

ABAR08

Basicモデル

● 単軸ロボット

● ロッドタイプ



■ 注文型式

ABAR08							EP-01				
本体	リード指定 20:20 mm 10:10 mm 5:5 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/ブレーキなし BK: 標準/ブレーキ付き BL: バッテリーレスアブソリュート/ブレーキなし BKBL: バッテリーレスアブソリュート/ブレーキ付き	ストローク 50~800 (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. 垂直使用時は回生装置が必要です。
水平使用時でリード10、20の150~500mmストロークの場合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	200 W		
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.01 mm		
減速機構	転造ボールねじ φ16 (C7級)		
ストローク	50 mm ~ 800 mm (50 mmピッチ)		
最高速度 ^{※2}	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	30 kg	60 kg
	垂直	8 kg	20 kg
最大押付力	201 N	402 N	804 N
ロッド不回転精度	±0°		
本体最大断面外形	W 82 mm × H 73.5 mm		
全長	ストレート	ST + 401 mm	
	折曲げ	ST + 312.5 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 °C, 35~80 %RH (結露なきこと)		

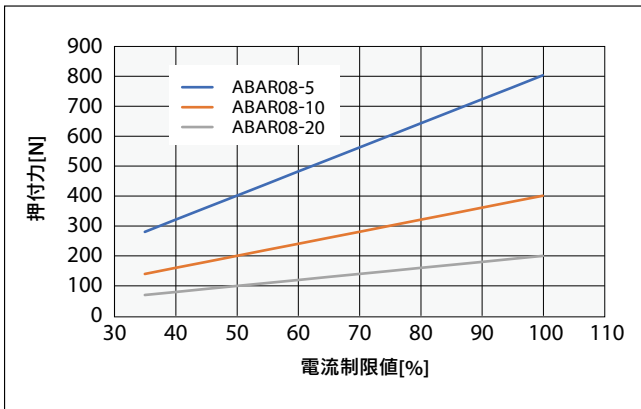
- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度
- ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
有効ストロークが400mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)
その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
- ※ 加速度/減速度はP.138 をご参照ください。

■ 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

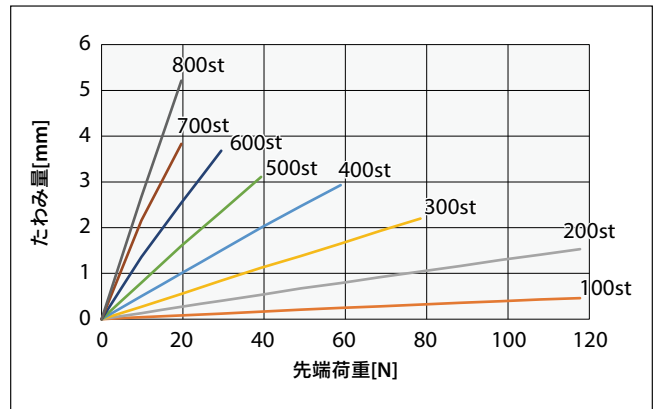
■ 押付力(参考値)

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。



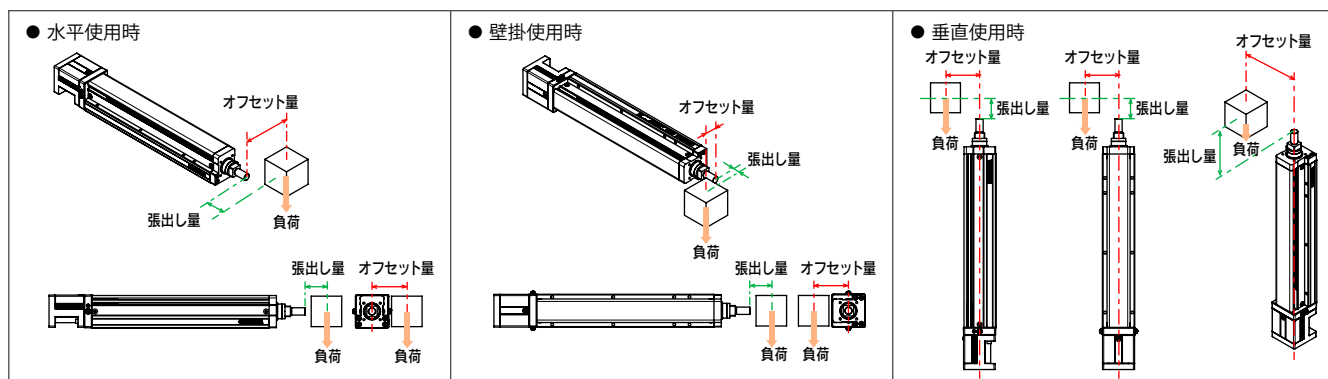
ご確認はこちらから



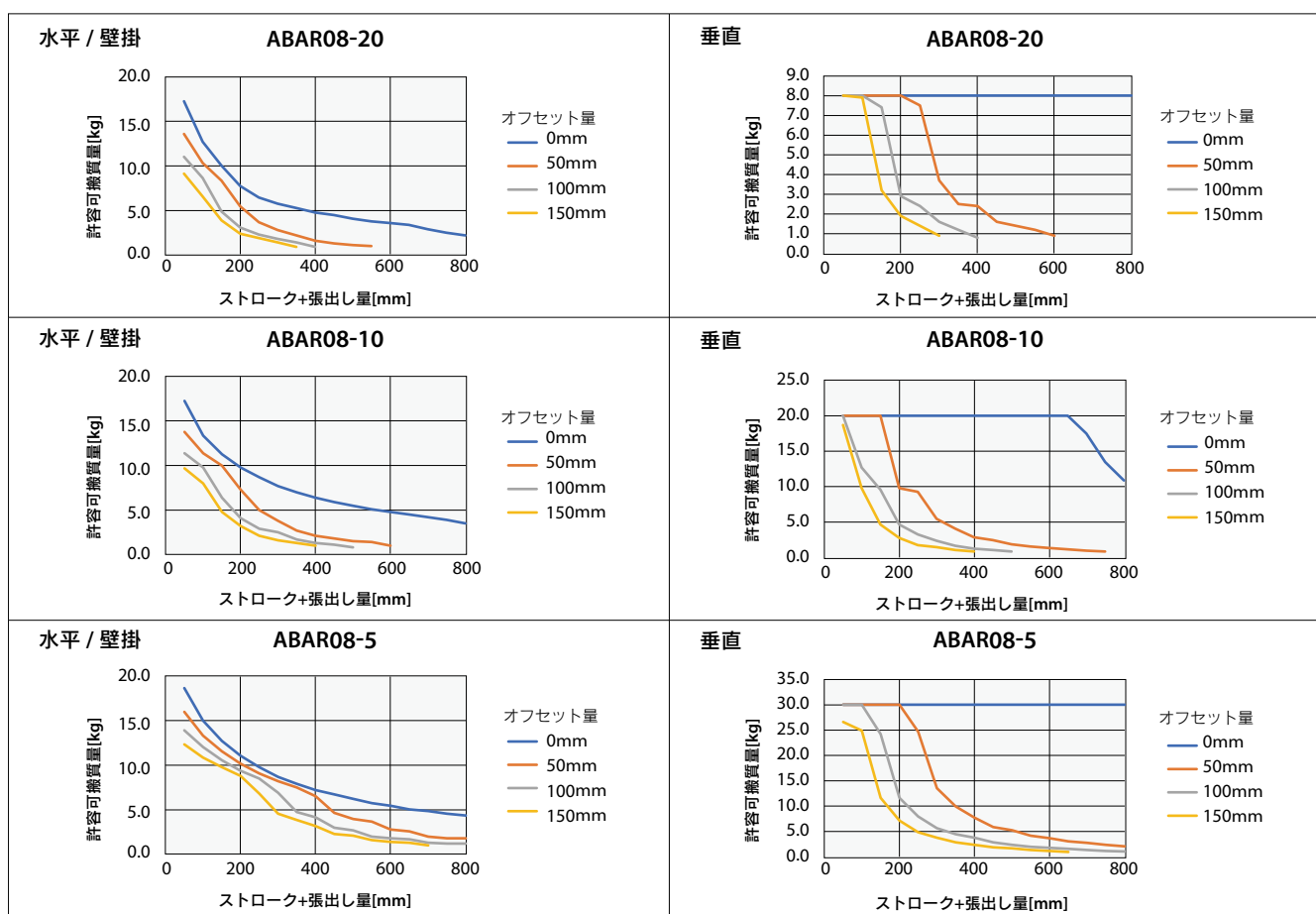
▶ サイクルタイムシミュレーションは弊社メンバーサイトから簡単にできます。詳細はP.12でご確認ください。

■ 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。

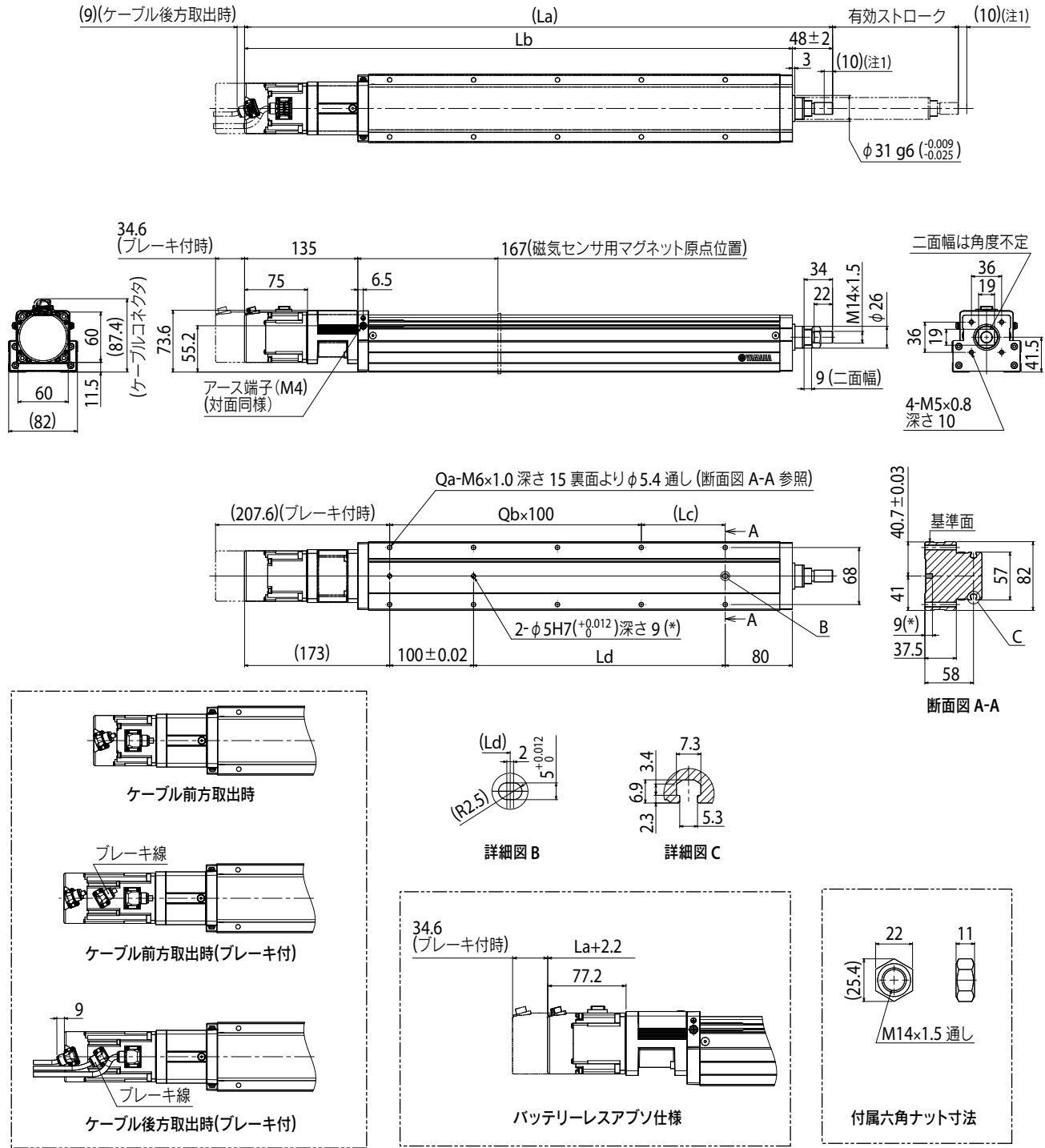


※1. 下記を超える質量の搬送物を可搬するには外付けサポートガイドを適用ください。
 ロッドに不必要な負荷が掛からないように、サポートガイドはフレキシブルな取り付けとしてください。
 ※2. ガイド寿命5000 km時の値です。



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

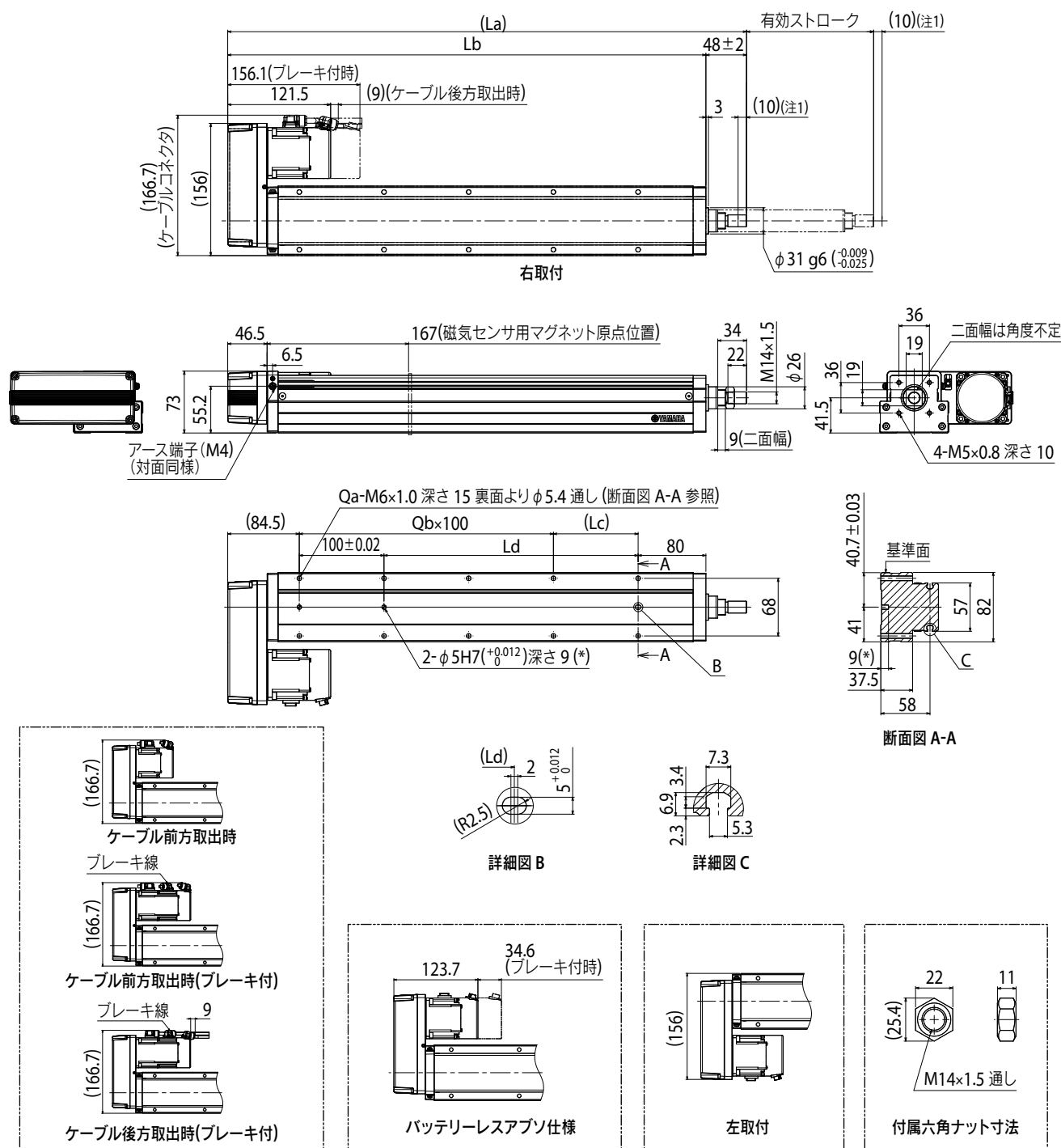
ABAR08 ストレート (S)



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。(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<M5×0.8>は、首下長さ<45mm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<M6×1.0>は、首下長さ<梁台の厚さ+15mm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0.4kg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	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	
本体質量(kg) ^{※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)	リード20	1200								900	720	600	480	420	360	300	240
	リード10	600								450	360	300	240	210	180	150	120
	リード5	300								225	180	150	120	105	90	75	60
	速度設定	-								75%	60%	50%	40%	35%	30%	25%	20%

ABAR08 折曲げ (R/L)



注1. 両端からのメカストッパ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<M5×0.8>は、首下長さ<<45mm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<M6×1.0>は、首下長さ<架台の厚さ+15mm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0.4kg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	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		
本体質量(kg)※4	5.1	5.5	5.9	6.2	6.5	6.9	7.2	7.5	7.8	8.2	8.6	8.9	9.3	9.6	9.8	10.1		
最高速度 (mm/sec)	リード20					1200					900	720	600	480	420	360	300	240
	リード10					600					450	360	300	240	210	180	150	120
	リード5					300					225	180	150	120	105	90	75	60
	速度設定					-					75%	60%	50%	40%	35%	30%	25%	20%

特長

- 基本型
- Basic型
- LBAS
- Advanced型
- LGXS
- Basic型
- LBAR
- Basic型
- ABAS
- Advanced型
- AGXS
- Basic型
- ABAR

加速/減速
許容慣性モーメント

オプション

制御ソフト EP-01