

ABAS04

Basicモデル

● 単軸ロボット

● スライダタイプ



■ 注文型式

ABAS04							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/ブレーキなし BK: 標準/ブレーキ付き BL: バッテリーレスアソ ブレーキなし BKBL: バッテリーレスアソ 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	入出力選択 EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link	バッテリー ^{※2} 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. モータ仕様標準 (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

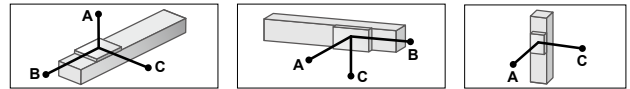
モータ出力 AC	50 W	
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.01 mm	
減速機構	転造ボールねじ φ10 (C7級)	
ストローク	50 mm~800 mm (50 mmピッチ)	
最高速度 ^{※2}	800 mm/sec	400 mm/sec
ボールネジリード	12 mm	6 mm
最大可搬質量	水平	12 kg
	垂直	2 kg
定格推力	71 N	141 N
本体最大断面外形	W 44 mm × H 52 mm	
全長	ストレート	ST + 277.5 mm
	折曲げ	ST + 196 mm
位置検出器	アブソリュートエンコーダ バッテリーレスアブソリュートエンコーダ	
分解能	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500mm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.106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

■ 許容オーバーハング量[※]



ABAS04-12

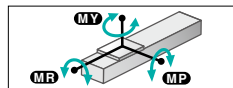
水平使用時	(単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
2kg	1187	271	325	2kg	325	271	1187	1kg	534
8kg	473	62	77	8kg	77	62	473	2kg	265
12kg	431	41	53	12kg	53	41	431		

ABAS04-6

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	A	B	C	A	C	
4kg	1808	155	217	4kg	217	155	1808	1kg	639
12kg	801	47	65	12kg	65	47	801	3kg	208
20kg	546	25	35	20kg	35	25	546	5kg	122

※ 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500 mm。

■ 静的許容モーメント



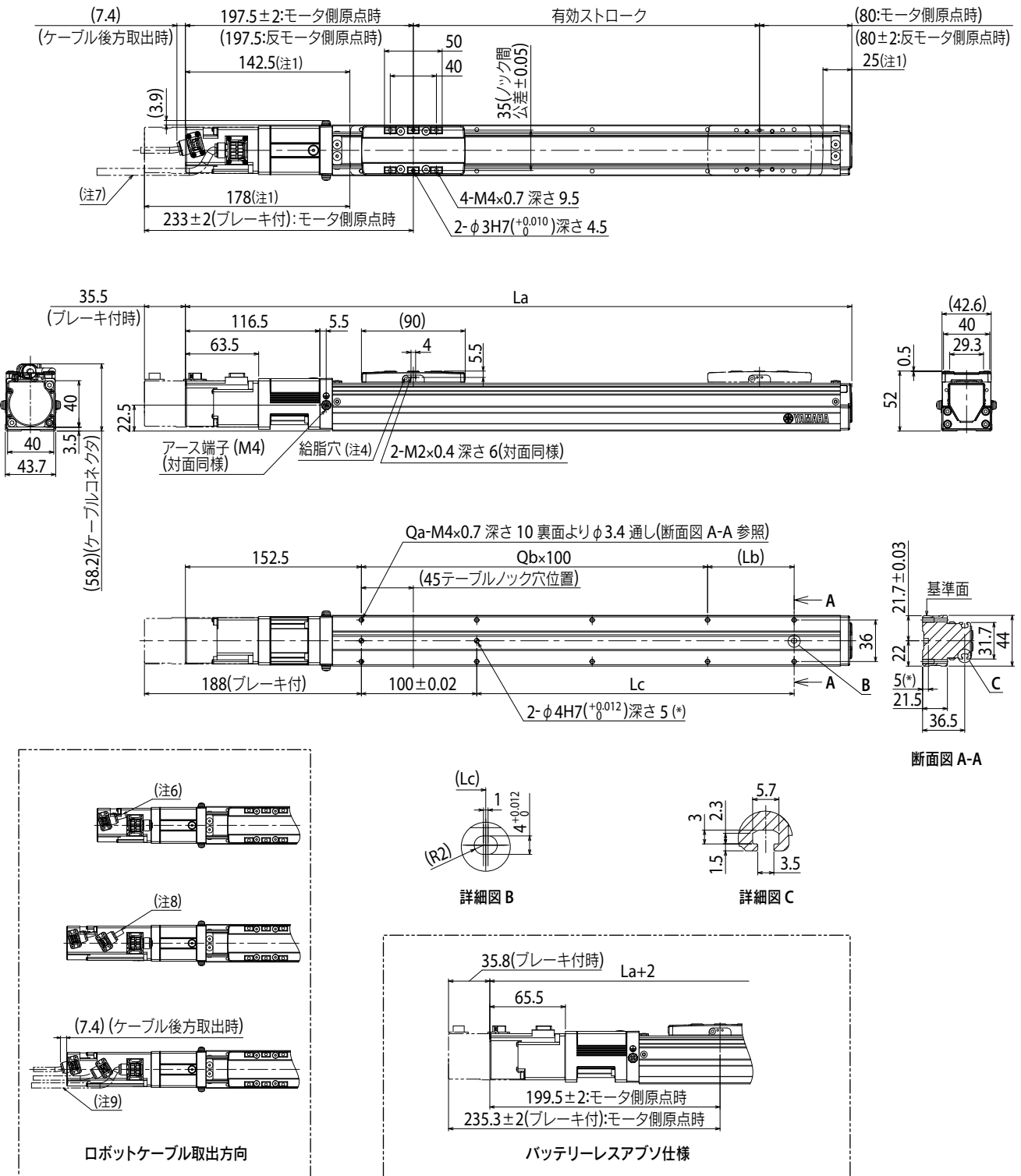
(単位: N・m)		
MY	MP	MR
54	54	75

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。

ABAS04 ストレート (S)



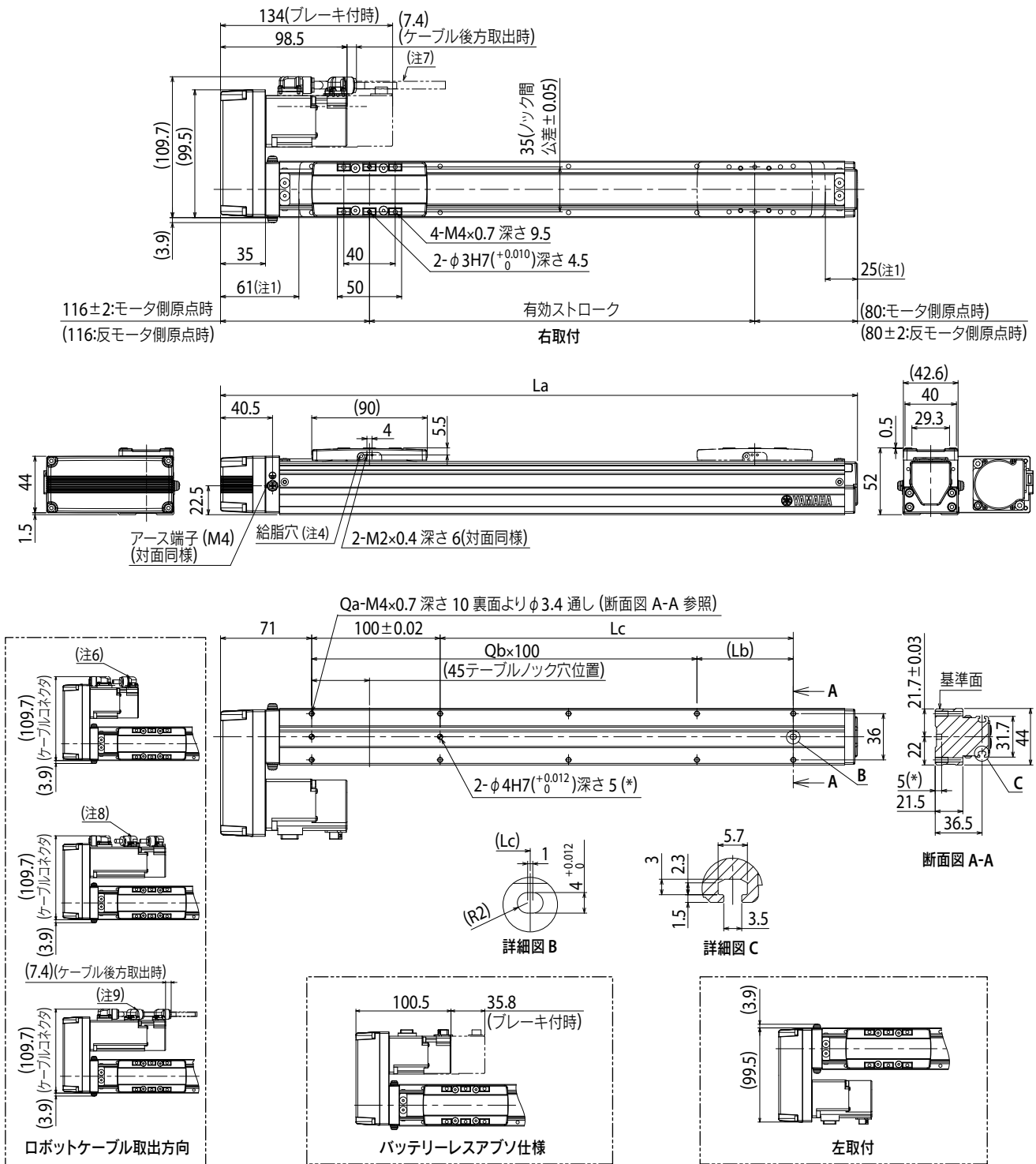
- 注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
- 注2. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります)
- 注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M3×0.5>は、首下長さ<30mm以上>を推奨します。
取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M4×0.7>は、首下長さ<架台の厚さ+10mm以下>を推奨します。
- 注4. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.143参照)
部品番号: KFU-M3861-00
- 注5. プレーキ無の質量です。ブレーキ付時は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
- 注6. ロボ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。

有効ストローク	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		
本体質量 (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)	リード12											720	600	480	400	360	320	
	リード6											360	300	240	200	180	160	
	速度設定											90%	75%	60%	50%	45%	40%	

特徴

- 基本型
- Basic型
- LBAS
- Advanced型
- LGXS
- Basic型
- LBAR
- Basic型
- ABAS
- Advanced型
- AGXS
- Basic型
- ABAR
- 許容慣性モーメント
- 加速度/減速度
- EP-01

ABAS04 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<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<梁台の厚さ+10mm以下>を推奨します。
 注4. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.143参照) 部品番号: KFU-M3861-00
 注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付時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以上でご使用ください。

有効ストローク	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		
本体質量 (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)	リード12											800	720	600	480	400	360	320
	リード6											400	360	300	240	200	180	160
	速度設定											-	90%	75%	60%	50%	45%	40%