

# ABAS08

Basicモデル ● 単軸ロボット

● スライダタイプ



## ■ 注文型式

<b>ABAS08</b>							<b>EP-01</b>				
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: バッテリーレスアプソ/ブレーキなし BKBL: バッテリーレスアプソ/ブレーキ付き	ストローク 50~1100 (50 mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※1</sup> 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 <sup>※2</sup> 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 <sup>※3</sup> 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. 垂直使用時にリード5、20の450mmストローク以上及びリード10の150mmストローク以上の場合は回生装置が必要です。  
 水平使用時にリード20の250~750mm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

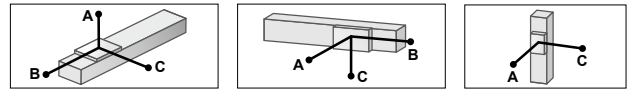
モータ出力 AC	200 W		
繰返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.01 mm		
減速機構	転造ボールねじφ16 (C7級)		
ストローク	50 mm~1100 mm (50 mmピッチ)		
最高速度 <sup>※2</sup>	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	40 kg	80 kg
	垂直	8 kg	20 kg
定格推力	174 N	341 N	683 N
本体最大断面外形	W 82 mm × H 78 mm		
全長	ストレート	ST + 353 mm	
	折曲げ	ST + 264.5 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℃, 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時があります。  
 有効ストロークが650mmを超えると、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.109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<sup>※</sup>



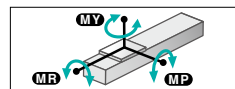
ABAS08-20				壁面取付使用時 (単位: mm)				垂直使用時 (単位: mm)			
水平使用時 (単位: mm)				壁面取付使用時 (単位: mm)				垂直使用時 (単位: mm)			
A	B	C		A	B	C		A	C		
15kg	356	131	146	15kg	146	131	356	3kg	634	634	
25kg	278	73	86	25kg	86	73	278	6kg	321	321	
40kg	517	54	76	40kg	76	54	517	8kg	240	240	

ABAS08-10				壁面取付使用時 (単位: mm)				垂直使用時 (単位: mm)			
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		
30kg	465	83	120	30kg	120	83	465	5kg	551	551	
50kg	341	44	65	50kg	65	44	341	10kg	270	270	
80kg	228	22	34	80kg	34	22	228	20kg	129	129	

ABAS08-5				壁面取付使用時 (単位: mm)				垂直使用時 (単位: mm)			
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		
30kg	1604	95	153	30kg	153	95	1604	10kg	312	312	
50kg	1035	52	83	50kg	83	52	1035	20kg	149	149	
80kg	719	27	44	80kg	44	27	719	30kg	95	95	
100kg	608	19	31	100kg	31	19	608				

※ 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。

## ■ 静的許容モーメント



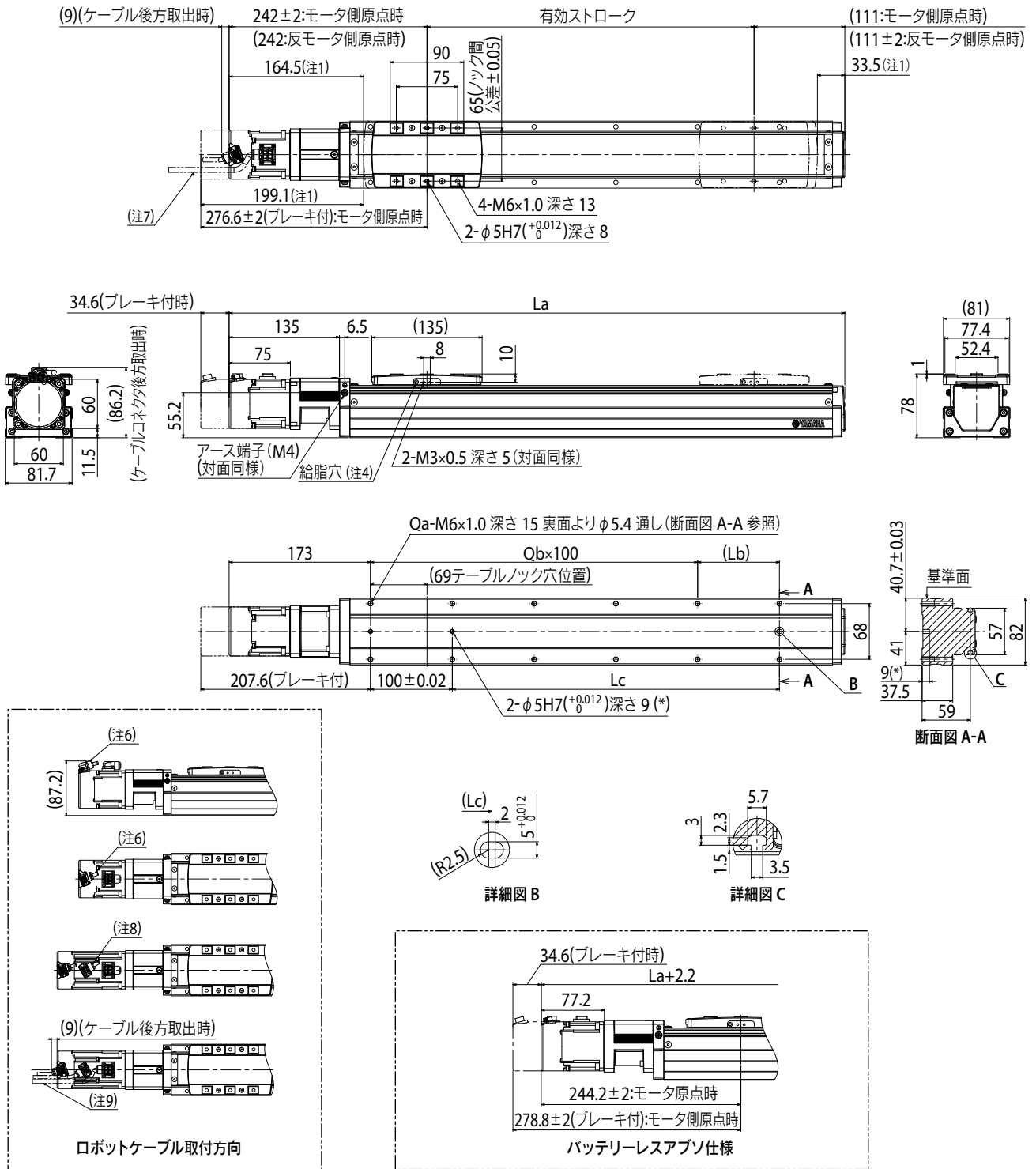
(単位: N・m)		
MY	MP	MR
221	309	343

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。

ABAS08 ストレート (S)



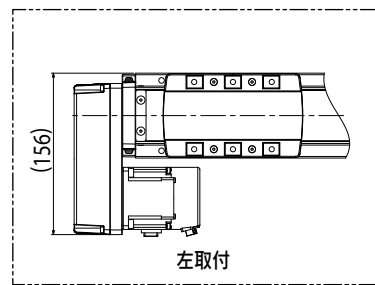
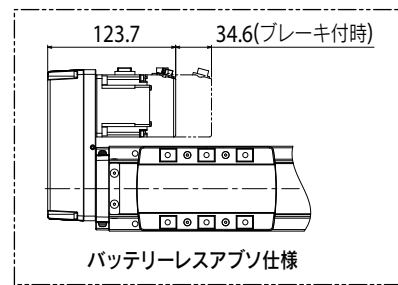
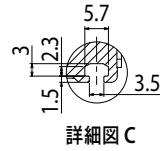
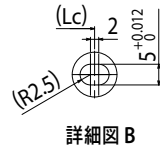
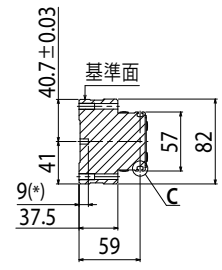
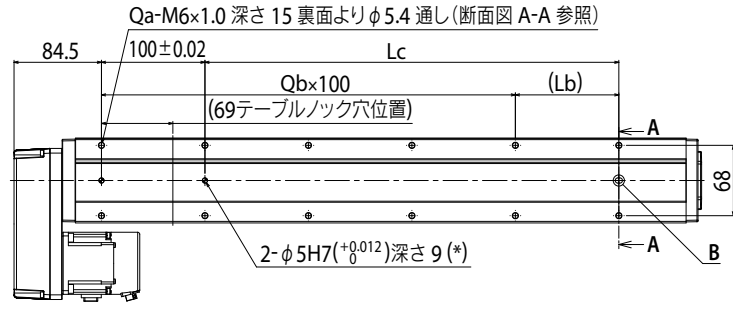
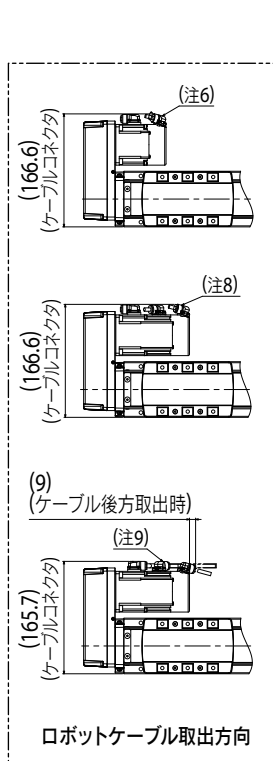
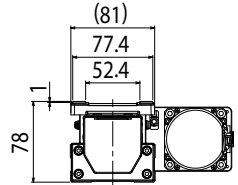
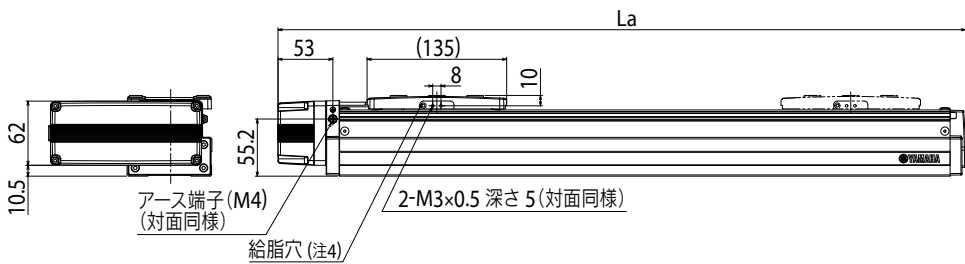
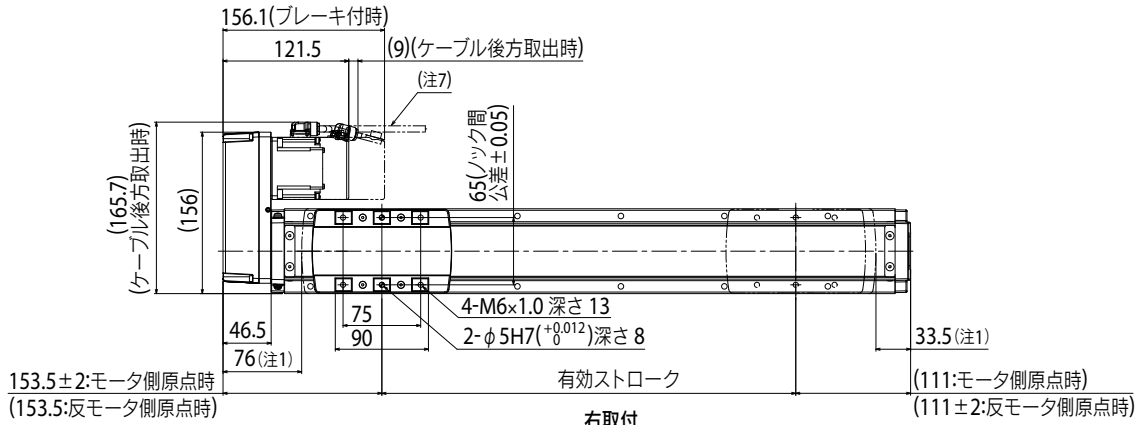
注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注2. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります)  
 注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M5×0.8>は、首下長さ<45mm以上>を推奨します。  
 取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M6×1.0>は、首下長さ<架台の厚さ+15mm以下>を推奨します。  
 注4. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.143参照)  
 部品番号: KFU-M3861-00  
 注5. プレーキ無の質量です。プレーキ付時は本体質量表中の値より0.4kg重くなります。  
 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。

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	403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153	1203	1253	1303	1353	1403	1453		
Lb	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100		
Lc	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100		
Qa	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26		
Qb	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11		
本体質量 (kg) <sup>注5</sup>	4.5	4.9	5.3	5.6	6	6.3	6.6	7	7.3	7.6	8	8.3	8.7	9	9.3	9.6	10	10.2	10.6	10.9	11.3	11.7		
最高速度 (mm/sec)	リード20												1200											
	リード10												600											
	リード5												300											
	速度設定												-											

特 徴

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

ABAS08 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<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. 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0.4kg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	850	900	950	1000	1050	1100	
La	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	1114.5	1164.5	1214.5	1264.5	1314.5	1364.5	
Lb	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	
Lc	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
Qa	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	
Qb	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	
本体質量 (kg) <sup>※5</sup>	4.9	5.3	5.7	6	6.4	6.7	7	7.4	7.7	8	8.4	8.7	9.1	9.4	9.7	10	10.4	10.6	11	11.3	11.7	12.1	
最高速度 (mm/sec)	リード20	1200										1020	900	780	660	600	540	480	420	360			
	リード10	600										510	450	390	330	300	270	240	210	180			
	リード5	300										255	225	195	165	150	135	120	105	90			
	速度設定	-										85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%			