

AGXS05

Advancedモデル

● 単軸ロボット

● スライダタイプ



■ 注文型式

AGXS05										EP-01			
本体	加減速仕様 無記入: 標準 H: 高加減速仕様	リード指定 20: 20 mm 10: 10 mm 5: 5 mm	形状 ^{※1} S: ストレート R: 右折曲げ L: 左折曲げ	モータ仕様 S: 標準/ブレーキなし BK: 標準/ブレーキ付き BL: バッテリーレスアンプ/ブレーキなし BKBL: バッテリーレスアンプ/ブレーキ付き	側面カバー 無記入: 標準 W: T溝有り(両側) R: T溝有り(右側) L: T溝有り(左側)	ストローク ^{※2} 50~800 (50 mmピッチ)	ケーブル長 ^{※3} R3: 3 m R5: 5 m R10: 10 m	ケーブル 取出方向 R: モータ後方 F: モータ前方	ポジション EP-01	ドライバ: モータ容量 A10: 200W以下	入出力選択 EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link	バッテリー ^{※4} B: 有り N: なし	

※1. 形状が折曲げ(R、L)の場合は、高加減速仕様の選択はできません。
 ※2. 高加減速仕様は50~550(50 mmピッチ)になります。
 ※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。

※4. モータ仕様が標準(S、BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。

■ 基本仕様

モータ出力 AC	50 W		
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.005 mm		
減速機構	研削ボールねじ φ12 (C5級)		
ストローク	50 mm~800 mm (50 mmピッチ)		
最高速度 ^{※2}	1333 mm/sec	666 mm/sec	333 mm/sec
ボールネジリード	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平 5 kg	8 kg	13 kg
	垂直 2 kg	4 kg	8 kg
定格推力	41 N	69 N	138 N
本体最大断面外形	W 48 mm × H 65 mm		
全長	ストレート ST + 195 mm		
	折曲げ ST + 161.5 mm		
クリーン度 ^{※3}	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当		
吸引量エア ^{※4}	30 Nℓ/min ~ 100 Nℓ/min		
位置検出器	アブソリュートエンコーダ バッテリーレスアブソリュートエンコーダ		
分解能	23ビット		
使用環境温度、湿度	0~40℃, 35~80%RH (結露なきこと)		

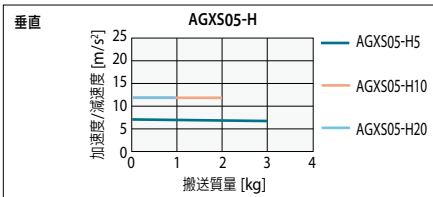
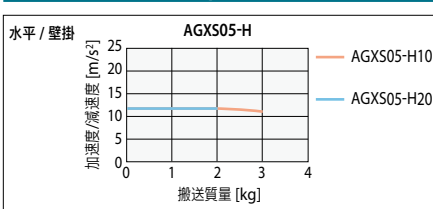
※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度
 ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。
 有効ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
 ※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エア継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
 ※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
 ※ 加速度/減速度はP.115をご参照ください。

高加減速でご使用の場合(高加減速仕様)

■ 基本仕様

ストローク	50 mm~550 mm (50 mmピッチ)		
ボールネジリード	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	2 kg	3 kg	-
最高加速度	水平 11.77 m/s ² (1.2 G)	11.77 m/s ² (1.2 G)	-
最大可搬質量	1 kg	2 kg	3 kg
最高加速度	垂直 11.77 m/s ² (1.2 G)	11.77 m/s ² (1.2 G)	7.17 m/s ² (0.7 G)

■ 搬送質量-加速度/減速度グラフ(目安)



■ 許容オーバーハング量[※]

AGXS05-20										
水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)						
	A	B	C							
2kg	898	269	350	2kg	323	234	809	1kg	452	452
5kg	583	112	159	5kg	119	76	427	2kg	217	217
AGXS05-10										
水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)						
	A	B	C							
2kg	2505	382	625	2kg	585	346	2386	1kg	732	732
5kg	1366	149	246	5kg	195	113	1164	2kg	351	351
8kg	1036	90	150	8kg	95	54	745	4kg	160	160

AGXS05-5										
水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)						
	A	B	C							
3kg	4604	281	497	3kg	439	245	4371	4kg	183	183
8kg	2197	101	179	8kg	117	65	1812	6kg	111	111
13kg	1593	59	105	13kg	42	24	1000	8kg	75	75

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
 ※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

■ 許容オーバーハング量[※]

AGXS05-H20										
水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)						
	A	B	C							
1kg	498	324	323	1kg	297	288	468	1kg	223	223
2kg	230	157	150	2kg	123	120	199			
AGXS05-H10										
水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)						
	A	B	C							
1kg	1159	460	645	1kg	606	424	1129	1kg	396	396
3kg	381	148	206	3kg	163	112	346	2kg	182	182

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
 ※ 寿命計算時のストロークは550 mm。

■ 高加減速時の有効ストロークと最高速度

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550
最高速度 (mm/sec)	リード20	1333									
	リード10	666									
	リード5	333									

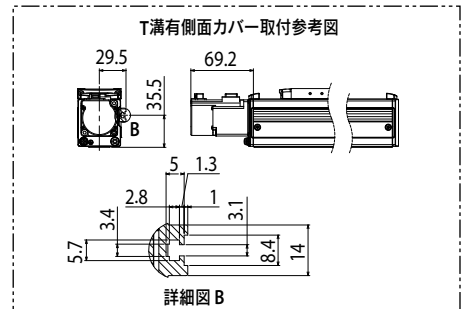
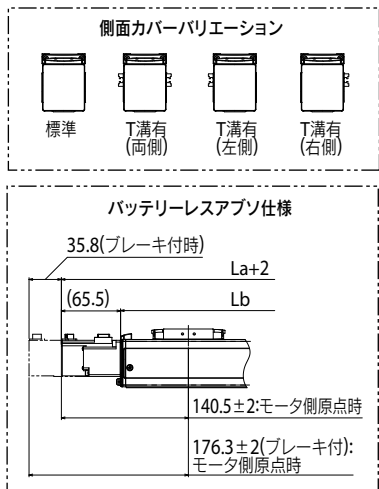
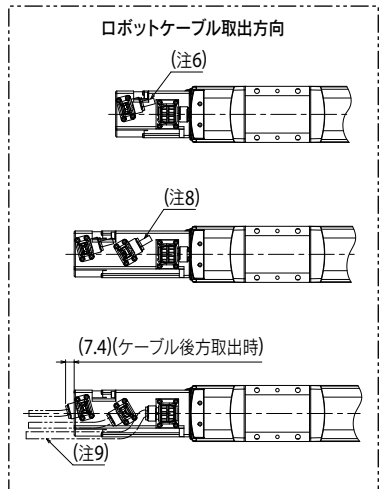
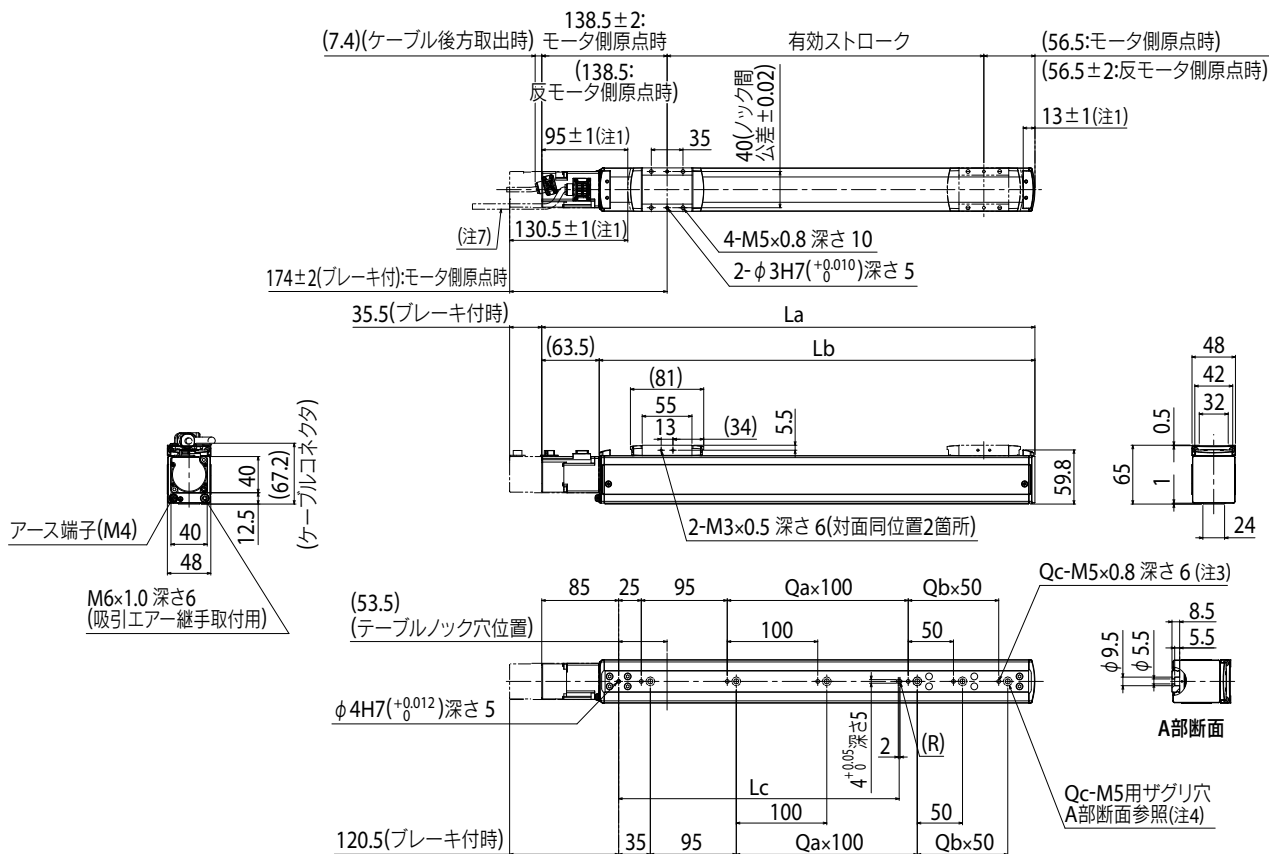
※ 高加減速仕様でご使用の場合、折曲げ仕様のご使用はできません。
 ※ 高加減速仕様は50~550(50 mmピッチ)でご使用ください。
 ※ 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。
 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。
 ※ 高加減速仕様でご使用の場合、動作アキュレイティとモータ負荷率を考慮する必要があります。(P.93参照)
 ※ 加速度/減速度はP.116をご参照ください。

ご確認はこちらから



▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。詳細はP.12でご確認ください。

AGXS05 ストレート (S)

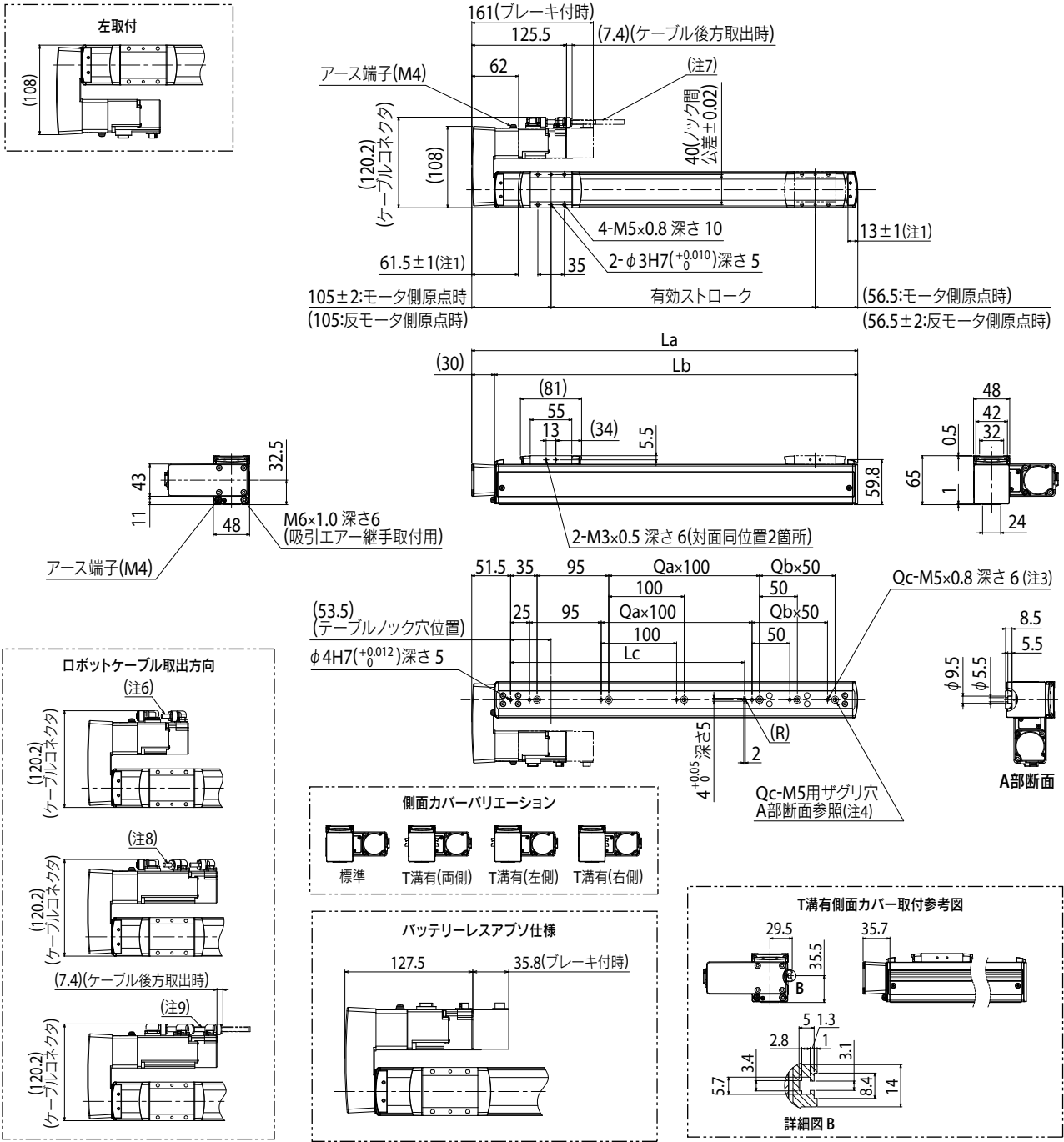


- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります)
- 注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリをを外して固定してください。
- 注4. ザグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを外して固定してください。
- 注5. プレーキ無の質量です。プレーキ付は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
- 注6. ロボットケーブル前方取出時です。
- 注7. ロボットケーブル後方取出時です。
- 注8. ロボットケーブル(プレーキ付)前方取出時です。
- 注9. ロボットケーブル(プレーキ付)後方取出時です。
- 注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。
- 注11. T溝有側面カバーはセンサー取付用です。
- 注12. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.143参照)

有効ストローク	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	110	310	310	310	310	310	310	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
本体質量 (kg) ^{※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)	リード20												1066	933	800	666
	リード10												532	466	400	333
	リード5												266	233	200	166
	速度設定												80%	70%	60%	50%

特長
 基本型
 LBAS
 Advanced型
 LGXS
 基本型
 LBAR
 基本型
 ABAS
 Advanced型
 AGXS
 基本型
 ABAR
 加速度/減速度
 許容慣性モーメント
 オフライン
 制御ソフト
 EP-01

AGXS05 折曲げ (R/L)



注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
 注2. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります)
 注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリューを取外して固定してください。
 注4. ザグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを取外して固定してください。
 使用する六角穴付ボルト(M5×0.8)は首下長さ15mm以下としてください。
 注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
 注6. ロボットケーブル前方取出時です。
 注7. ロボットケーブル後方取出時です。

注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
 注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
 注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご利用ください。
 注11. T溝有側面カバーはセンサー取付用です。
 注12. 形状が折曲げ(R、L)の場合は、高加減速仕様の選択はできません。
 注13. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.143参照)

有効ストローク	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
本体質量 (kg) ^{※5}	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)	リード20	1333											1066	933	800	666
	リード10	666											532	466	400	333
	リード5	333											266	233	200	166
	速度設定	-											80%	70%	60%	50%