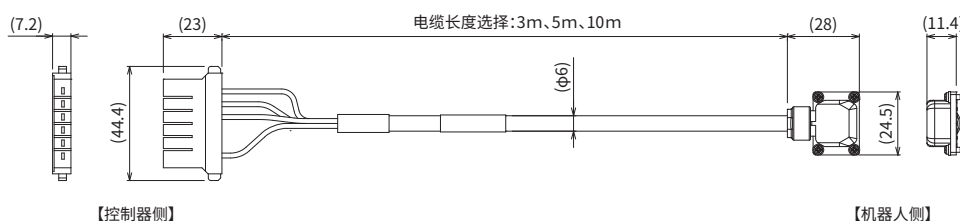
后方 取出规格

| 电缆长度 | 部件编号 | 名称 |
|------|--------------|-----------|
| 3m | KFT-M4751-30 | CABLE ENC |
| 5m | KFT-M4751-50 | CABLE ENC |
| 10m | KFT-M4751-A0 | CABLE ENC |

前方 取出规格

| 电缆长度 | 部件编号 | 名称 |
|------|--------------|-----------|
| 3m | KFT-M4754-30 | CABLE ENC |
| 5m | KFT-M4754-50 | CABLE ENC |
| 10m | KFT-M4754-A0 | CABLE ENC |

动力线



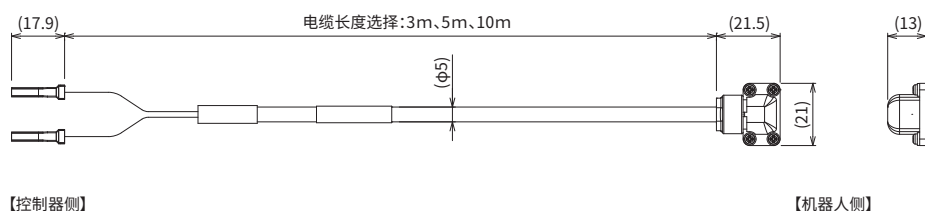
后方 取出规格

| 电缆长度 | 部件编号 | 名称 |
|------|--------------|-----------|
| 3m | KFT-M4752-30 | CABLE UVW |
| 5m | KFT-M4752-50 | CABLE UVW |
| 10m | KFT-M4752-A0 | CABLE UVW |

前方 取出规格

| 电缆长度 | 部件编号 | 名称 |
|------|--------------|-----------|
| 3m | KFT-M4755-30 | CABLE UVW |
| 5m | KFT-M4755-50 | CABLE UVW |
| 10m | KFT-M4755-A0 | CABLE UVW |

制动线



后方 取出规格

| 电缆长度 | 部件编号 | 名称 |
|------|--------------|----------|
| 3m | KFT-M4753-30 | CABLE BK |
| 5m | KFT-M4753-50 | CABLE BK |
| 10m | KFT-M4753-A0 | CABLE BK |

前方 取出规格

| 电缆长度 | 部件编号 | 名称 |
|------|--------------|----------|
| 3m | KFT-M4756-30 | CABLE BK |
| 5m | KFT-M4756-50 | CABLE BK |
| 10m | KFT-M4756-A0 | CABLE BK |

EP-01

●支持CE标准

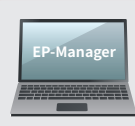
单轴机器人Robonity系列“ABAS”、“AGXS”、“ABAR”用的1轴机器人定位器。

支持工业用Ethernet,标配Ethernet端口,与以往相比尺寸缩小37%。
在继承TS系列的基础上大幅改善了易用性。



手持编程器

▶ HT2 / HT2-D



电脑用配套辅助软件

▶ EP-Manager

※可通过会员区
免费下载

EP-01

■ 基本规格

| 项目 | | EP-01 | |
|--------|-------------|--|--|
| 基本规格 | 驱动器型号 | EP-01-A10 | EP-01-A30 |
| | 控制轴数 | 1轴 | |
| | 可控制的机器人 | 单轴机器人 Robonity系列 ABAS / AGXS / ABAR | |
| | 电源容量 | 420VA | 1600VA |
| | 外观尺寸 | W40×H150×D130mm | W55×H150×D130mm |
| | 主体重量 | 约0.6kg | 约1kg |
| | 输入电源 | 控制电源 主电源 | 单相AC200~230V±10% 50/60Hz 单相AC200~230V±10% 50/60Hz |
| 轴控制 | 控制方式 | 闭环 矢量控制方式 | |
| | 运行方式 | 坐标点跟踪(通过指定坐标点编号执行定位运行)/ 远程指令 | |
| | 运行种类 | 定位运行、定位连续运行、推进运行、寸动运行 | |
| | 位置检测方式 | 选择光学编码器、电池绝对数据备份或无电池绝对数据备份 | |
| | 分辨率 | 8,388,608脉冲/圈 | |
| | 原点复归的方式 | 绝对式 | |
| | 坐标点数 | 255点 | |
| 坐标点 | 坐标点类型设置 | ①标准设置：速度及加减速按相对于各自最大值的比率(%)设置 ②自定义设置：速度及加减速按SI单位制设置 | |
| | 坐标点示教方式 | 手动输入数据(输入坐标值)、示教、直接示教 | |
| | I/O接口 | 在Ethernet/IP™、PROFINET、EtherCAT、NPN、CC-Link中选择 | |
| 外部输入输出 | 输入 | 伺服ON(SERVO)、复位(RESET)、开始(START)、联锁(/LOCK)、原点复归(ORG)、示教模式(TMODE)、寸动移动-(JOG-)、寸动移动+(JOG+)、坐标点编号选择(PIN0~PIN7) | |
| | 输出 | 伺服状态(SRV-S)、警报(/ALM)、运行结束(END)、运行中(BUSY)、控制输出(OUT0~3)、坐标点编号输出0~7(POUT0~POUT7)、反馈脉冲输出(A/B/Z)(选配) | |
| | 外部通信 | Ethernet(IEEE802.3 100BASE-TX标准 支持Auto Negotiation) | |
| | 制动器电源 | DC24V±10% 300mA(客户自备) | |
| 选配件 | 安全电路 | 紧急停止输入、主电源输入准备就绪输出、紧急停止触点输出(1系统：使用HT2时) | |
| | 手持编程器 | HT2、HT2-D(带使能开关) | |
| | 电脑用配套辅助软件 | EP-Manager | |
| 一般规格 | 使用时的环境温度、湿度 | 0℃~40℃、35%~85%RH(无结露) | |
| | 存放时的环境温度、湿度 | -10℃~65℃、10%~85%RH(无结露) | |
| | 环境 | 不受阳光直射的室内。无腐蚀及可燃性气体、油雾、尘埃等 | |
| | 耐振动 | XYZ各方向 10~57Hz 单向振幅0.075mm 57~150Hz 9.8m/s ² | |
| 保护功能 | 保护功能 | 位置检测错误、功率模块错误、温度异常、超负荷、过电压、低电压、位置偏差过大、过电流、马达电流异常 | |
| | 保护构造 | IP20 | |

| | | | | | |
|--------|---|--------|--------------|-----------|----------------------|
| 对应机器人 | EP-01 ▶ Robonity (ABAS, AGXS, ABAR) | | | | |
| 符合CE标记 |  | 支持现场网络 | EtherNet/IP™ | PROFINET® | EtherCAT™ CC-Link V2 |

■ 机型概要

| | | |
|---------|-------------------------------------|--------------------------|
| 名称 | EP-01 | |
| 对应机器人 | 单轴机器人 Robonity (ABAS / AGXS / ABAR) | |
| 输入电源 | 主电源 | 单相AC200~230V±10% 50/60Hz |
| | 控制电源 | 单相AC200~230V±10% 50/60Hz |
| 运行方法 | 坐标点跟踪(通过指定坐标点编号执行定位运行)/ 远程指令 | |
| 最大控制轴数 | 1轴 | |
| 原点复归的方式 | 绝对式 | |

■ 订购型号

| | | | |
|-------|-------------------------------|--------------------|--|
| EP-01 | | | |
| 控制器 | 驱动器: 马达容量 | 再生装置 | 输入输出选择 |
| | A10: 200W以下 A30: 400W/750W | 空白: 无 R: 带EP-RU | EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link |

※ 电池的有无通过机器人订购型号进行选择。

■ 规格选择表

※再生装置的必要条件仅供参考，具体因实际动作条件而异。

〈标准加减速规格〉

| | | Basic | | | | | | | | Advanced | | | | | | |
|---------------|-----------|--------|--------|--------|--------|---------|--------|--------|--------|----------|---------|--------|--------|--------|--------|--------|
| | | ABAS04 | ABAS05 | ABAS08 | ABAS12 | ABAS12H | ABAR04 | ABAR05 | ABAR08 | AGXS05 | AGXS05L | AGXS07 | AGXS10 | AGXS12 | AGXS16 | AGXS20 |
| 驱动器 | EP-01-A10 | ● | ● | ● | ● | | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | | | |
| | EP-01-A30 | | | | | ● | | | | | | | | ● | ● | ● |
| 再生装置 EP-RU | 垂直使用时 | | ① | ② | ④ | ⑥ | ⑦ | ⑧ | ⑩ | | ⑫ | ⑫ | ⑩ | ⑭ | ⑩ | ⑩ |
| | 水平使用时 | | | ③ | ⑤ | | | ⑨ | ⑪ | | | | ⑬ | ⑭ | ⑮ | ⑮ |

再生装置的必要条件

- | | |
|---|--|
| ① 导程为5、10且行程为650mm以上 | ⑨ 导程为20且行程为300~400mm |
| ② 导程为5、20且行程为450mm以上以及导程为10且行程为150mm以上 | ⑩ 所有导程的所有行程 |
| ③ 导程为20且行程为250~750mm | ⑪ 导程为10、20且行程为150~500mm |
| ④ 导程为5、10、20且行程为150mm以上以及导程为32且行程为300~750mm | ⑫ 所有导程的行程为500mm以上 |
| ⑤ 导程为10、20且行程为250~750mm以及导程为32且行程为400~750mm | ⑬ 导程为10、20、30且行程为300~800mm |
| ⑥ 导程为5、10、20且行程为300mm以上以及导程为32且行程为300~750mm | ⑭ 所有导程的行程为400mm以上 |
| ⑦ 所有导程的行程为250mm以上 | ⑮ 导程为20且行程为400~850mm以及导程为40且行程为600~950mm |
| ⑧ 所有导程的行程为150mm以上 | |

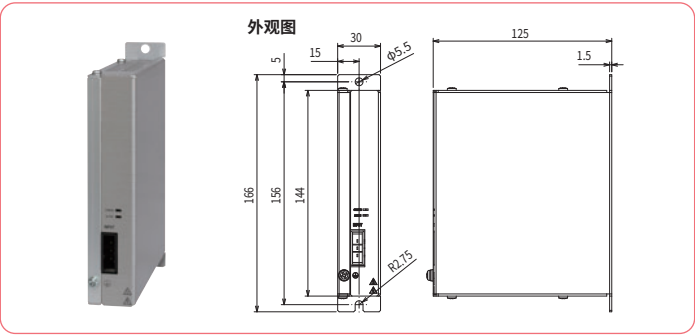
〈高加减速规格〉

| | | Advanced | | | | | |
|---------------|-----------|----------|-----------|----------|----------|----------|----------|
| | | AGXS05-H | AGXS05L-H | AGXS07-H | AGXS10-H | AGXS12-H | AGXS16-H |
| 驱动器 | EP-01-A10 | ● | ● | ● | ● | | |
| | EP-01-A30 | | | | | ● | ● |
| 再生装置 EP-RU | 垂直使用时 | | | | ① | ③ | ④ |
| | 水平使用时 | | | | ② | | ⑤ |

再生装置的必要条件

- | |
|--|
| ① 导程为10且行程为400mm以上以及导程为20且行程为450mm以上 |
| ② 导程为20且行程为250mm以上以及导程为30且行程为450mm以上 |
| ③ 导程为5、20且行程为650mm以上以及导程为10且行程为450mm以上 |
| ④ 导程为10、20的全行程以及导程为40且行程为300mm以上 |
| ⑤ 导程为20且行程为150mm以上以及导程为40且行程为450mm以上 |

再生装置 EP-RU



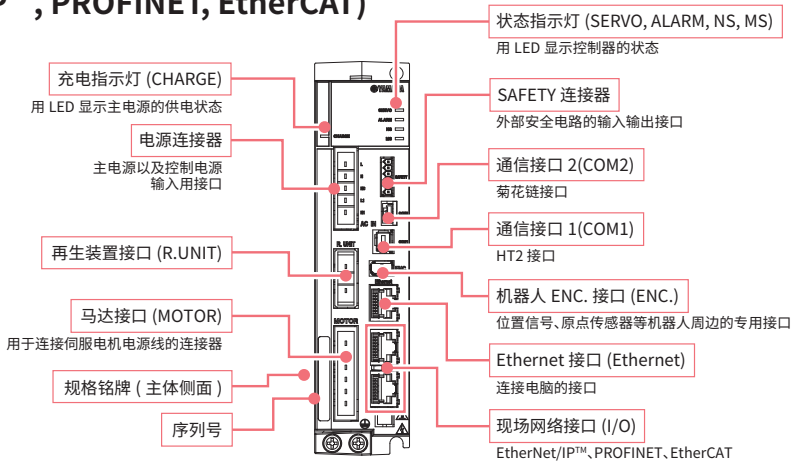
基本规格

| 规格项目 | EP-RU |
|----------|---------------------------|
| 型号 | KFX-M5850-00 |
| 外观尺寸 | W30×H144(不包括安装支架部)×D125mm |
| 主体重量 | 650 g |
| 再生吸收动作电压 | 约380V以上 |
| 再生吸收停止电压 | 约360V以下 |
| 可吸收功率 | 40W |
| 附件 | 控制器的专用连接电缆(300mm) |

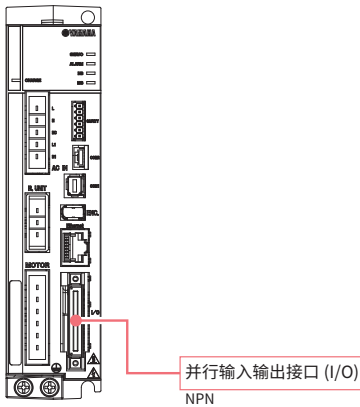
※ 所使用的控制器与相邻设备之间必须设置间隔(20mm左右)。
此外,请使用附带的专用连接电缆连接控制器。

各部位名称

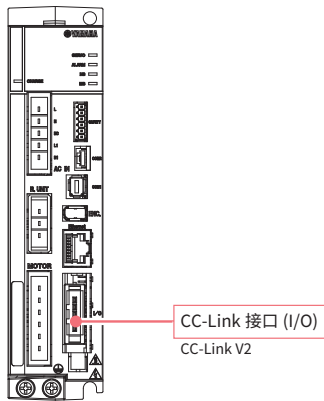
EP-01(EtherNet/IP™, PROFINET, EtherCAT)



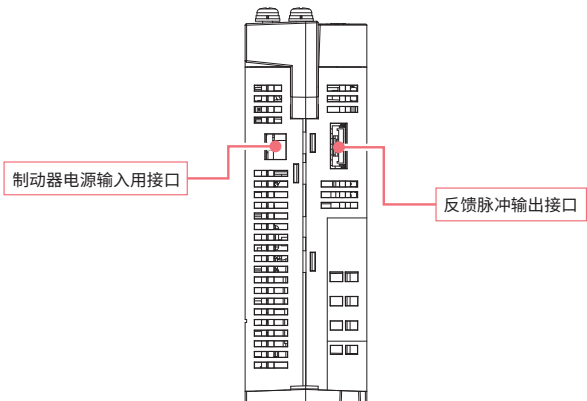
EP-01(NPN)



EP-01(CC-Link)

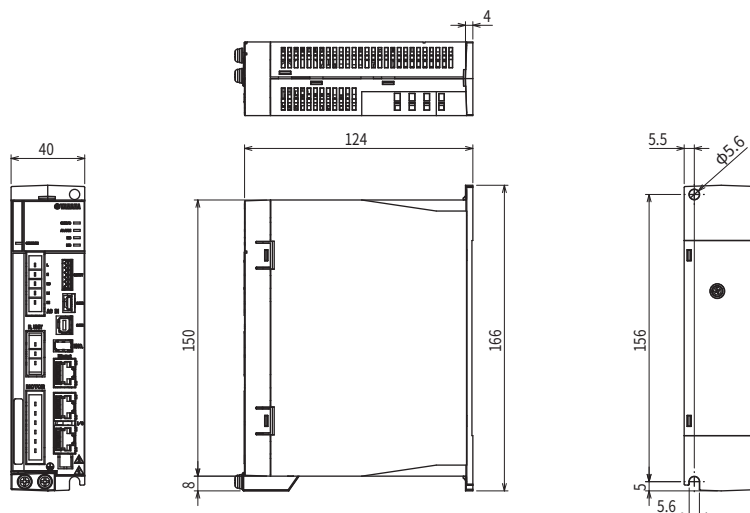


EP-01(底视图)

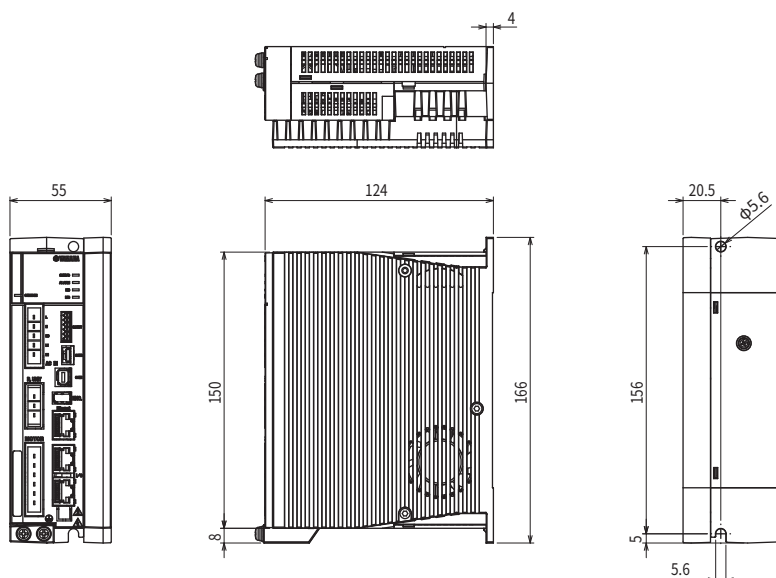


■ 外观图

■ EP-01-A10



■ EP-01-A30



■ 安装条件

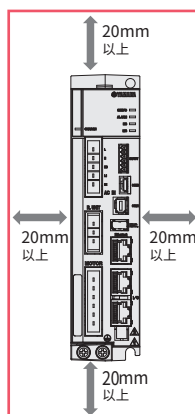
- 请安装在控制盘中。
- 垂直于金属壁面安装。
- 请安装在通风良好的地方,并在其周围留出足够的空间。(参考右图)

- 使用温度: 0~40℃
- 使用湿度: 35~85%RH(无结露)

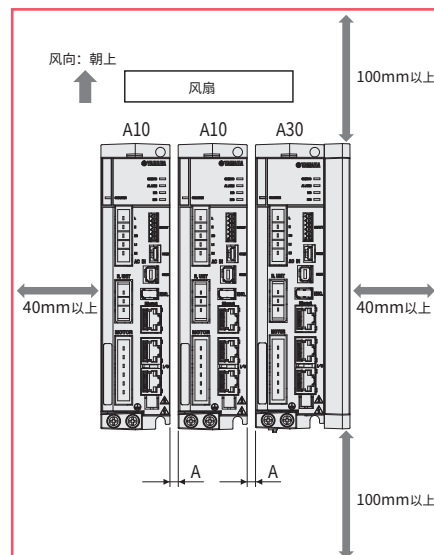
【使用多个EP-01时】

- 请安装风扇,对控制器主体进行充分冷却。
- 安装多台控制器时,控制器之间至少留出1mm间距。
- 请安装在通风良好的地方,并在其周围留出足够的空间。(参照图2)
- 与相邻EP-01的距离(图2中的A)在20mm以下时,请将有效负载率设定为75%以下。

(图 1)



(图 2)



特
点

无易损件
Basic机型

LBAS

无易损件
Advanced机型

LGXS

无易损件
Basic机型

LBAR

带易损件
Basic机型

ABAS

带易损件
Advanced机型

AGXS

带易损件
Basic机型

ABAR

加速度/减速度
容许惯性力矩

选配件

单轴机器人、
定位器

EP-01

■ 关于数据的构成

若要使用EP系列使机器人运行，必须设置坐标点数据和参数数据。

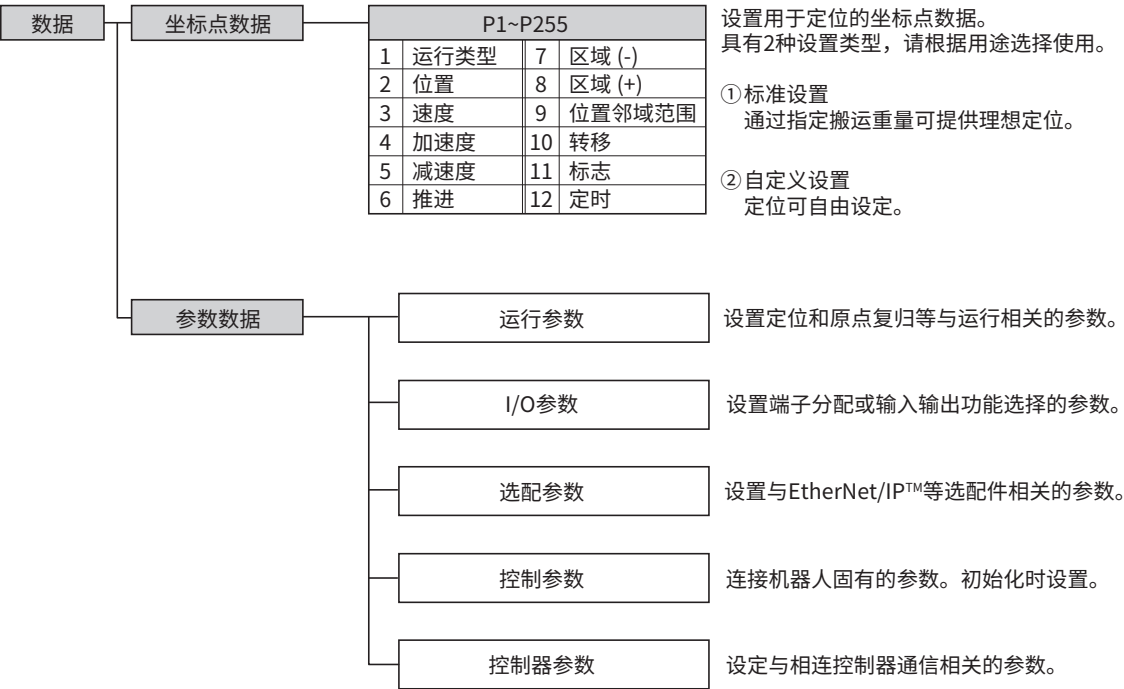
坐标点数据

用于定位的坐标点数据包含“运行类型”、“位置”和“速度”等项目。可登入P1~P255的255个点。
坐标点数据分为只需指定搬运重量就可以提供理想定位的“标准设置”和可自由设置定位的“自定义设置”，可根据用途选择使用。

参数数据

参数数据分为“运行参数”、“I/O参数”、“选配参数”、“控制参数”以及“控制器参数”。

● 数据的构成



■ 坐标点数据

坐标点数据项目一览

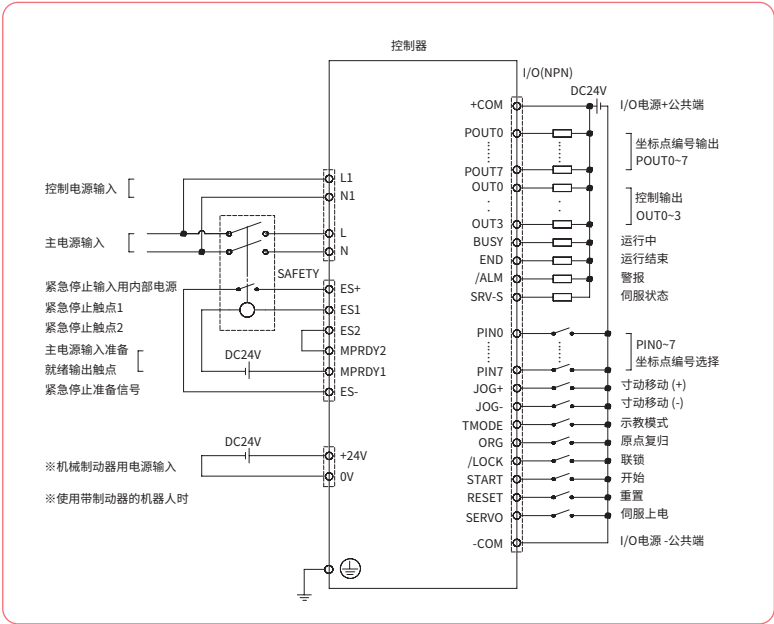
| P1~P255 | | |
|---------|--------|---------------------------------------|
| 项目 | | 设置内容 |
| 1 | 运行类型 | 定位运行模式 |
| 2 | 位置 | 定位运行的目标位置或移动量 |
| 3 | 速度 | 定位运行的速度 |
| 4 | 加速度 | 定位运行的加速度 |
| 5 | 减速度 | 定位运行的减速度(相对于加速度的比例) |
| 6 | 推进 | 推进运行时的电流限值 |
| 7 | 区域(-) | 输出“单独区域输出”的范围 |
| 8 | 区域(+) | |
| 9 | 位置邻域范围 | “位置邻域输出”的邻域范围(与目标位置的 距离公差) |
| 10 | 转移 | 定位结束后的下一个移动目标位置或连续运 行的续接目标位置的坐标点编号 |
| 11 | 标志 | 与定位运行相关的其他信息 |
| 12 | 定时 | 定位结束后的等待时间(延迟) |

标准设置与自定义设置

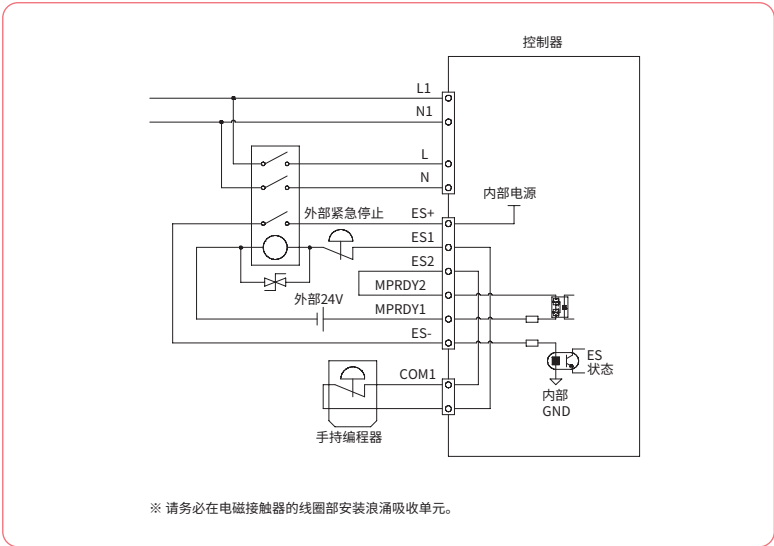
坐标点数据有标准设置与自定义设置2种设置类型，请根据用途选择使用。
任何类型数据可设置的坐标点数据都为P1~P255的255个点。

| 设置类型 | 内容 |
|-------|---|
| 标准设置 | 通过指定搬运重量可提供理想定位。 适用于组装、搬运等系统。 |
| 自定义设置 | 由于可根据SI单位制任意更改速度和加速度等，所 以可以自由设置定位。 适用于加工、检查等系统。 |

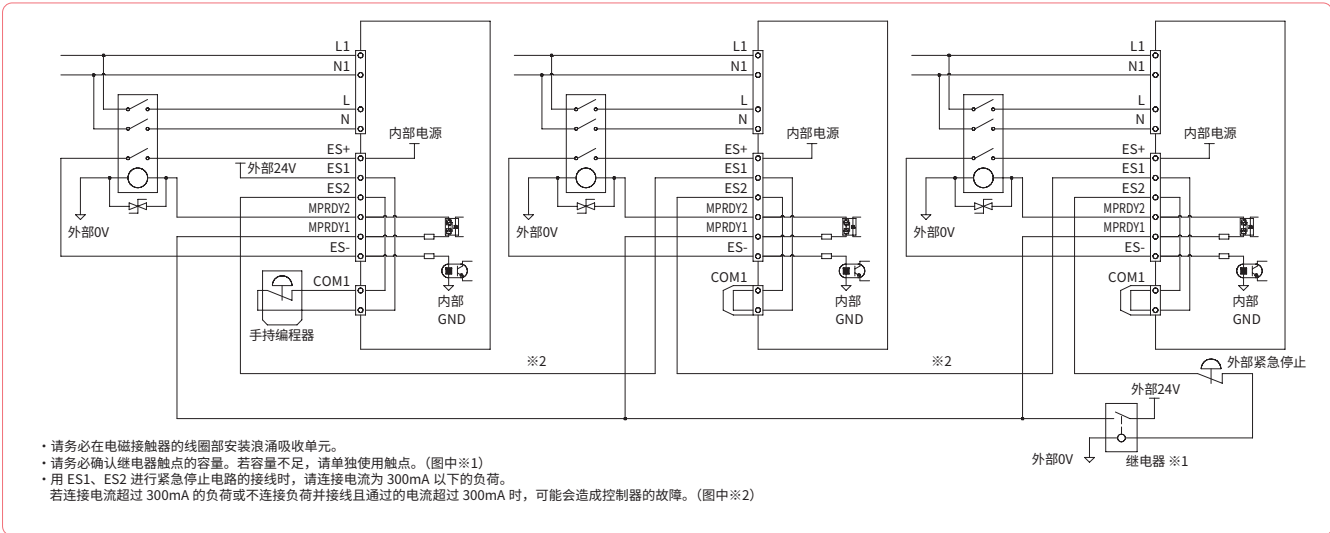
■ NPN型输入输出接线示意图



■ 紧急停止电路示例(EP-01单体)



■ 紧急停止电路示例(菊花链)



■ 输入输出规格

| 项目 | 内容 |
|--------------|--|
| EtherNet/IP™ | EtherNet/IP™ 适配器(2端口) |
| PROFINET | PROFINET 从站 1个节点 |
| EtherCAT | EtherCAT从站1个节点 |
| NPN | 输入16点 DC24V±10% 5.1mA/ 点 正极公共端 输出16点 DC24V±10% 50mA/ 点 漏型 |
| CC-Link | 兼容CC-Link Ver. 2.00 远程设备站(1个站设置2倍) |

特点

Basic机型

LBAS

Advanced机型

LGXS

Basic机型

LBAR

Basic机型

ABAS

Advanced机型

AGXS

Basic机型

ABAR

加速度/减速度
容许惯性力矩

选配件

单独机器人
定位器

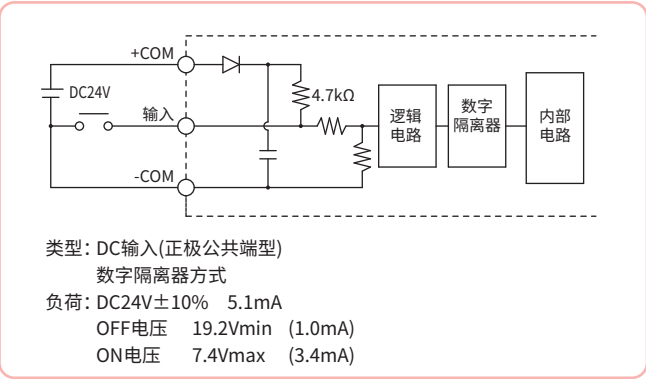
EP-01

■ NPN型I/O信号表

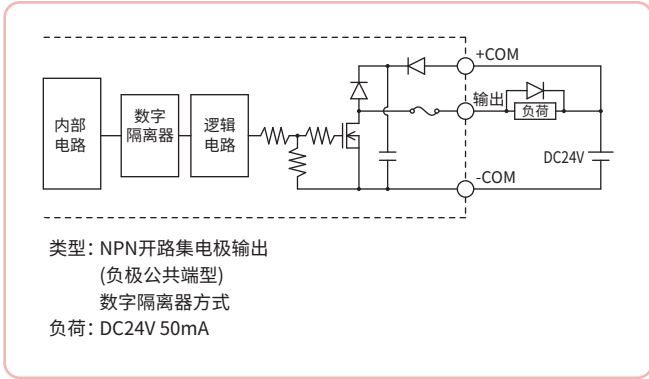
| 编号 | 信号名称 | 含义 | | 编号 | 信号名称 | 含义 |
|-----|-----------------|---------------------------------|----|-----|-------|------------|
| A1 | +COM | 输入用电源 + 公共端 | | B1 | POUT0 | 坐标点编号输出 |
| A2 | | | | B2 | POUT1 | |
| A3 | | | | B3 | POUT2 | |
| A4 | NC | 未连接 | | B4 | POUT3 | |
| A5 | | | | B5 | POUT4 | |
| A6 | | | | B6 | POUT5 | |
| A7 | PIN0 | 坐标点编号选择 | 输入 | B7 | POUT6 | |
| A8 | PIN1 | | | B8 | POUT7 | |
| A9 | PIN2 | | | B9 | OUT0 | 输出 |
| A10 | PIN3 | | | B10 | OUT1 | |
| A11 | PIN4 | | | B11 | OUT2 | |
| A12 | PIN5 | | | B12 | OUT3 | |
| A13 | JOG+ (A15: ON) | 寸动移动(+方向) | | B13 | BUSY | |
| A14 | JOG- | 寸动移动(-方向) | | B14 | END | |
| A15 | TMODE | 示教模式 (ON: I/O示教模式 OFF: I/O定位模式) | | B15 | /ALM | |
| A16 | ORG | 原点复归 | | B16 | SRV-S | |
| A17 | /LOCK | 联锁 | | B17 | NC | |
| A18 | TEACH (A15: ON) | 当前位置示教 | 开始 | B18 | NC | 未连接 |
| A19 | RESET | 重置 | | B19 | | |
| A20 | SERVO | 伺服上电 | | B20 | -COM | 输入用电源 -公共端 |

■ NPN型输入输出电路详细说明

● 输入电路



● 输出电路



■ 反馈脉冲输出信号表

● 基本规格

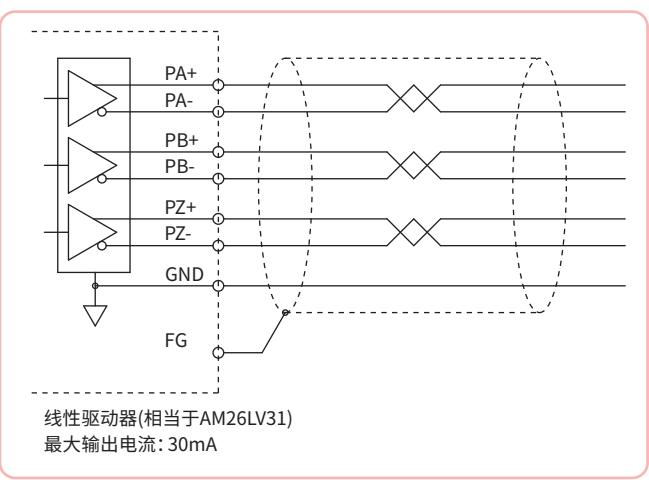
| 项目 | 规格 |
|---------|------------|
| 输出信号 | ABZ相脉冲 |
| 每1圈的脉冲数 | 4~16384 可变 |
| 最大转速 | 6000rpm |
| 最大动作频率 | 2Mbps |

● 信号表

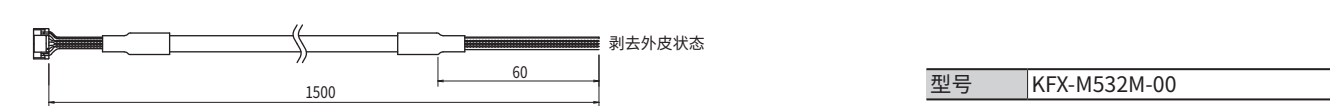
| 信号名称 | 内容 | 接线颜色 | 备注 |
|------|---------|------|------|
| GND | 信号接地 | 白色 | |
| PA+ | A相+信号输出 | 黄色 | 双绞线① |
| PA- | A相-信号输出 | 白色 | |
| PB+ | B相+信号输出 | 绿色 | 双绞线② |
| PB- | B相-信号输出 | 白色 | |
| PZ+ | Z相+信号输出 | 红色 | 双绞线③ |
| PZ- | Z相-信号输出 | 白色 | |
| FG | 壳体接地 | (屏蔽) | |

■ 反馈脉冲输出电路详细说明

● 输出电路



■ 反馈脉冲输出电缆



附件与选配件

EP-01

■ 标准附件

右侧的图标表示各部件可以使用的控制器

● 电源连接器+接线杆



| | | |
|----|-------|--------------|
| 型号 | 电源连接器 | KFX-M5382-00 |
| | 接线杆 | KEF-M657M-00 |

EP-01

● 再生装置短路连接器



| | |
|----|--------------|
| 型号 | KEK-M4431-00 |
|----|--------------|

EP-01

YHX

RCX320

● HT2仿真连接器



| | |
|----|--------------|
| 型号 | KEK-M5869-00 |
|----|--------------|

EP-01

YHX

● SAFETY连接器



| | |
|----|--------------|
| 型号 | KEK-M4432-10 |
|----|--------------|

EP-01

YHX

● 制动器电源线(1m)[※]

※ 购买带制动器的机器人时附带



| | |
|----|--------------|
| 型号 | KFX-M532K-10 |
|----|--------------|

EP-01

● I/O电缆(2m/20芯×2)[※]

※ 购买NPN规格时附带



| | |
|----|--------------|
| 型号 | KCA-M4421-20 |
|----|--------------|

EP-01

TS-S2

TS-SH

TS-X

TS-P

● CC-Link连接器[※]

※ 购买CC-Link规格时附带



连接器

分支插座

| | | |
|----|------------------|--------------|
| 型号 | 连接器 [※] | KCA-M4872-00 |
| | 分支插座 | KCA-M4873-00 |

※ 1个连接器的型号。(分支插座可插入2个连接器。)

EP-01

TS-S2

TS-SH

TS-X

TS-P

● 铁芯[※]

※ 出厂时已安装至机器人电缆。



| | |
|----|---------------|
| 型号 | KK1-M6563-200 |
|----|---------------|

EP-01

选配件见下页

特点

Basic机型
(薄机型)
无易达

LBAS

Advanced机型
(薄机型)
无易达

LGXS

Basic机型
(拉杆型)
无易达

LBAR

Basic机型
(薄机型)
带易达

ABAS

Advanced机型
(薄机型)
带易达

AGXS

Basic机型
(拉杆型)
带易达

ABAR

加速度/减速度
容许惯性力矩

选配件

单轴机器人
定位器

EP-01

■ 选配件

右侧的图标表示各部件可以使用的控制器

● 手持编程器
HT2/HT2-D

| | | HT2 | HT2-D |
|------|------|--------------|--------------|
| 型号 | 3.5m | KFX-M5110-0J | KFX-M5110-1J |
| | 10m | KFX-M5110-2J | KFX-M5110-3J |
| 使能开关 | | 无 | 有 |
| CE规格 | | 不支持 | 支持 |

EP-01

● 配套辅助软件
EP-Manager

从WEB网站(会员区)上下载

| | |
|----|--------------|
| 型号 | KFX-M4990-00 |
|----|--------------|

● 运行环境

| | |
|---------|---|
| OS | Microsoft Windows 10 (32bit/64bit) |
| CPU | 所使用的OS应高于推荐环境 |
| 内存 | 所使用的OS应高于推荐环境 |
| 通信端口 | Ethernet端口(100BASE-TX) Ethernet电缆(类别5以上) |
| 显示器 | 分辨率在1024×768以上、颜色在256色以上 |
| 可使用的控制器 | EP-01 |

EP-01

※ Windows是美国Microsoft Corporation在美国及其它国家的注册商标。
 ※ Ethernet是美国XEROX公司的注册商标。

● 绝对数据备份用电池

● 基本规格

| | |
|--------|--------------|
| 规格项目 | 绝对数据备份用电池 |
| 电池种类 | 锂电池 |
| 电池容量 | 3.6V/2700mAh |
| 数据保持时间 | 约10年 |
| 外观尺寸 | φ17×L47mm |
| 主体重量 | 20.3 g |



| | |
|----|--------------|
| 型号 | KFX-M53G0-00 |
|----|--------------|

※ 绝对数据备份用电池是消耗品。

EP-01

● 电池座套件



| | |
|----|--------------|
| 型号 | KFX-M53G7-00 |
|----|--------------|

※ 电池座和2根扎带的套件型号。

EP-01

● CC-Link终端连接器



| | |
|----|--------------|
| 型号 | KCA-M4874-00 |
|----|--------------|

EP-01

TS-S2

TS-SH

TS-X

TS-P

● 反馈脉冲输出电缆



| | |
|----|--------------|
| 型号 | KFX-M532M-00 |
|----|--------------|

EP-01

● 菊花链和
网关连接用电缆

| | |
|----|--------------|
| 型号 | KFX-M532L-00 |
|----|--------------|

EP-01

特点

Basic机型

LBAS

Advanced机型

LGXS

Basic机型

LBAR

Basic机型

ABAS

Advanced机型

AGXS

Basic机型

ABAR

加速度/减速度
容许惯性力矩

选配件

单独机器人
定位器

EP-01



安全相关注意事项

使用时, 请在仔细阅读使用说明书的基础上正确使用。

销售代理店



YAMAHA

YAMAHA MOTOR CO., LTD.

雅马哈发动机智能机器(苏州)有限公司

地址: 苏州工业园区苏虹东路17号8号厂房

邮编: 215026

电话: (0512) 6831 7091 / 6831 7092

传真: (0512) 6831 7093

雅马哈发动机智能机器(苏州)有限公司深圳分公司

地址: 深圳市龙华区观澜街道观光路1301-70号银星智界一期1号楼1楼

邮编: 518110

电话: (0755) 2393 9910

传真: (0755) 2393 9974

雅马哈发动机株式会社 机器人事业部 营业统括部 FA营业部

地址: 静冈县滨松市北区丰冈町127 邮编: 433-8103

URL <https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/>

E-mail robotn@yamaha-motor.co.jp



[雅马哈智能机器公众号]

- 规格和外观可能因产品的改良而发生变更, 恕不另行告知。
- 机器人出口需要非战略物资相关证明文件。详情请咨询本公司。