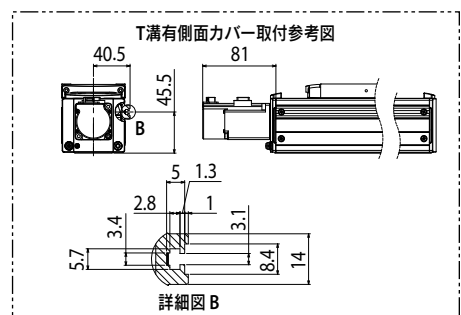
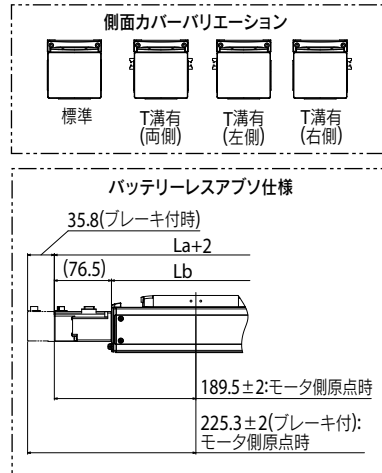
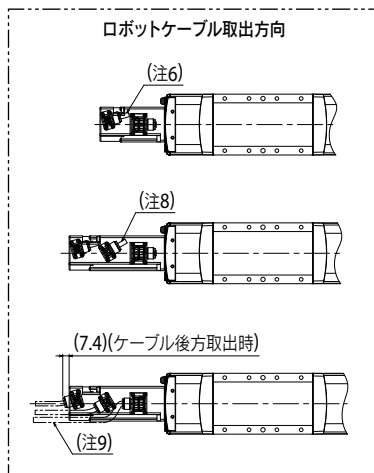
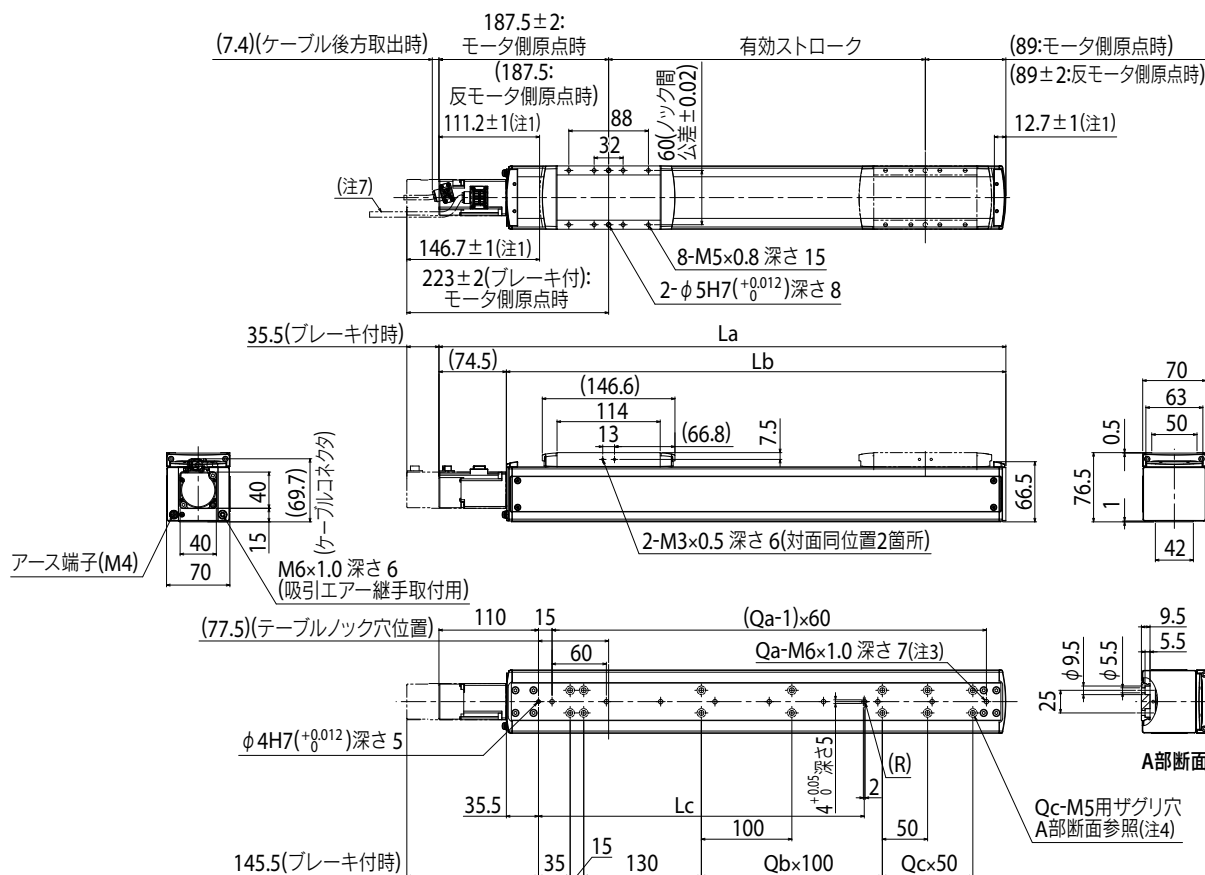


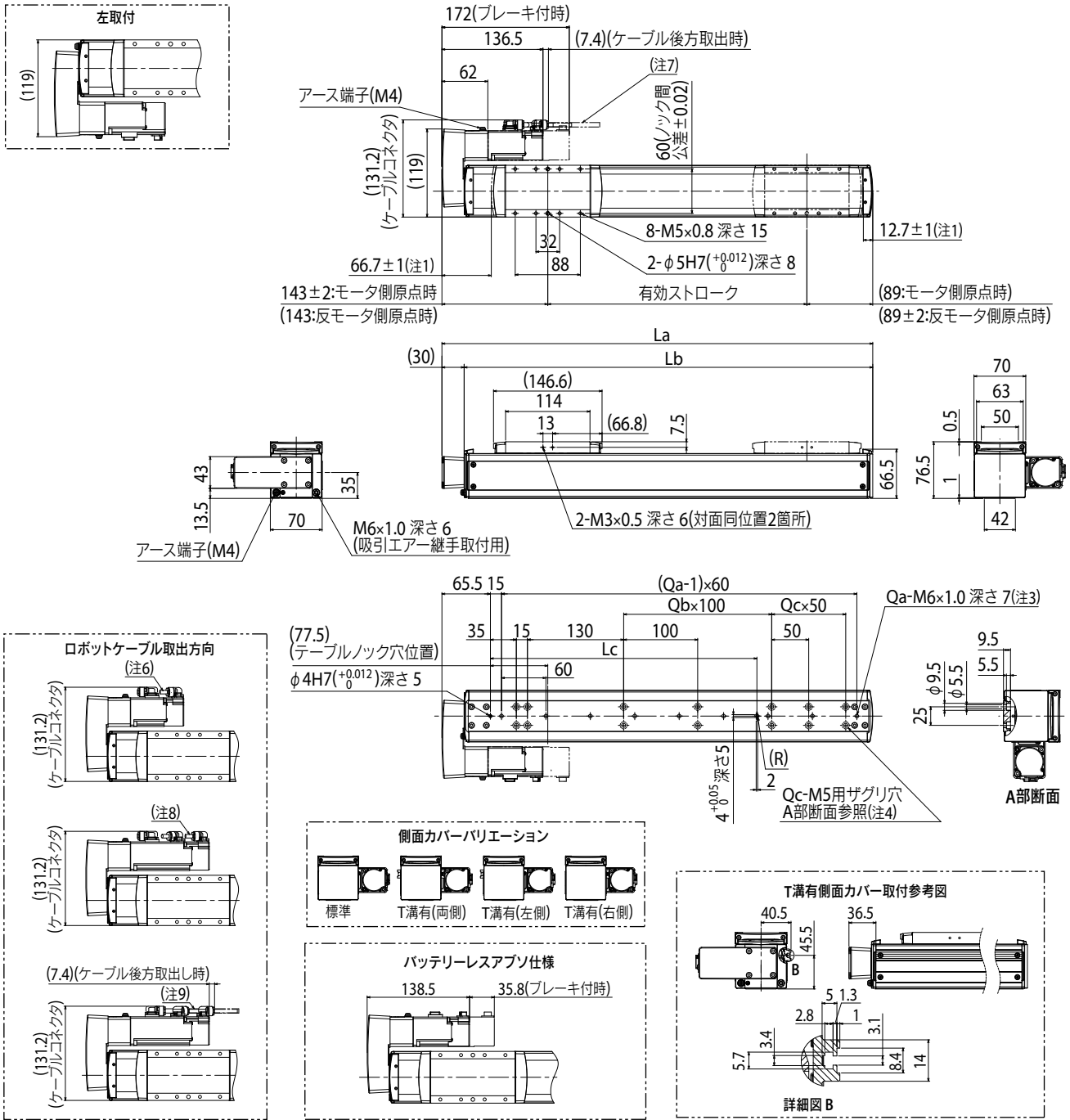
AGXS07 ストレート (S)



- 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、セットスクリュ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。
- 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. プ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	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
本体質量 (kg) ^{※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)	リード30									1800					1530	1350	1170	990	900	810	720	630
	リード20									1200					1020	900	780	660	600	540	480	420
	リード10									600					510	450	390	330	300	270	240	210
	リード5									300					255	225	195	165	150	135	120	105
	速度設定										-				85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%

AGXS07 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出して固定してください。
- 注4. サグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを取出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. 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	850	900	950	1000	1050	1100					
La	282	332	382	432	482	532	582	632	682	732	782	832	882	932	982	1032	1082	1132	1182	1232	1282	3321					
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					
本体質量 (kg) ^{※5}	4.0	4.2	4.5	4.8	5.1	5.3	5.6	5.9	6.1	6.4	6.7	7.0	7.2	7.5	7.8	8.0	8.3	8.6	8.9	9.1	9.4	9.7					
最高速度 (mm/sec)	リード30															1800	1530	1350	1170	990	900	810	720	630			
	リード20															1200											
	リード10															600	510	450	390	330	300	270	240	210			
	リード5															300	255	225	195	165	150	135	120	105			
速度設定															-	85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%				