

AGXS20

Advancedモデル

● 単軸ロボット

● スライダタイプ



■ 注文型式

AGXS20							EP-01				
本体	リード指定	形状	モータ仕様	ストローク	ケーブル長 ^{※1}	ケーブル取出方向	ポジション ^{※2}	ドライバー: モータ容量	回生装置 ^{※2}	入出力選択	バッテリー ^{※3}
	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: バッテリーレスアブソリュートエンコーダ BKBL: バッテリーレスアブソリュートエンコーダ付き	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. 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。

※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	750 W		
繰返し位置決め精度 ^{※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	65 kg	130 kg
	垂直	15 kg	35 kg
定格推力	320 N	640 N	1280 N
本体最大断面外形	W 200 mm × H 140 mm		
全長	ストレート	ST + 390.8 mm	
	折曲げ	ST + 340.5 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)

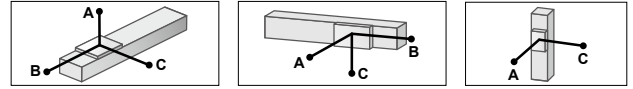
その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。

※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.133をご参照ください。

■ 許容オーバーハング量[※]



AGXS20-40

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				
20kg	5318	2821	2096	20kg	2171	2751	5211	5kg	8187	8187
40kg	4836	1609	1369	40kg	1417	1539	4667	10kg	5203	5203
65kg	4824	1088	1001	65kg	1013	1018	4575	15kg	4810	4810

AGXS20-20

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				
50kg	5436	1493	1377	50kg	1390	1423	5265	20kg	3436	3436
80kg	4417	911	854	80kg	849	841	4153	30kg	2600	2600
100kg	4592	756	727	100kg	708	686	4253	35kg	3073	3073
130kg	4338	596	584	130kg	550	526	3933			

AGXS20-10

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				
40kg	22519	2607	2713	40kg	2704	2537	22210	20kg	5157	5157
80kg	16716	1274	1331	80kg	1293	1204	16141	40kg	2553	2553
120kg	14066	830	868	120kg	818	760	13223	65kg	1600	1600
160kg	12284	608	637	160kg	580	538	11190			

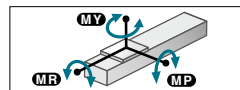
※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

■ 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

■ 静的許容モーメント



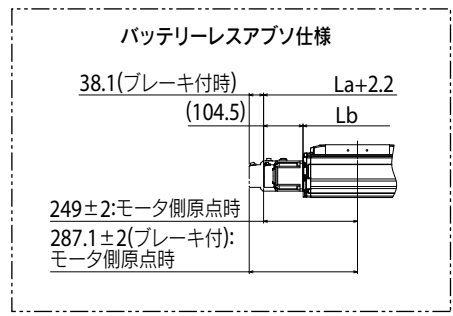
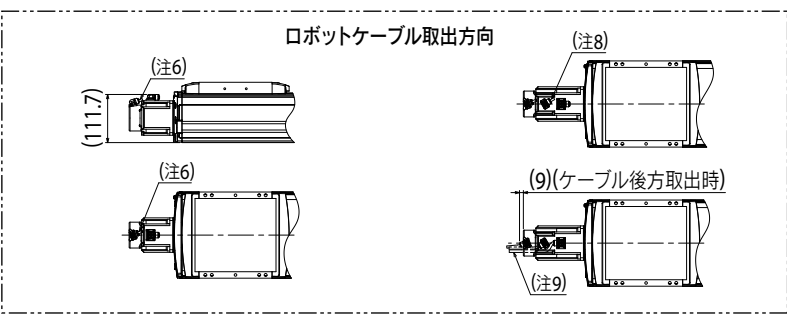
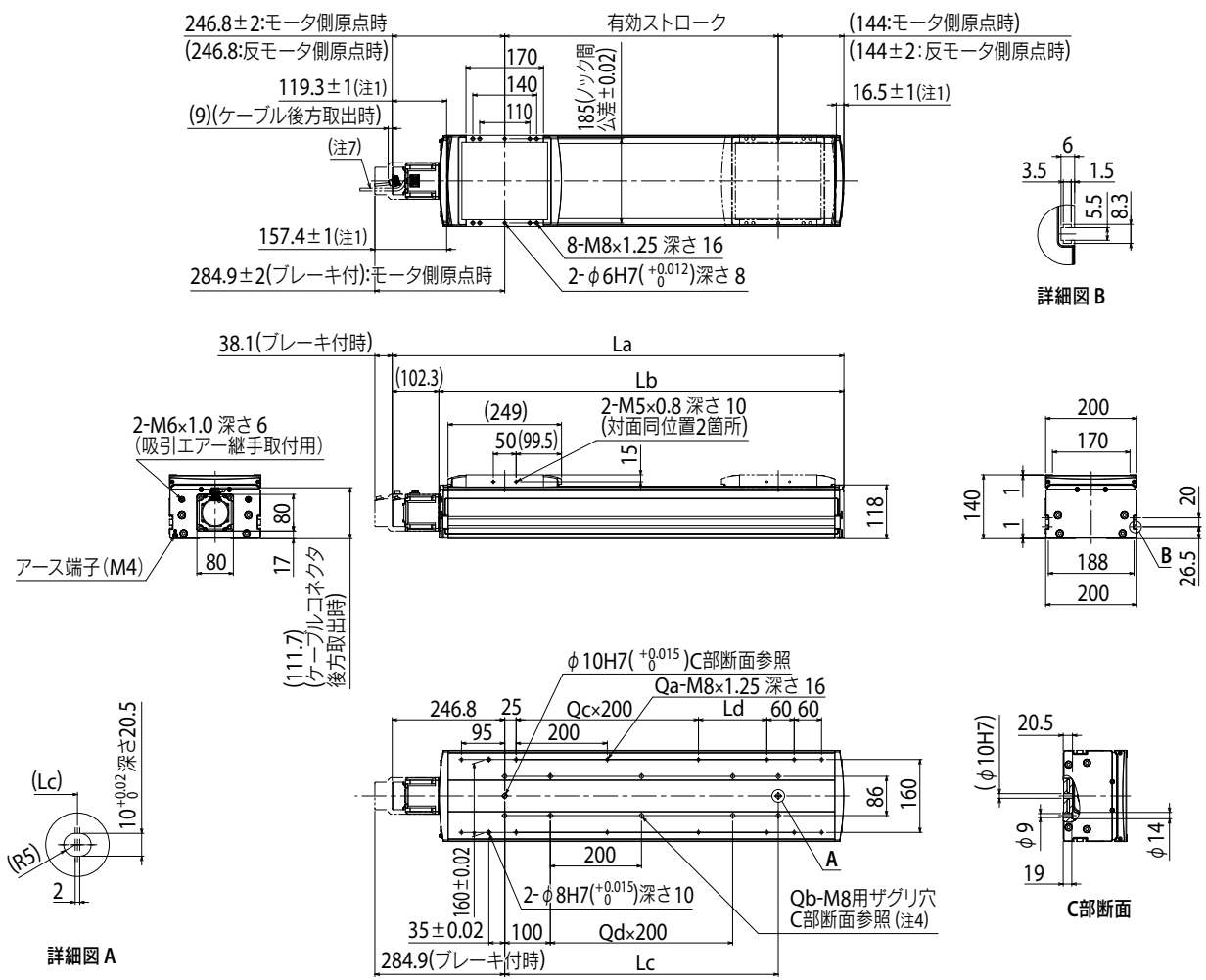
(単位: N・m)		
MY	MP	MR
1423	1423	1251

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。

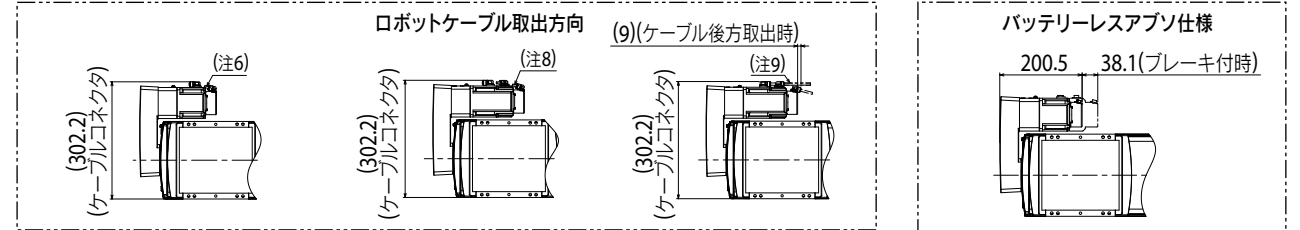
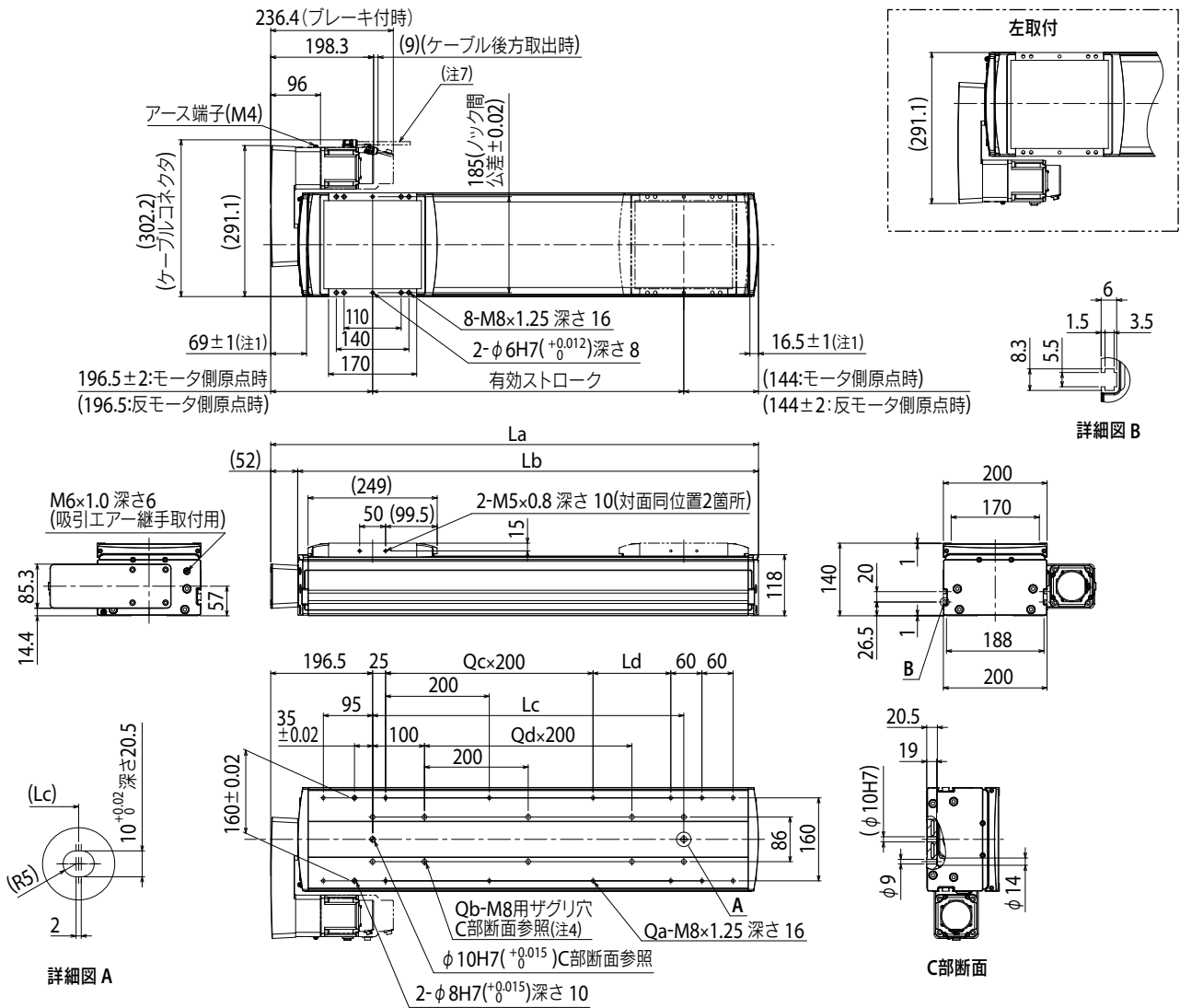
AGXS20 ストレート (S)



- 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<<菜台の厚さ+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1.1kg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	490.8	540.8	590.8	640.8	690.8	740.8	790.8	840.8	890.8	940.8	990.8	1040.8	1090.8	1140.8	1190.8	1240.8	1290.8	1340.8	1390.8	1440.8	1490.8	1540.8	1590.8	1640.8	1690.8	1740.8	1790.8	1840.8	
Lb	388.5	438.5	488.5	538.5	588.5	638.5	688.5	738.5	788.5	838.5	888.5	938.5	988.5	1038.5	1088.5	1138.5	1188.5	1238.5	1288.5	1338.5	1388.5	1438.5	1488.5	1538.5	1588.5	1638.5	1688.5	1738.5	
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	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	200	
Qa	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	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	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	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}	19.1	20.4	21.7	23.0	24.3	25.6	26.9	28.2	29.5	30.7	32.0	33.3	34.6	35.9	37.2	38.5	39.8	41.1	42.3	43.6	44.9	46.2	47.5	48.8	50.1	51.4	52.7	53.9	
リード40																													
最高速度 リード20																													
(mm/sec) リード10																													
速度設定																													

AGXS20 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. 取付サクリ穴 (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. 取付サクリ穴 (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. プレーキ無の質量です。プレーキ付は本体質量表の値より1.1kg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。
- 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	440.5	490.5	540.5	590.5	640.5	690.5	740.5	790.5	840.5	890.5	940.5	990.5	1040.5	1090.5	1140.5	1190.5	1240.5	1290.5	1340.5	1390.5	1440.5	1490.5	1540.5	1590.5	1640.5	1690.5	1740.5	1790.5
Lb	388.5	438.5	488.5	538.5	588.5	638.5	688.5	738.5	788.5	838.5	888.5	938.5	988.5	1038.5	1088.5	1138.5	1188.5	1238.5	1288.5	1338.5	1388.5	1438.5	1488.5	1538.5	1588.5	1638.5	1688.5	1738.5
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	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	200
Qa	10	10	10	10	12	12	12	14	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22
Qb	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
Qc	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	6
Qd	0	0	0	0	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6
本体質量 (kg) 注5	21.8	23.1	24.4	25.7	27.0	28.3	29.6	30.9	32.2	33.4	34.7	36.0	37.3	38.6	39.9	41.2	42.5	43.8	45.0	46.3	47.6	48.9	50.2	51.5	52.8	54.1	55.4	56.6
リード40																												
最高速度																												
(mm/sec) リード10																												
速度設定																												