

AGXS16

Advancedモデル ● 単軸ロボット

● スライダタイプ



■ 注文型式

AGXS16 - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - **EP-01** - [] - [] - [] - []

本体	加減速仕様	リード指定	形状 ^{※1}	モータ仕様	ストローク ^{※2}	ケーブル長 ^{※3}	ケーブル取出方向	ボジショナ	ドライバ: モータ容量	回生装置 ^{※4}	入出力選択	バッテリー ^{※5}
	無記入: 標準 H: 高加減速仕様	40: 40 mm 20: 20 mm 10: 10 mm	S: ストレート R: 右折曲げ L: 左折曲げ	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/ブレーキなし BKBL: バッテリーレスアプ/ブレーキ付き	100~1450 (50 mmピッチ)	R3: 3 m R5: 5 m R10: 10 m	R: モータ後方 F: モータ前方	EP-01	A30: 400W/750W	無記入: なし R: EP-RU付き	EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link	B: 有り N: なし

※1. 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。
 ※2. 高加減速仕様は100~800(50 mmピッチ)になります。
 ※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
 ※4. 垂直使用時は回生装置が必要です。
 水平使用時でリード20の400~850mmストローク及びリード40の600~950mmストロークの場合は回生装置が必要です。
 ※5. 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	750 W
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.005 mm
減速機構	研削ボールねじφ20 (C5級)
ストローク	100 mm ~ 1450 mm (50 mmピッチ)
最高速度 ^{※2}	2400 mm/sec 1200 mm/sec 600 mm/sec
ボールネジリード	40 mm 20 mm 10 mm
最大可搬質量	水平 45 kg 95 kg 130 kg 垂直 12 kg 28 kg 55 kg
定格推力	320 N 640 N 1280 N
本体最大断面外形	W 160 mm × H 130 mm
全長	ストレート ST + 344.8 mm 折曲げ ST + 294.5 mm
クリーン度 ^{※3}	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当
吸引量エア ^{※4}	30 Nℓ/min ~ 90 Nℓ/min
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
使用环境温度、湿度	0~40℃, 35~80%RH (結露なきこと)

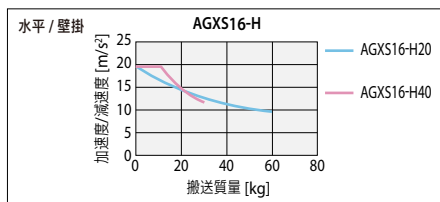
※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度
 ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。
 有効ストロークが800mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度) その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
 ※3. クリーン環境でご使用の際は吸引量エア-継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
 ※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
 ※ 加速度/減速度はP.130をご参照ください。

高加減速でご使用の場合(高加減速仕様)

■ 基本仕様

ストローク	100 mm ~ 800 mm (50 mmピッチ)
ボールネジリード	40 mm 20 mm 10 mm
最大可搬質量	水平 30 kg 60 kg - 垂直 8 kg 16 kg 32 kg
最高加速度	水平 19.62 m/s ² (2 G) 19.84 m/s ² (2 G) - 垂直 19.62 m/s ² (2 G) 18.43 m/s ² (1.9 G) 11.17 m/s ² (1.1 G)

■ 搬送質量-加速度/減速度グラフ(目安)



■ 許容オーバーハング量[※]

AGXS16-40	AGXS16-20	AGXS16-10
水平使用時 (単位: mm)	水平使用時 (単位: mm)	水平使用時 (単位: mm)
壁面取付使用時 (単位: mm)	壁面取付使用時 (単位: mm)	壁面取付使用時 (単位: mm)
垂直使用時 (単位: mm)	垂直使用時 (単位: mm)	垂直使用時 (単位: mm)

※ 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。

■ 許容オーバーハング量[※]

AGXS16-H40	AGXS16-H20	AGXS16-H10
水平使用時 (単位: mm)	水平使用時 (単位: mm)	水平使用時 (単位: mm)
壁面取付使用時 (単位: mm)	壁面取付使用時 (単位: mm)	壁面取付使用時 (単位: mm)
垂直使用時 (単位: mm)	垂直使用時 (単位: mm)	垂直使用時 (単位: mm)

※ 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。

■ 高加減速時の有効ストロークと最高速度

有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
最高速度 (mm/sec)	リード40 2400														
	リード20 1200														
	リード10 600														

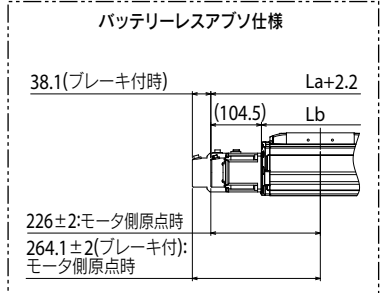
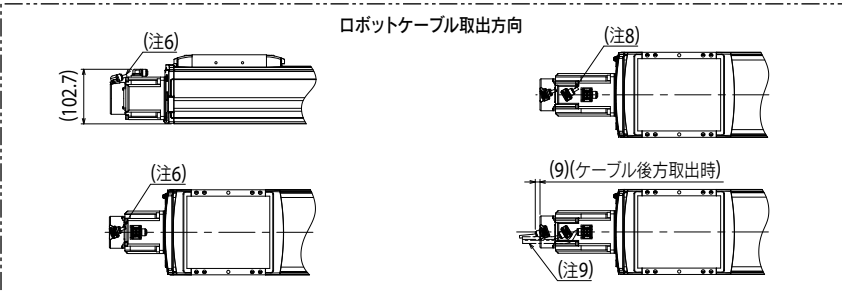
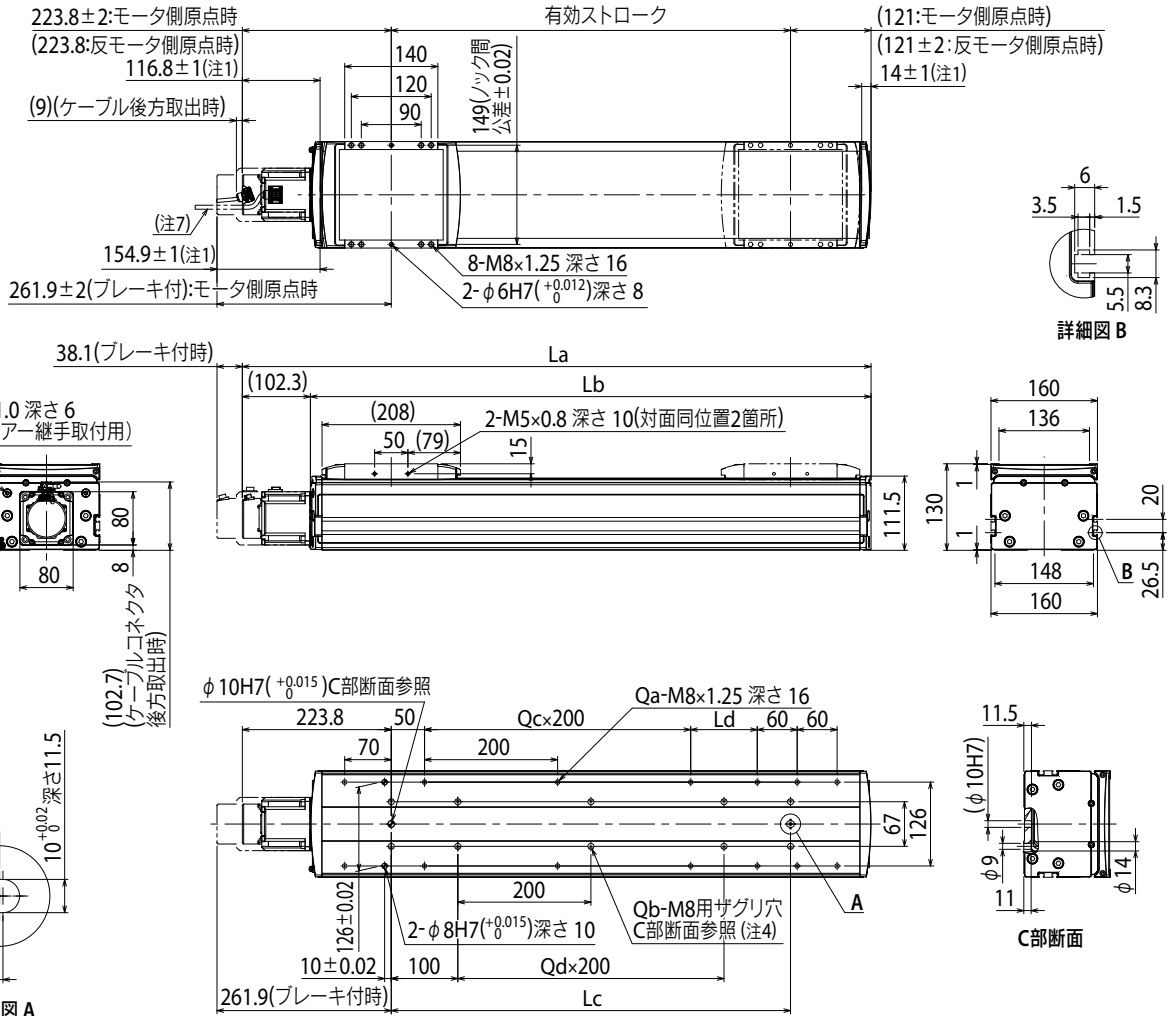
※ 高加減速仕様でご使用の場合、折曲げ仕様のご使用はできません。
 ※ 高加減速仕様は100~800(50 mmピッチ)でご使用ください。
 ※ 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。
 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。
 ※ 高加減速仕様でご使用の場合、動作フェューティとモータ負荷率を考慮する必要があります。(P.93参照)
 ※ 加速度/減速度はP.132をご参照ください。

ご確認はこちら



▶ 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。

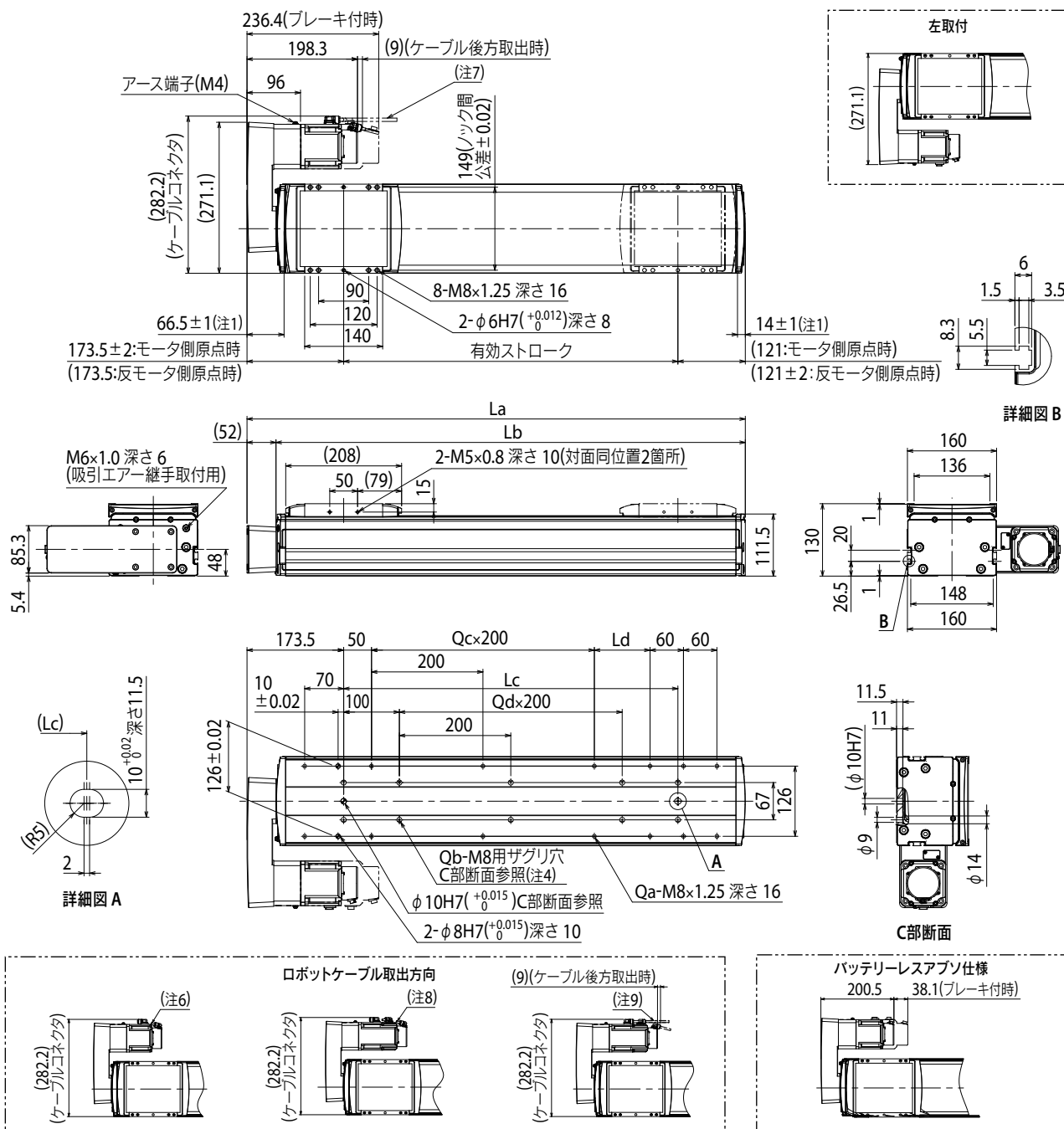
AGXS16 ストレート (S)



- 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. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ<≦25mm以上>としてください。
取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ<≦架台の厚さ+15mm以下>を推奨します。
- 注4. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
- 注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.9kg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。
- 注11. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.143参照)

有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	
La	444.8	494.8	544.8	594.8	644.8	694.8	744.8	794.8	844.8	894.8	944.8	994.8	1044.8	1094.8	1144.8	1194.8	1244.8	1294.8	1344.8	1394.8	1444.8	1494.8	1544.8	1594.8	1644.8	1694.8	1744.8	1794.8	
Lb	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5	1192.5	1242.5	1292.5	1342.5	1392.5	1442.5	1492.5	1542.5	1592.5	1642.5	1692.5	
Lc	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	
Ld	0	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	
Qa	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22
Qb	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	
Qc	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	
Qd	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	
本体質量 (Kg) ^{※5}	13.6	14.6	15.6	16.6	17.6	18.5	19.5	20.5	21.5	22.5	23.4	24.4	25.4	26.4	27.4	28.4	29.3	30.3	31.3	32.3	33.3	34.3	35.2	36.2	37.2	38.2	39.2	40.1	
リード40																			2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960	840	720	600
最高速度 リード20																			1080	960	840	720	660	600	540	480	420	360	300
(mm/sec) リード10																			540	480	420	360	330	300	270	240	210	180	150
速度設定																			90%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	25%

AGXS16 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. 取付ザグリ穴 (C部断面) で本体取付に使用する六角穴付きボルト <M8×1.25> は、首下長さ <<25mm以上>> としてください。
取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト <M8×1.25> は、首下長さ << 架台の厚さ+15mm以下 >> を推奨します。
- 注4. 取付ザグリ穴 (C部断面) にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
- 注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.9kg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。
- 注11. 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12. 給脂用ノズル (推奨) (詳細P.143参照)

有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	
La	394.5	444.5	494.5	544.5	594.5	644.5	694.5	744.5	794.5	844.5	894.5	944.5	994.5	1044.5	1094.5	1144.5	1194.5	1244.5	1294.5	1344.5	1394.5	1444.5	1494.5	1544.5	1594.5	1644.5	1694.5	1744.5	
Lb	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5	1192.5	1242.5	1292.5	1342.5	1392.5	1442.5	1492.5	1542.5	1592.5	1642.5	1692.5	
Lc	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	
Ld	0	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	
Qa	8	10	10	10	10	10	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	18	20	20	20	22	22	22	
Qb	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	
Qc	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	
Qd	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	
本体質量 (Kg) 注5	16.3	17.3	18.3	19.3	20.3	21.2	22.2	23.2	24.2	25.2	26.1	27.1	28.1	29.1	30.1	31.1	32.0	33.0	34.0	35.0	36.0	37.0	37.9	38.9	39.9	40.9	41.9	42.8	
リード40									2400										2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960	840	720	600
最高速度 リード20									1200										1080	960	840	720	660	600	540	480	420	360	300
最高速度 リード10									600										540	480	420	360	330	300	270	240	210	180	150
速度設定									-										90%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	25%