

ABAR04

Basicモデル

● 単軸ロボット

● ロッドタイプ



■ 注文型式

ABAR04							EP-01				
本体	リード指定 12: 12 mm 6: 6 mm	形状 S: ストレート R: 右折曲げ L: 左折曲げ	モータ仕様 S: 標準/プレーキなし BK: 標準/プレーキ付き BL: バッテリーレスアブソリュートプレーキなし BKBL: バッテリーレスアブソリュートプレーキ付き	ストローク 50~500 (50 mmピッチ)	ケーブル長 ^{※1} 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	回生装置 ^{※2} 無記入: なし R: EP-RU付き	入出力選択 EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link	バッテリー ^{※3} B: 有り N: なし

※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
 ※2. 垂直使用時で250mmストローク以上の場合には回生装置が必要です。
 ※3. 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	
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.01 mm	
減速機構	転造ボールねじφ10 (C7級)	
ストローク	50 mm ~ 500 mm (50 mmピッチ)	
最高速度 ^{※2}	720 mm/sec	360 mm/sec
ボールネジリード	12 mm	6 mm
最大可搬質量	水平	15 kg
	垂直	25 kg
最大押付力	3 kg	5 kg
	83 N	167 N
ロッド不回転精度	±0°	
本体最大断面外形	W 44 mm × H 46 mm	
全長	ストレート	ST + 326.5 mm
	折曲げ	ST + 245 mm
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)	

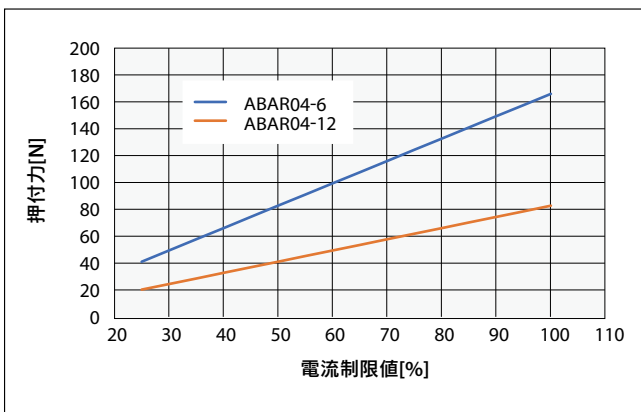
※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
 ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。
 有効ストロークが300mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)
 その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
 ※ 加速度/減速度はP.135 をご参照ください。

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
EP-01	ポイントトレース/リモートコマンド

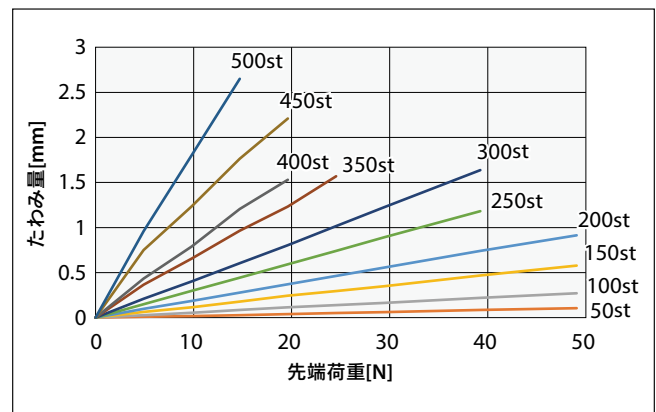
■ 押付力(参考値)

押付運転時の押付力は下記グラフをご参照ください。
 ※ 運転可能時間(押付判定時間)は電流制限値によります。過負荷エラーが発生しない条件にてご使用ください。



■ ロッドたわみ量(参考値)

ストロークごとのたわみ量は下記グラフをご参照ください。



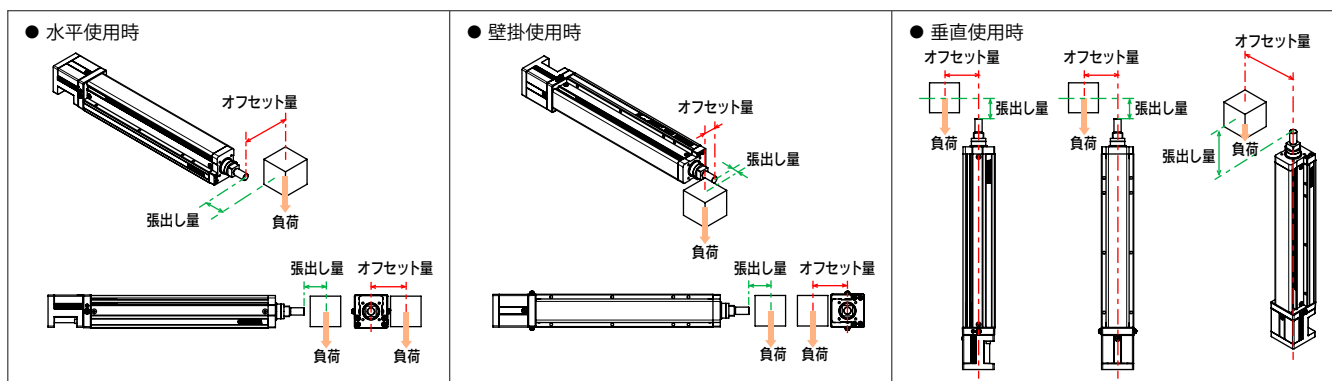
ご確認はこちらから



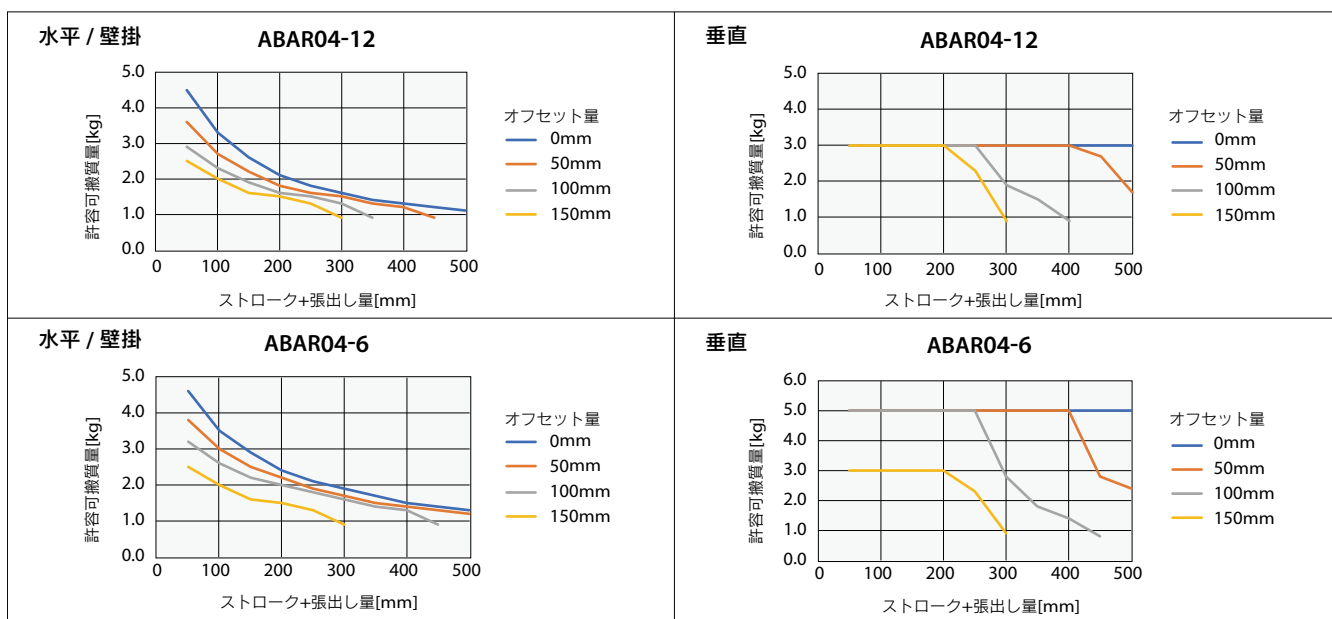
▶ サイクルタイムシミュレーションは弊社メンバーサイトから簡単にできます。詳細はP.12でご確認ください。

■ 許容可搬質量

オフセット量ごとの許容可搬質量は下記グラフをご参照ください。

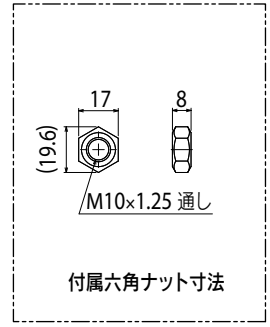
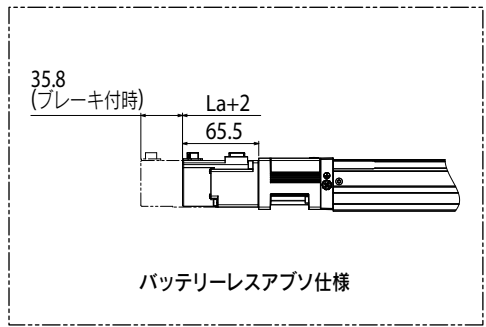
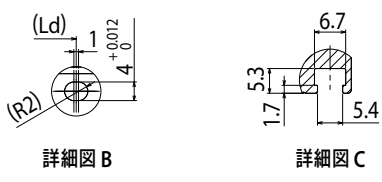
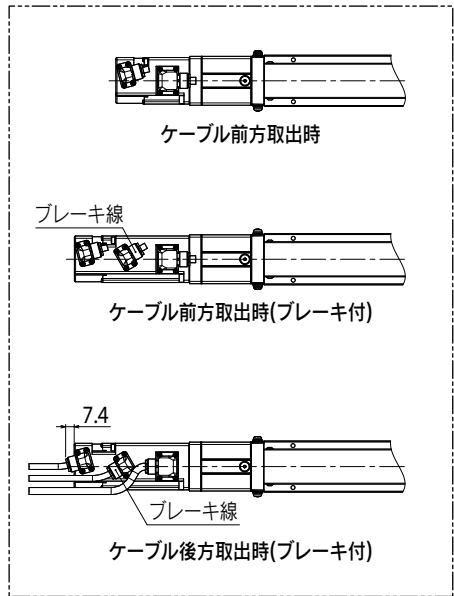
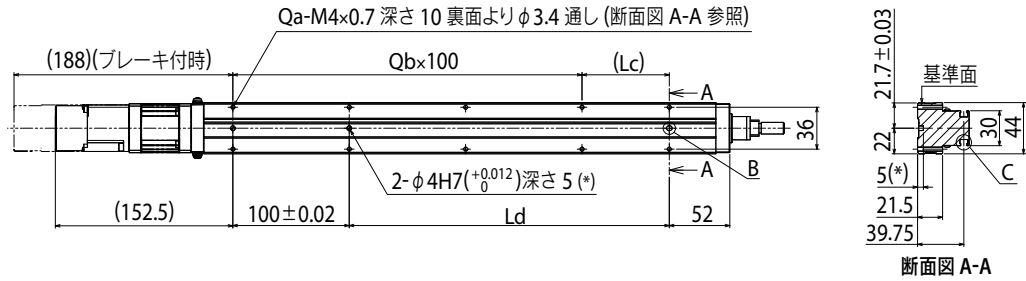
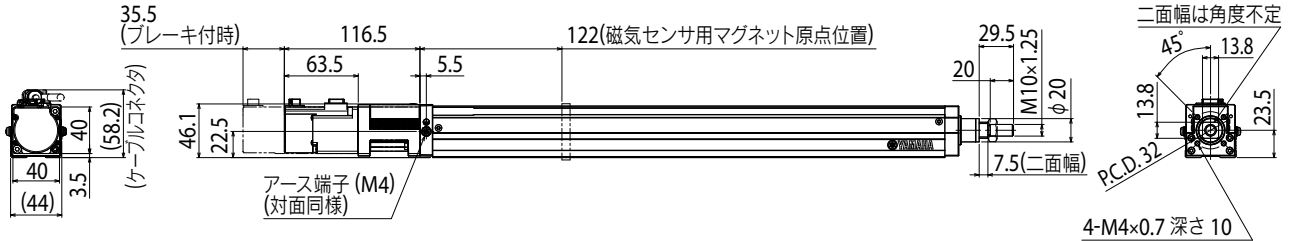
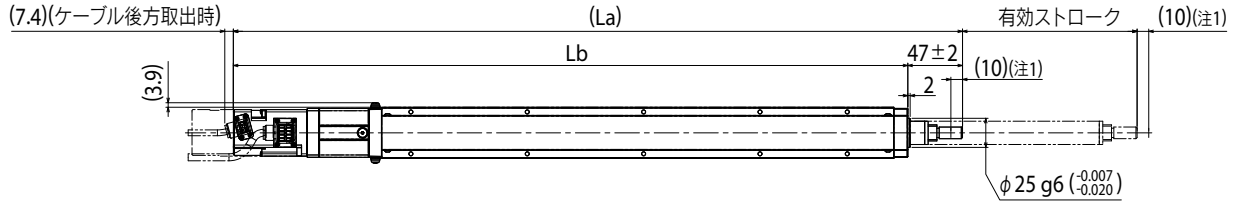


※1. 下記を超える質量の搬送物を可搬するには外付けサポートガイドを適用ください。
 ロッドに不必要な負荷が掛からないように、サポートガイドはフレキシブルな取り付けとしてください。
 ※2. ガイド寿命5000 km時の値です。



モーター付
Basicモデル
LBAS
Advancedモデル
LGXS
モーター付
Basicモデル
LBAR
モーター付
Basicモデル
ABAS
Advancedモデル
AGXS
モーター付
Basicモデル
ABAR
加速度/減速度
許容慣性モーメント
オフセット
モーター付
Basicモデル
EP-01

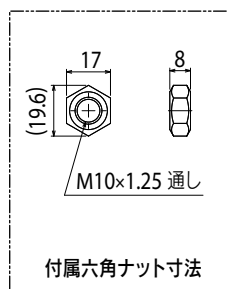
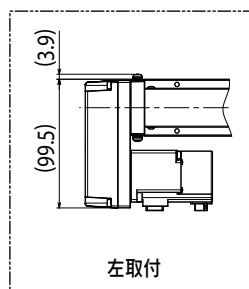
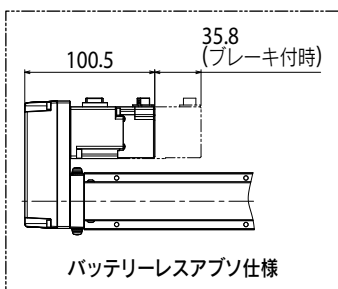
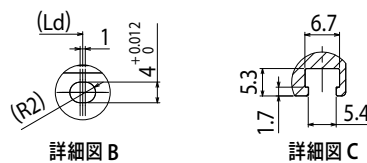
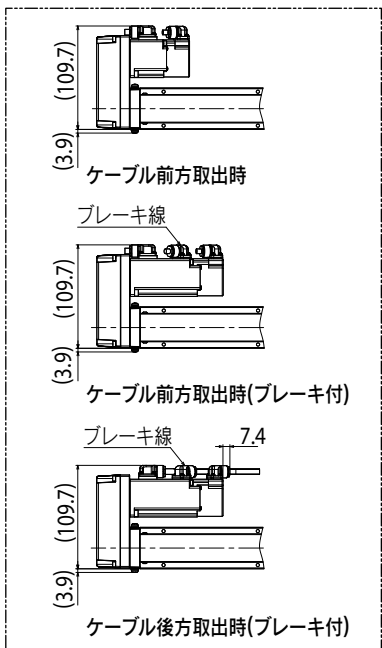
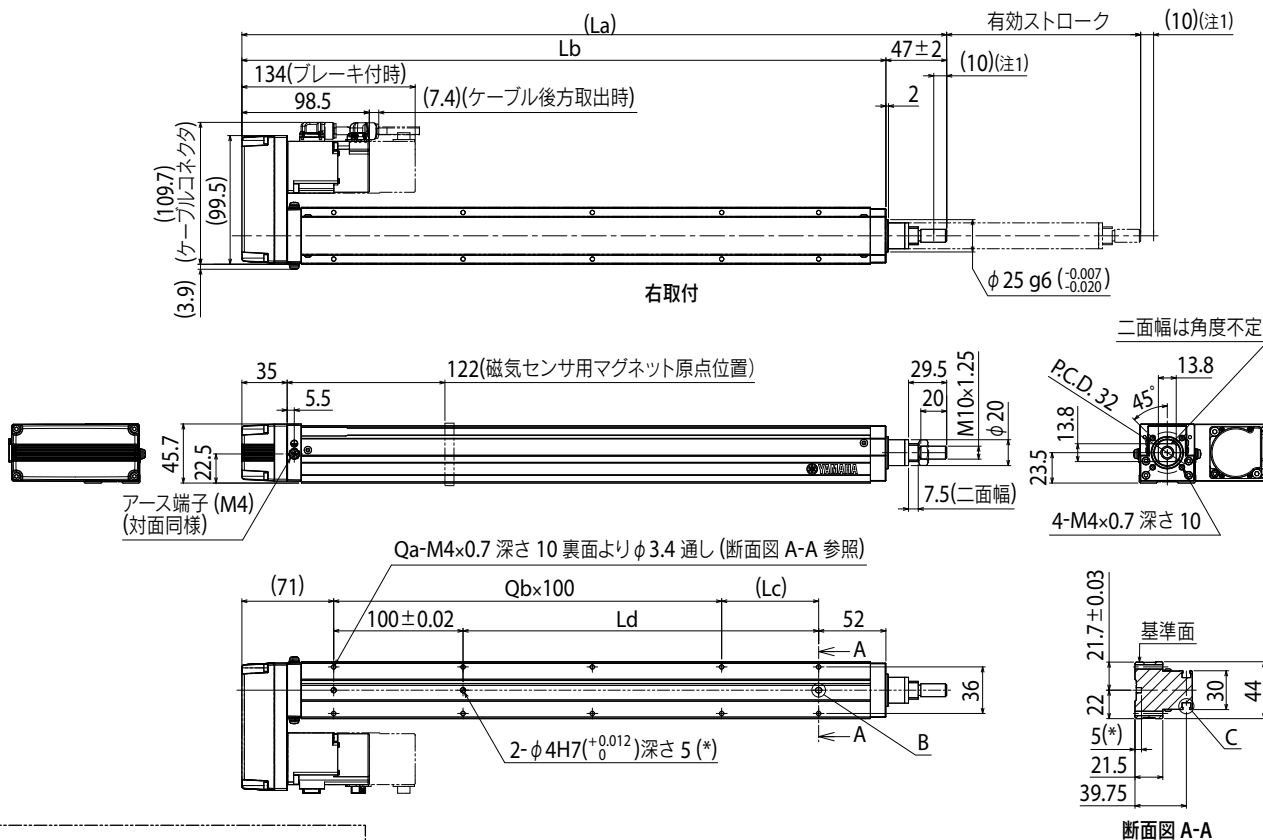
ABAR04 ストレート (S)



- 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. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M3×0.5>は、首下長さ<30 mm以上>を推奨します。
取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M4×0.7>は、首下長さ<架台の厚さ+10mm以下>を推奨します。
- 注4. ブレーキ付モータ時は、本体質量が0.2kg増加します。
- 注5. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定:R30 / 可動:R50です。仕様により取出方向が異なります。
- 注6. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.143参照)
部品番号: KFU-M3861-00

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
La	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5	726.5	776.5	826.5	
Lb	329.5	379.5	429.5	479.5	529.5	579.5	629.5	679.5	729.5	779.5	
Lc	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	
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	
本体質量 (kg) (注4)	1.2	1.3	1.5	1.7	1.9	2	2.2	2.4	2.6	2.8	
最高速度 (mm/sec)	リード12	720					648	504	396	324	
	リード6	360					324	252	198	162	
	速度設定	-					90%	70%	55%	45%	

ABAR04 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. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M3×0.5>は、首下長さ<30mm以上>を推奨します。
取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M4×0.7>は、首下長さ<架台の厚さ+10mm以下>を推奨します。
- 注4. ブレーキ付モータ時は、本体質量が0.2kg増加します。
- 注5. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定:R30 / 可動:R50です。仕様により取出方向が異なります。
- 注6. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.143参照)
部品番号: KFU-M3861-00

有効ストローク	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	25	75	25	75	25	75	25	75	
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	
本体質量 (kg) (注4)	1.3	1.4	1.6	1.8	2	2.2	2.3	2.5	2.7	2.9	
最高速度 (mm/sec)	リード12	720					648		504	396	324
	リード6	360					324		252	198	162
	速度設定	-					90%		70%	55%	45%

特徴

Basicモデル

LBAS

Advancedモデル

LGXS

Basicモデル

LBAR

Advancedモデル

ABAS

Advancedモデル

AGXS

Basicモデル

ABAR

加速度/減速度
許容慣性モーメント

オプション

制御ソフト
EP-01