

Robonity Series

製品ラインナップ

モータレス単軸アクチュエータ

LBAS

LGXS

LBAR

単軸ロボット

ABAS

AGXS

ABAR

モータ有無、選べる2タイプ。
幅広いリードバリエーションでニーズにあった
最適な仕様をお選びいただけます。



人の命を預かる輸送機器メーカー
“YAMAHA”ならではの厳しい評価基準をクリア。
安心して長くご使用いただくために、
長期間使用を想定した製品設計を行っています。

直観的 / 信頼性 / 低価格 Robonity series

単軸ロボット

単軸ロボット「Robonityシリーズ」は、従来のYAMAHA単軸ロボットの高い信頼性を引き継ぎながら**低価格化を図り、よりお求めやすい単軸ロボット**として生まれ変わりました。

モータレスアクチュエータ

位置決めから搬送まで幅広い用途でご使用いただけるモータレス単軸アクチュエータを**低価格**でご提供します。リード長やストロークのバリエーションが豊富で、ニーズにあった仕様がすぐに見つかります。

スライダタイプ

Basicモデル [P.64]

ガイドレールとフレーム一体化。コンパクトながら圧倒的なモーメント剛性

ABAS

ABAS04
ABAS05
ABAS08
LBAS12



LBAS

LBAS04
LBAS05
LBAS08
LBAS12



Advancedモデル [P.65]

研削ボールねじを標準採用。高い信頼性と耐久性のハイプレジジョンモデル

AGXS

AGXS05 AGXS12
AGXS05L AGXS16
AGXS07 AGXS20
AGXS10



LGXS

LGXS05 LGXS12
LGXS05L LGXS16
LGXS07 LGXS20
LGXS10



ロッドタイプ [P.66]

スライダタイプを踏襲した高剛性構造。最長 800mm のロングストローク対応

ABAR

ABAR04
ABAR05
ABAR08



LBAR

LBAR04
LBAR05
LBAR08



ロボットポジションナ

EP-01 シリーズ



- 平行 I/O と産業用 Ethernet と同価格
- バッテリアプソ機能
- サポートソフトを無償提供
- 業界トップクラスの小型化

スライダタイプ

Basic モデル

モータレス単軸アクチュエータ

LBAS



単軸ロボット

ABAS



最大可搬質量 ~ 115kg
 最高速度 300 ~ 1,800mm/sec
 ストローク 50 ~ 1,250mm

高剛性

コンパクト

ローコスト

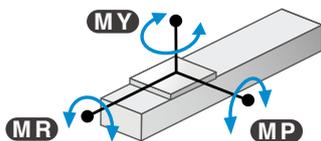
POINT 1

コンパクトで高剛性

従来品と比べ小型化しながらも、剛性アップを実現しました。

	従来品 T6L	LBAS05/ABAS05
MY	35	59
MP	40	63
MR	50	103
		(N・m)

	従来品 T9H	LBAS08/ABAS08
MY	86	221
MP	133	309
MR	117	343
		(N・m)



POINT 2

モータ折曲げ仕様で全長短縮が可能

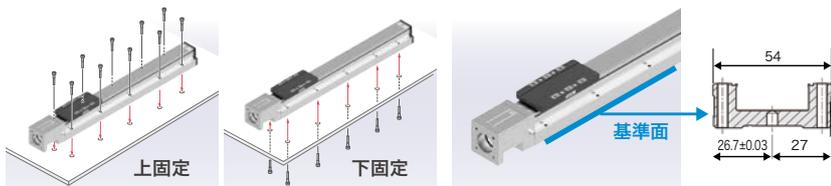
モータ折曲げ仕様も選択できるため、設計の幅が広がります。



POINT 3

ローコストでも使い勝手は一級品

本体側面に基準面、底面にはノック穴をご用意し、設計・組立工数を削減します。



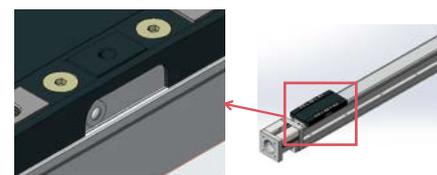
外装部品を外さず上下どちらからでも据付けが可能!



POINT 4

メンテナンスが簡単

カバーを開けるなど面倒になりがちな給脂作業が簡単に行えます。

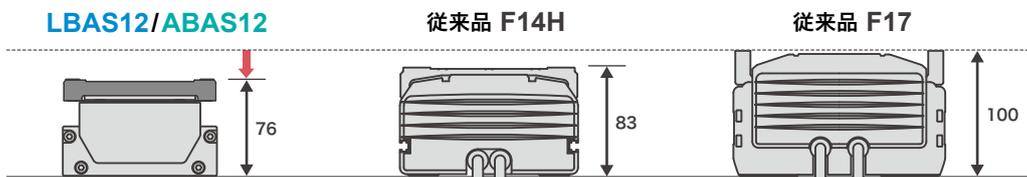


スライダ側面にグリースニップル

POINT 5

直交ロボットの X 軸に最適! 薄型タイプ「LBAS12/ABAS12」をラインナップ

薄型構造ゆえに低重心化を実現したため、直交ロボットの X 軸に最適です。全高を抑えられるため装置のダウンサイジングに貢献します。



同じフレーム幅で、200W・400Wどちらのモータにも対応しているため、幅広いシチュエーションでお使いいただけます。



Advanced モデル

モータレス単軸アクチュエータ
LGXS



単軸ロボット
AGXS



最大可搬質量 ~ 160kg
最高速度 300 ~ 2,400mm/sec
ストローク 50 ~ 1,450mm

高精度 精度等級 C5

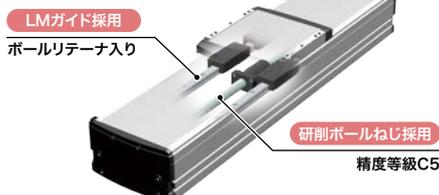
高耐久性

クリーン仕様標準対応

POINT 1

高精度を誇る高品質モデル

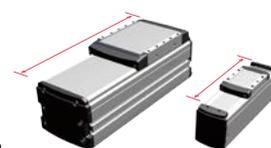
- 研削ボールねじを採用
ボールねじ精度：精度等級 C5
- 繰返し位置決め精度：±5 μm



POINT 2

有効ストロークに対する全長は業界最短クラス

業界トップクラスの全長の短さで装置のダウンサイジングに貢献します。



POINT 3

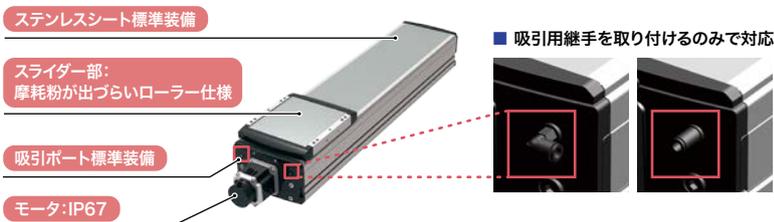
幅広いシチュエーションでご使用いただけます

本体上面に防塵ステンレスシートを採用しています。

配管継手を取り付けて吸引をすることでクリーン環境で使用することができます。

また、エアパージをすることで異物混入対策としても使用できます。

もちろん継手を付けずにそのままでも使用可能です。



標準1台で幅広い用途にご使用いただけます。

POINT 4

高加減速モデルをラインナップ追加

昨今のカイゼン意識の向上により、ものづくりの現場からたくさんのご要望をいただいております。

「さらなる生産性向上をするためもっと速い単軸ロボットが欲しい！もちろんそのロボットは長く安心して使いたい！」

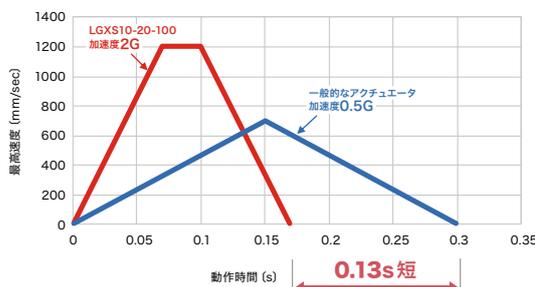
そんなご要望にお応えすべく、Robonity シリーズ Advanced モデルに「高加減速モデル」をラインナップ追加しました。

- ロボットの動作時間が短縮できる
- よって、製品が出来上がる時間が短縮できる
- つまり、一日の生産数を増やすことができるようになり、同じ時間でより多くの生産が可能になる

》これだけ違う！加減速度の影響！

1kg搬送時の移動時間の比較

LGXS10-20-100 の場合 高加減速動作タクトタイムの比較



単軸ロボットの加減速をアップさせるだけで生産量がアップ！

ロッドタイプ

モータレス単軸アクチュエータ

LBAR



単軸ロボット

ABAR



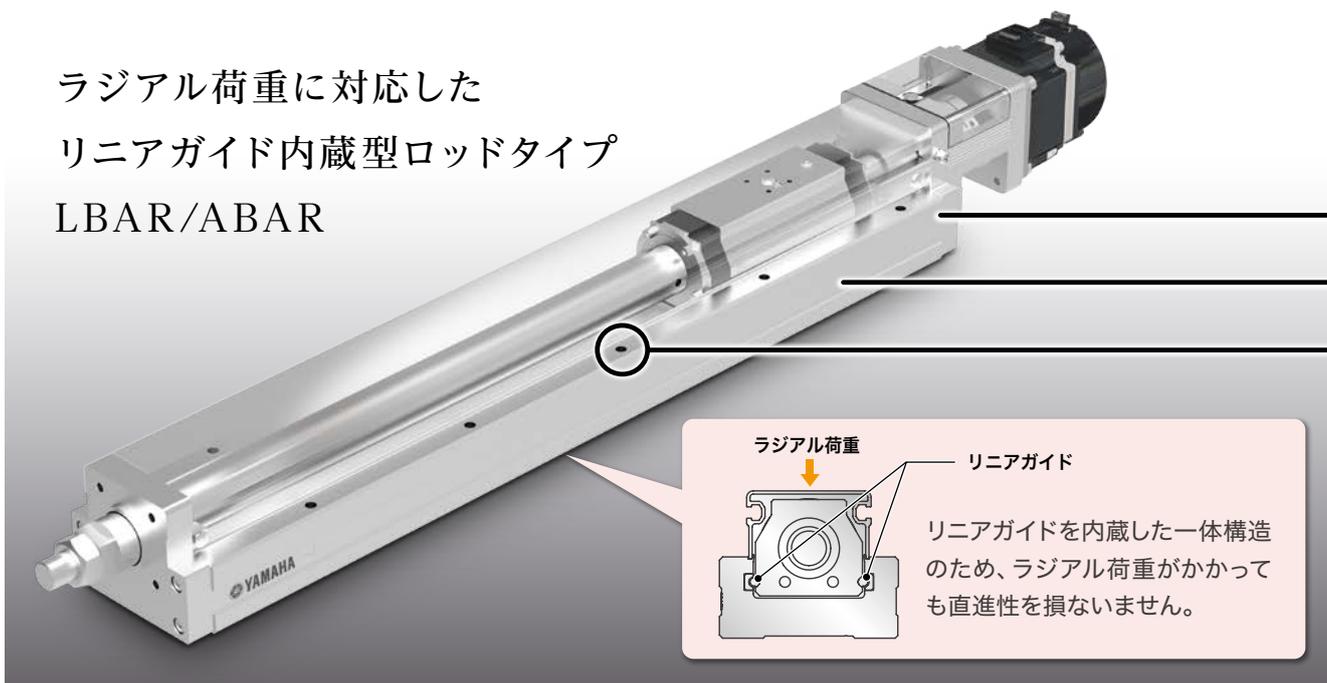
最大可搬質量 ~ 80kg
 最高速度 ~ 1200mm/sec
 ストローク 50 ~ 800mm

高剛性

コンパクト

ロングストローク

ラジアル荷重に対応した
 リニアガイド内蔵型ロッドタイプ
 LBAR/ABAR



POINT 1

外付けガイド不要

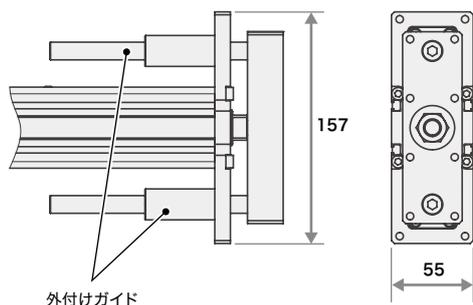
リニアガイド内蔵のため外付けガイドは不要です。

※一定のストロークを超えた場合などで、外付けガイドを推奨することがあります。

従来品

TRANSERVO シリーズ
SRD05

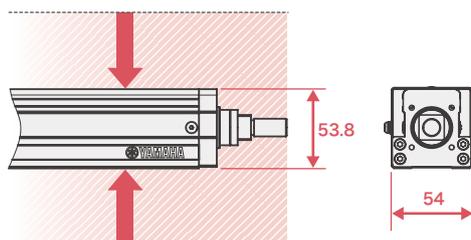
外付けガイドが必要



Robonity シリーズ

LBAR05/ABAR05

リニアガイド内蔵



幅寸法
 従来比
 約**65%**
 ダウン

装置のダウンサイジングに貢献します。

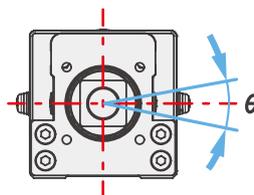


POINT 2

ロッド不回転精度 $\pm 0^\circ$

リニアガイドを内蔵したことで回転方向のガタを抑えます。
ロッドの先端に取り付けたツールの作業精度を保持します。

従来品 SRD05	LBAR05/ABAR05
$\pm 0.05^\circ$	$\pm 0^\circ$

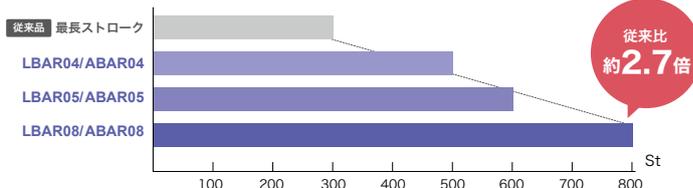


POINT 3

ロングストロークに対応

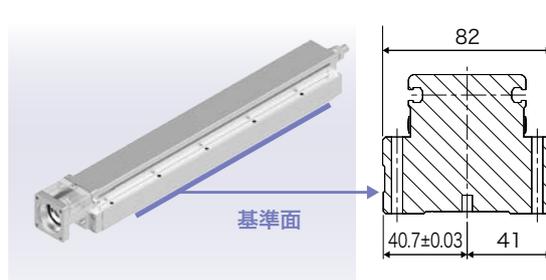
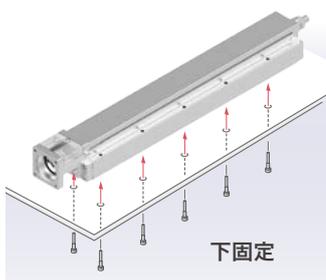
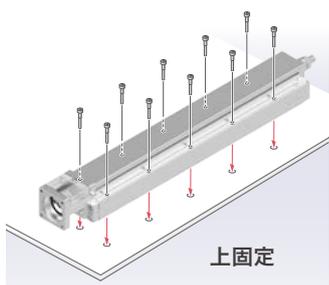
最長 800mm のロングストロークに対応。
幅広いシチュエーションでご使用いただけます。

従来品 SRD05	LBAR04/ABAR04	LBAR05/ABAR05	LBAR08/ABAR08
最長 300St	最長 500St	最長 600St	最長 800St



POINT 4

手軽に据え付け、仕様変更



使い勝手の良さも
スライダタイプ譲り!



Robonity 単軸ロボット 特長

POINT 1

ハイコストパフォーマンスモデル

- ▶ 産業用 Ethernet の導入ハードル低減
低価格で使いやすい!を実現

ロボットポジションナ「EP-01」は、業界でシェア拡大中の産業用 Ethernet を軸に設計を大幅に見直すことで、低価格化を実現しました。これにより、各種産業用 Ethernet のフィールドネットワークをパラレル I/O (NPN 仕様) と同価格でご提供することが可能となり、お客様の産業用 Ethernet の導入ハードルを一気に引き下げます。また、低価格ながら、Ethernet の標準装備やフィードバックパルス出力、直値制御の機能拡張、リアルタイム出力など従来機種に比べ大幅に機能を拡張しており、コストパフォーマンスに大変優れたコントローラです。お客様の設備全体の原価低減に貢献します。

ロボットポジションナ

EP-01 シリーズ



EP-01-A10 EP-01-A30

[対応省配線フィールドネットワーク]



パラレル I/O と産業用 Ethernet が同価格!

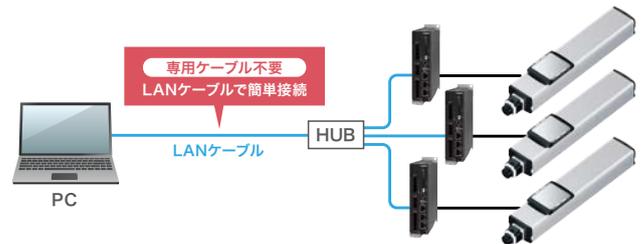


POINT 2

ユーザビリティを求めて

- ▶ 立ち上げに関するわずらわしさを軽減

コントローラ本体に Ethernet ポートを標準装備しているため、従来必要だった PC 接続用の専用通信ケーブルは不要です。立ち上げに関するわずらわしさを軽減し、お客様の立ち上げ工数を削減します。



POINT 3

選定がラク

- ▶ タクトと寿命がすぐにわかる

WEB サイトで必要事項を簡単入力するだけで寿命計算とサイクルタイムの計算が同時に行えます。PDF で保存もでき大変便利です。

入力画面

結果

PDF

POINT 4

安定稼働を目指して

- ▶ ライン停止からの早期復旧に貢献

今まで復旧に時間が掛かっていた原因が解決できます。



WEB サイトで必要事項を簡単入力するだけで寿命計算とサイクルタイムの計算が同時に行えます。PDF で保存もでき大変便利です。

バッテリーレスアプソ

バッテリーレスアプソ方式に対応しているためバッテリー交換が不要です。

カレンダー機能

内部に時刻情報を持ち、アラーム発生時刻などが取得できます。時刻情報は電源を遮断していても 1 年以上保持されるため、長期連休明けでも再設定のわずらわしさがありません。

アプソバッテリーをケーブル部に取付け

バッテリー有りの仕様の場合でも、アプソバッテリーがケーブル部への取り付けになるため、コントローラを交換した際アプソデータが保持されます。

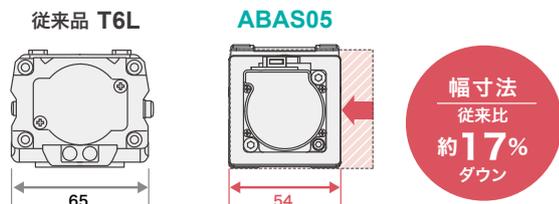
POINT 5

面積生産性の向上

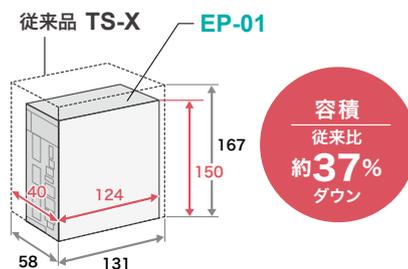
▶ 業界トップクラスの小型化

コンパクト設計のため、設備のダウンサイジングが可能です。

Basicモデル (ABAS)



ロボットポジショナ EP-01



POINT 6

幅広いニーズにお応えできるように

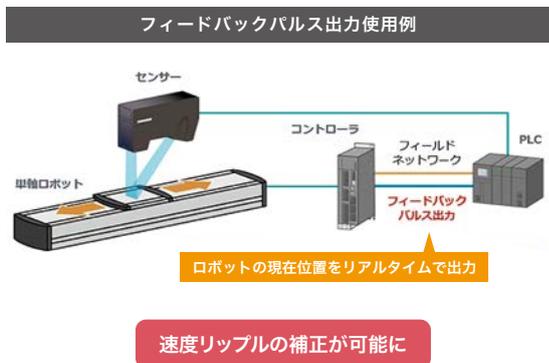
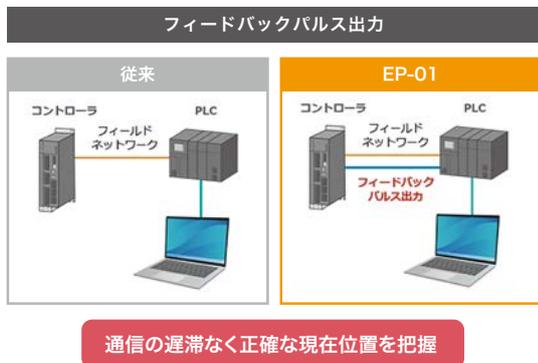
▶ 機能拡張、新機能でより幅広い用途でお使いいただけます

PLCからの位置決め運転コマンドに加速度、減速度の指定タイプを追加しました。

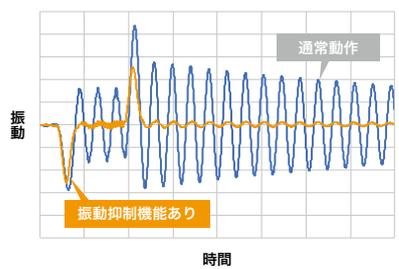
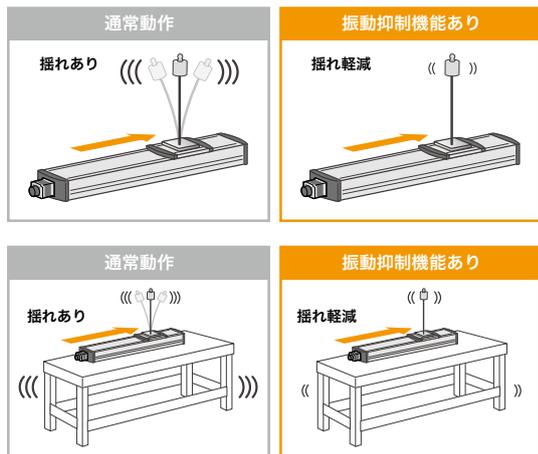
直値位置指定	位置データ	速度	加速度	減速度
データ指定タイプ1	○			
データ指定タイプ2	○	○		
データ指定タイプ3	○	○	○	○

カスタム設定を選択すれば、速度は(mm/s)、加速度は(m/s²)でPLCから指定が可能!

フィードバックパルス機能を追加し、外部機器と連動した使い方も可能です。



新たに振動抑制機能を追加し、振動抑制を実現!



ツールの振動や架台の振動など、抑制したい振動数に合わせて調整が可能!

Robonity モータレス単軸アクチュエータ 特長

最安 46,000 円 (税別) からラインナップ。
 位置決めから搬送まで幅広い用途でご使用いただけるモータレス単軸アクチュエータを
 ローコストでご提供します。
 リード長やストロークのバリエーションが豊富で、ニーズにあった仕様がすぐに見つかります。

POINT 1

主要対応メーカーおよび規格 ▶ 使い慣れたモータやドライバを取り付け可能

従来のサーボモータに加え、新たにステッピングモータにも対応し、お客様のニーズに合わせてお使いいただけます。

LBAS 対応モータメーカー

【サーボモータ】

- | | | |
|-----------------------------------|-------------------------------------|-----------|
| 株式会社安川電機 | 三菱電機株式会社 | 株式会社キーエンス |
| オムロン株式会社 | 山洋電気株式会社 | 多摩川精機株式会社 |
| デルタ電子株式会社 | パナソニック株式会社 | ファナック株式会社 |
| Siemens AG | Rockwell Automation, Inc. | |
| Schneider Electric SA | KINGSERVO Hoof automation CO., LTD. | |
| Beckhoff Automation GmbH & Co. KG | | |

【ステッピングモータ】

オリエンタルモーター株式会社

【NEMA規格】

NEMA17 NEMA23

LGXS 対応モータメーカー

【サーボモータ】

- 株式会社安川電機
- 三菱電機株式会社
- 株式会社キーエンス
- オムロン株式会社
- パナソニック株式会社

POINT 2

選定がラク ▶ タクトと寿命がすぐにわかる

モータレス単軸アクチュエータでありながら、WEB サイト上のシミュレータでサイクルタイムとガイドやボールネジの寿命がわかります。計算結果に基づいた最適な機種選定が行え安心です。



簡単なパラメータを
入力するだけで…

YAMAHA Robonity シミュレーション結果 作成日: 2019/03/06 ver 1.0

使用条件: ■ 水平使用時

モデル名	Robonity Series Basic Type	
設置方向	LBAS08-10	
動作ストローク量	500 [mm]	
速度	600 [mm/s]	
加速度	2.15 [m/s ²]	
減速度	2.15 [m/s ²]	
駆動質量1	50 [kg]	
重心距離A1	50 [mm]	
重心距離B1	0 [mm]	
重心距離C1	30 [mm]	
駆動質量2	負荷なし	
駆動質量3	負荷なし	

計算結果:

	時間[s]	距離[mm]
加速	0.29	84.51
等速	0.56	338.99
減速	0.29	84.51
総移動時間	1.14	

ガイド寿命距離 31,525 [mm]

ボールネジ寿命距離 6,149,426 [mm]

ラクラク
自動計算!

- 加減速時間
- 等速時間
- 総移動時間
- 等速距離
- ガイド寿命距離
- ボールねじ寿命距離

ご確認はこちらから



<https://robot.yamaha-motor.co.jp/robot/member/motorless/motorless.php>

※このコンテンツはスマートフォンではご利用になれません。

POINT 3

在庫・価格をWEBでチェック ▶ すぐ必要!にも対応可能 LBAS LBAR

モータレス単軸アクチュエータでありながら、WEBサイト上のシミュレータでサイクルタイムとガイドやボールネジの寿命がわかります。計算結果に基づいた最適な機種選定が行え安心です。

Basicモデル「LBAS」、ロッドタイプ「LBAR」はWEBサイトで在庫と価格がすぐわかります。在庫があれば受注後3日で出荷可能です。*

在庫と価格が見える!

型式	在庫数	標準価格 (円) *	
		ストレート (S)	折曲げ (A)
LBAS05-20□□-50	35	XX,XXX	XX,XXX
LBAS05-20□□-100	38	XX,XXX	XX,XXX
LBAS05-20□□-150	40	XX,XXX	XX,XXX
LBAS05-20□□-200	47	XX,XXX	XX,XXX
LBAS05-20□□-250	39	XX,XXX	XX,XXX
LBAS05-20□□-300	39	XX,XXX	XX,XXX
LBAS05-20□□-350	40	XX,XXX	XX,XXX
LBAS05-20□□-400	43	XX,XXX	XX,XXX
LBAS05-20□□-450	41	XX,XXX	XX,XXX
LBAS05-20□□-500	43	XX,XXX	XX,XXX
LBAS05-20□□-550	40	XX,XXX	XX,XXX
LBAS05-20□□-600	38	XX,XXX	XX,XXX
LBAS05-20□□-650	35	XX,XXX	XX,XXX
LBAS05-20□□-700	36	XX,XXX	XX,XXX
LBAS05-20□□-750	35	XX,XXX	XX,XXX
LBAS05-20□□-800	33	XX,XXX	XX,XXX

*リード長の違いによる価格の変更はございません。(リード20,10,5,2とも同価格です。)

*大量のご注文をいただいた場合やその他の事情によりご対応できかねる場合がございますので予めご了承ください。

ご確認はこちらから

<https://www2.yamaha-motor.co.jp/Robot/Stock/robonity>

POINT 4

バリエーション豊富

ピッタリな仕様がすぐに見つかる

リード長、ストロークのバリエーションが豊富なため、欲しいサイズや仕様のモデルをお選びいただけます。

POINT 5

ロングストローク

長距離搬送にも対応可能

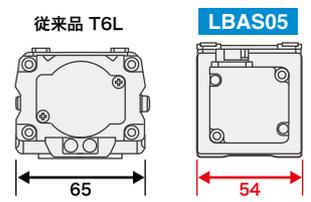
ストロークは50mm～1450mmまで選択可能です。長距離搬送にも最適です。

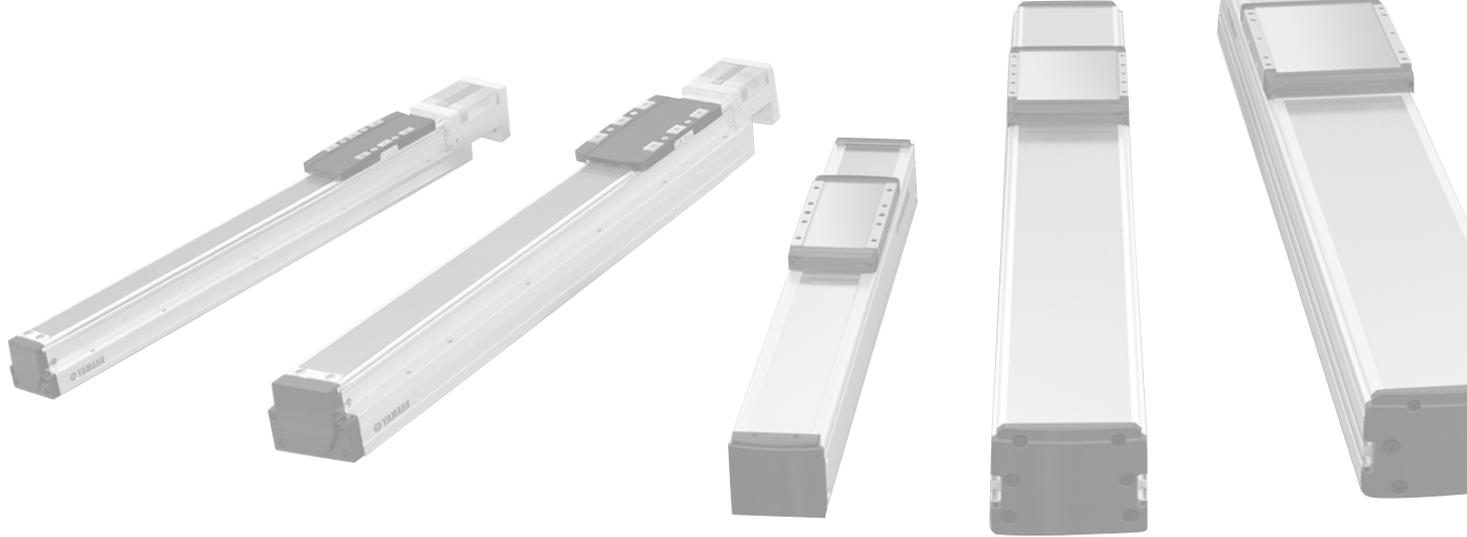
POINT 6

コンパクト

面積生産性の向上

従来製品 T6L 比で幅寸法が 20% コンパクトになりました。





- ユニファイドシリーズ
LCMR200
- 単軸ロボット
GX
- ユニファイドシリーズ
LCM100
- スカラーロボット
YK-X
- 単軸ロボット
Robonity
- ユニファイドロボット
PHASER
- 単軸ロボット
FLIP-X
- 小型単軸ロボット
TRANSERO
- 直交ロボット
XY-X
- ヒック&スチーヴ
YP-X
- クリーン
CLEAN
- コントローラ
CONTROLLER
- 各種情報
INFORMATION
- LBAS
- LGXS
- LEAR
- ABAS
- AGXS
- ABAR
- フタクション

モータレス単軸アクチュエータ／単軸ロボット

Robonity

SERIES

CONTENTS

■ Robonity 仕様一覧表.....130	AGXS10..... 197
■ 注文型式用語説明.....132	AGXS12..... 200
モータレス単軸アクチュエータ(スライダタイプ)	AGXS16..... 203
LBAS04..... 134	AGXS20..... 206
LBAS05..... 137	単軸ロボット(ロッドタイプ)
LBAS08..... 140	ABAR04..... 210
LBAS12..... 143	ABAR05..... 214
LGXS05..... 148	ABAR08..... 218
LGXS05L..... 150	●加速度/減速度・慣性モーメント..... 222
LGXS07..... 152	●近接センサオプション..... 256
LGXS10..... 154	●磁気センサオプション..... 259
LGXS12..... 156	●給脂用ノズル..... 259
LGXS16..... 158	●折曲げユニット取付参考図(右取付例) .. 260
LGXS20..... 160	●ロボットケーブル..... 261
モータレス単軸アクチュエータ(ロッドタイプ)	
LBAR04..... 162	
LBAR05..... 166	
LBAR08..... 170	
単軸ロボット(スライダタイプ)	
ABAS04..... 174	
ABAS05..... 177	
ABAS08..... 180	
ABAS12/ABAS12H..... 183	
AGXS05..... 188	
AGXS05L..... 191	
AGXS07..... 194	

Robonity 仕様一覧表

モータレスアクチュエータ (モータ無)

本製品はモータが取り付けられておりません。モータおよびドライバは、お客様にて準備・取り付け・調整を行ってください。

Basicモデル LBAS スライダタイプ

型式	LBAS04			LBAS05			LBAS08			LBAS12				
適合モータ (W)	50			100			200			200				
繰返し位置決め精度 (mm) ※1	± 0.01			± 0.01			± 0.01			± 0.01				
減速機構	転造ボールねじφ10 (C7級)			転造ボールねじφ12 (C7級)			転造ボールねじφ16 (C7級)			転造ボールねじφ16 (C7級)				
ストローク (mm)	50 ~ 800 (50ピッチ)			50 ~ 800 (50ピッチ)			50 ~ 1100 (50ピッチ)			50 ~ 1250 (50ピッチ)				
最高速度 (mm/sec) ※2 (相当)	800	400		1333	666	333	1200	600	300	1800	1200	600	300	
ボールネジリード (mm)	12	6		20	10	5	20	10	5	32	20	10	5	
最大可搬質量※3	水平		12	20	12	24	40	40	80	100	20	40	80	100
(kg) (相当)	垂直		2	5	3	6	12	8	20	30	3	8	20	30
定格推力 (N) ※3 (相当)			71	141	84	169	339	174	341	683	105	170	341	683
本体最大断面外形 (mm)	W 44 × H 52			W 54 × H 60			W 82 × H 78			W 120 × H 76				
全長 (mm)	ストレート ST+214			ST+220.5			ST+278			ST+294				
(mm)	折曲げ ST+196			ST+200			ST+264.5			ST+270.5				
使用環境温度、湿度	0 ~ 40℃、35 ~ 80%RH (結露なきこと)													
掲載ページ	P.134			P.137			P.140			P.143				

※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。
 ※3. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。

Advancedモデル LGXS スライダタイプ

型式	LGXS05			LGXS05L			LGXS07					
適合モータ (W)	50			100			100					
繰返し位置決め精度 (mm) ※1	± 0.005			± 0.005			± 0.005					
減速機構	研削ボールねじφ12 (C5級)			研削ボールねじφ12 (C5級)			研削ボールねじφ15 (C5級)					
ストローク (mm)	50 ~ 800 (50ピッチ)			50 ~ 800 (50ピッチ)			50 ~ 1100 (50ピッチ)					
最高速度 (mm/sec) ※2 (相当)	1333	666	333	1333	666	333	1800	1200	600	300		
ボールネジリード (mm)	20	10	5	20	10	5	30	20	10	5		
最大可搬質量※3	水平		5	8	13	12	24	32	10	25	45	85
(kg) (相当)	垂直		2	4	8	3	6	12	2	4	8	16
定格推力 (N) ※3 (相当)			41	69	138	84	169	339	56	84	169	339
本体最大断面外形 (mm)	W 48 × H 65			W 48 × H 65			W 70 × H 76.5					
全長 (mm)	ST+131.5			ST+161.5			ST+202					
クリーン度※4	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当											
吸引量 (Nℓ /min) エアー※5	30 ~ 100			30 ~ 100			30 ~ 115					
使用環境温度、湿度	0 ~ 40℃、35 ~ 80%RH (結露なきこと)											
掲載ページ	P.148			P.150			P.152					

型式	LGXS10				LGXS12				LGXS16				LGXS20			
適合モータ (W)	200				400				750				750			
繰返し位置決め精度 (mm) ※1	± 0.005				± 0.005				± 0.005				± 0.005			
減速機構	研削ボールねじφ15 (C5級)				研削ボールねじφ15 (C5級)				研削ボールねじφ20 (C5級)				研削ボールねじφ20 (C5級)			
ストローク (mm)	100 ~ 1250 (50ピッチ)				100 ~ 1250 (50ピッチ)				100 ~ 1450 (50ピッチ)				100 ~ 1450 (50ピッチ)			
最高速度 (mm/sec) ※2 (相当)	1800	1200	600	300	1800	1200	600	300	2400	1200	600	2400	1200	600		
ボールネジリード (mm)	30	20	10	5	30	20	10	5	40	20	10	40	20	10		
最大可搬質量※3	水平		25	40	80	100	35	50	95	115	45	95	130	65	130	160
(kg) (相当)	垂直		4	8	20	30	8	15	25	45	12	28	55	15	35	65
定格推力 (N) ※3 (相当)			113	170	341	683	225	339	678	1360	320	640	1280	320	640	1280
本体最大断面外形 (mm)	W 100 × H 99.5				W 125 × H 101				W 160 × H 130				W 200 × H 140			
全長 (mm)	ST+175.5				ST+211.5				ST+242.5				ST+288.5			
クリーン度※4	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当															
吸引量 (Nℓ /min) エアー※5	30 ~ 90															
使用環境温度、湿度	0 ~ 40℃、35 ~ 80%RH (結露なきこと)															
掲載ページ	P.154				P.156				P.158				P.160			

※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。
 ※3. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
 ※4. 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1000mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
 ※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。

Basicモデル LBAR ロッドタイプ

型式	LBAR04			LBAR05			LBAR08			
適合モータ (W)	50			100			200			
繰返し位置決め精度 (mm) ※1	± 0.01			± 0.01			± 0.01			
減速機構	転造ボールねじφ10 (C7級)			転造ボールねじφ12 (C7級)			転造ボールねじφ16 (C7級)			
ストローク (mm)	50 ~ 500 (50ピッチ)			50 ~ 600 (50ピッチ)			50 ~ 800 (50ピッチ)			
最高速度 (mm/sec) ※2※3	720	360		1200	600	300	1200	600	300	
ボールネジリード (mm)	12	6		20	10	5	20	10	5	
最大可搬質量※3	水平		15	25	15	25	50	30	60	80
(kg) (相当)	垂直		3	5	4	8	16	8	20	30
最大押付力 (N) ※3			83	167	100	200	400	201	402	804
ロッド不回転精度 (°)	± 0									
本体最大断面外形 (mm)	W 44 × H 46			W 54 × H 54.7			W 82 × H 73.5			
全長 (mm)	ストレート ST+263			ST+269.5			ST+326			
(mm)	折曲げ ST+245			ST+249			ST+312.5			
使用環境温度、湿度	0 ~ 40℃、35 ~ 80%RH (結露なきこと)									
掲載ページ	P.162			P.166			P.170			

※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。
 ※3. 取り付けられたモータによっては記載スペックに満たない場合があります。

単軸ロボット(モータ付き)

適用コントローラ:EP-01 **P578**

Basicモデル **ABAS** スライダタイプ

型式	ABAS04			ABAS05			ABAS08			ABAS12/ABAS12H			
モータ出力 AC (W)	50			100			200			200			
繰返し位置決め精度 (mm) *1	± 0.01			± 0.01			± 0.01			± 0.01			
減速機構	転造ボールねじφ10 (C7級)			転造ボールねじφ12 (C7級)			転造ボールねじφ16 (C7級)			転造ボールねじφ16 (C7級)			
ストローク (mm)	50 ~ 800 (50ピッチ)			50 ~ 800 (50ピッチ)			50 ~ 1100 (50ピッチ)			50 ~ 1250 (50ピッチ)			
最高速度 (mm/sec) *2	800	400		1333	666	333	1200	600	300	1800	1200	600	300
ボールネジリード (mm)	12	6		20	10	5	20	10	5	32	20	10	5
最大可搬質量 (kg)	水平		12	24		40	40		80	100		20	
	垂直		2	5		12	8		20	30		3	
定格推力 (N)	71	141		84	169	339	174	341	683	105	170	341	683
本体最大断面外形 (mm)	W 44 × H 52			W 54 × H 60			W 82 × H 78			W 120 × H 76			
全長 (mm)	ストレート			ST+277.5			ST+353			ST+369			
	折曲げ			ST+196			ST+264.5			ST+270.5			
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)												
掲載ページ	P.174			P.177			P.180			P.183			

※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。

Advancedモデル **AGXS** スライダタイプ

型式	AGXS05			AGXS05L			AGXS07				
モータ出力 AC (W)	50			100			100				
繰返し位置決め精度 (mm) *1	± 0.005			± 0.005			± 0.005				
減速機構	研削ボールねじφ12 (C5級)			研削ボールねじφ12 (C5級)			研削ボールねじφ15 (C5級)				
ストローク (mm)	50 ~ 800 (50ピッチ)			50 ~ 800 (50ピッチ)			50 ~ 1100 (50ピッチ)				
最高速度 (mm/sec) *2	1333	666	333	1333	666	333	1800	1200	600	300	
ボールネジリード (mm)	20	10	5	20	10	5	30	20	10	5	
最大可搬質量 (kg)	水平		5	12		24	10		25	45	
	垂直		2	3		6	2		4	8	
定格推力 (N)	41	69	138	84	169	339	56	84	169	339	
本体最大断面外形 (mm)	W 48 × H 65			W 48 × H 65			W 70 × H 76.5				
全長 (mm)	ストレート			ST+195			ST+276.5				
	折曲げ			ST+161.5			ST+232				
クリーン度 *3	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当										
吸引量 (Nℓ/min) エア *4	30 ~ 100						30 ~ 115				
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)										
掲載ページ	P.188			P.191			P.194				

型式	AGXS10				AGXS12				AGXS16				AGXS20			
モータ出力 AC (W)	200				400				750				750			
繰返し位置決め精度 (mm) *1	± 0.005				± 0.005				± 0.005				± 0.005			
減速機構	研削ボールねじφ15 (C5級)				研削ボールねじφ15 (C5級)				研削ボールねじφ20 (C5級)				研削ボールねじφ20 (C5級)			
ストローク (mm)	100 ~ 1250 (50ピッチ)				100 ~ 1250 (50ピッチ)				100 ~ 1450 (50ピッチ)				100 ~ 1450 (50ピッチ)			
最高速度 (mm/sec) *2	1800	1200	600	300	1800	1200	600	300	2400	1200	600	2400	1200	600		
ボールネジリード (mm)	30	20	10	5	30	20	10	5	40	20	10	40	20	10		
最大可搬質量 (kg)	水平		25	40		80		100	35		50		95			
	垂直		4	8		20		30	12		28		55			
定格推力 (N)	113	170	341	683	225	339	678	1360	320	640	1280	320	640	1280		
本体最大断面外形 (mm)	W 100 × H 99.5				W 125 × H 101				W 160 × H 130				W 200 × H 140			
全長 (mm)	ストレート				ST+302.5				ST+344.8				ST+390.8			
	折曲げ				ST+256.5				ST+294.5				ST+340.5			
クリーン度 *3	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当															
吸引量 (Nℓ/min) エア *4	30 ~ 90															
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)															
掲載ページ	P.197				P.200				P.203				P.206			

※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。

※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1000mm/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。

Basicモデル **ABAR** ロッドタイプ

型式	ABAR04			ABAR05			ABAR08				
モータ出力 AC (W)	50			100			200				
繰返し位置決め精度 (mm) *1	± 0.01			± 0.01			± 0.01				
減速機構	転造ボールねじφ10 (C7級)			転造ボールねじφ12 (C7級)			転造ボールねじφ16 (C7級)				
ストローク (mm)	50 ~ 500 (50ピッチ)			50 ~ 600 (50ピッチ)			50 ~ 800 (50ピッチ)				
最高速度 (mm/sec) *2	720	360		1200	600	300	1200	600	300		
ボールネジリード (mm)	12	6		20	10	5	20	10	5		
最大可搬質量 (kg)	水平		15	25		50	30		60	80	
	垂直		3	5		16	8		20	30	
最大押付力 (N)	83	167		100	200	400	201	402	804		
ロッド不回転精度	± 0										
本体最大断面外形 (mm)	W 44 × H 46			W 54 × H 54.7			W 82 × H 73.5				
全長 (mm)	ストレート			ST+326.5			ST+401				
	折曲げ			ST+245			ST+312.5				
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)										
掲載ページ	P.210			P.214			P.218				

※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。

注文型式用語説明

モータレスアクチュエータ/単軸ロボットは、各機種ページの注文型式に従って選定してください。

【Basicモデル LBAS/LBAR】

本体	モータレスアクチュエータ本体の型式をご記入ください。
リード指定	ボールネジリードを選択してください。
形状	アクチュエータの形状を選択してください。 S ：ストレート A ：折曲げ
モータ仕様	<p>【適合サーボモーター】 Y：株式会社安川電機 株式会社キーエンス 三菱電機株式会社 オムロン株式会社 パナソニック株式会社 山洋電気株式会社 多摩川電機株式会社 デルタ電子株式会社 ファナック株式会社 Siemens Schneider Beckhoff Allen-Brandley</p> <p>P：パナソニック株式会社</p> <p>【適合ステッピングモータ】 A：オリエンタルモータ株式会社 (AZM46 / ARM46 / RKS54) S：オリエンタルモータ株式会社 (AZM48) N：NEMA規格 (NEMA17/NEMA23)</p>
ストローク	アクチュエータの動作範囲のストロークを選択してください。

【Advancedモデル LGXS】

本体	モータレスアクチュエータ本体の型式をご記入ください。
リード指定	ボールネジリードを選択してください。
側面カバー (LGXS05/LGXS05L/ LGXS07のみ)	外付けセンサを取り付ける場合は選択してください。 無記入 ：標準 W ：T溝有り(両側) R ：T溝有り(右側) L ：T溝有り(左側)
モータ仕様 (LGXS10/LGXS12/ LGXS16 / LGXS20 のみ)	<p>【適合サーボモータ】 無記入：株式会社安川電機 株式会社キーエンス 三菱電機株式会社</p> <p>P：オムロン株式会社 パナソニック株式会社</p>
ストローク	アクチュエータの動作範囲のストロークを選択してください。

ユニファイドシリーズ
LCMR200

単軸ロボット
GX

ユニファイドシリーズ
LCM100

スカラーロボット
YK-X

単軸ロボット
Robonity

ユニファイドロボット
PHASER

単軸ロボット
FLIP-X

小型単軸ロボット
TRANSERVO

直交ロボット
XY-X

ピッキングシステム
YP-X

クリーン
CLEAN

コントローラ
CONTROLLER

各種情報
INFORMATION

LBAS

LGXS

LEAR

ABAS

AGXS

ABAR

オプション

LBAS04

Basicモデル

● モータレス単軸アクチュエータ

● スライダタイプ



■ 注文型式

LBAS04				
本体	リード指定	形状	モータ仕様	ストローク
	12:12 mm 6:6 mm	S:ストレート A:折曲げ	Y:Y仕様(下記参照) P:P仕様(下記参照) A:A仕様(下記参照) S:S仕様(下記参照) N:N仕様(下記参照)	50~800 (50 mmピッチ)

【ご注意】

本製品はモータが取り付けられておりません。モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。モータ取付用専用部品は、お客さまにて取付、調整を行ってください。

■ 基本仕様

適合モータ	50 W	
繰返し位置決め精度※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 (相当)	800 mm/sec	400 mm/sec
ボールネジリード	12 mm	6 mm
最大可搬質量※3	水平	垂直
	12 kg	20 kg
	2 kg	5 kg
定格推力※3 (相当)	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 + 214 mm
	折曲げ	ST + 196 mm
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場合があります。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。
 ※3. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
 ※ 加速度 / 減速度・慣性モーメントは P.222をご参照ください。

■ 静的許容モーメント

	MY	MP	MR
(単位: N・m)	54	54	75

■ 適合モータ

● 適合サーボモータ

仕様	フランジサイズ	□ 40
	ワット数	50 W

※ *マークの付いた型式についてはモータ出力が異なりますが、取り付けは可能です。

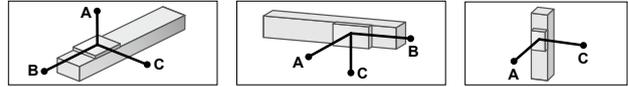
モータ仕様	メーカー名	型式
Y	(株)安川電機	SGMJV-A5
		SGM7J-A5
	(株)キーエンス	SV-□005
		SV2-□005
	三菱電機(株)	HF-KP053
		HG-KR053
		HK-KT053
	オムロン(株)	R88M-K05030
		R88M-1M05030
	パナソニック(株)	MHMF5A
	山洋電気(株)	R2□A04005
	多摩川精機(株)	TSM3102
デルタ電子(株)	ECMA-C1040F	
ファナック(株)	βiS0.2/5000	

● モータ取付: ストレート (S)

ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
50	-	450	-
100	-	500	-
150	-	550	-
200	-	600	-
250	-	650	-
300	-	700	-
350	-	750	-
400	-	800	-

※ 在庫はWEBサイトにてご確認ください。

■ 許容オーバーハング量*



LBAS04-12

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

LBAS04-6

水平使用時	(単位: mm)			壁面取付使用時			垂直使用時			
	A	B	C	A	B	C	A	C		
4kg	1808	155	217	4kg	217	155	1808	1kg	639	639
12kg	801	47	65	12kg	65	47	801	3kg	208	208
20kg	546	25	35	20kg	35	25	546	5kg	122	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。

モータ仕様	メーカー名	型式
Y	Siemens	1FK2102-0AG 1FL6022-2AF
	Schneider	BCH2MBA53
	Beckhoff	AM3011B*
	Allen-Bradley	TLY-A120*
P	パナソニック(株)	MSMD5A MSMF5A

● 適合ステッピングモータ

仕様	フランジサイズ	□ 42
モータ仕様	メーカー名	型式
A	オリエンタルモータ(株)	AZM46
		ARM46
		RKSS4
		AZM48
S	オリエンタルモータ(株)	AZM48
N	NEMA規格	NEMA17

※ NEMA規格モータは、メーカーにより寸法が異なる場合があるためご注意ください。
 ※ モータ仕様: A/S/Nについては折曲げ専用部品の使用はできません。

● モータ取付: 折曲げ (A)

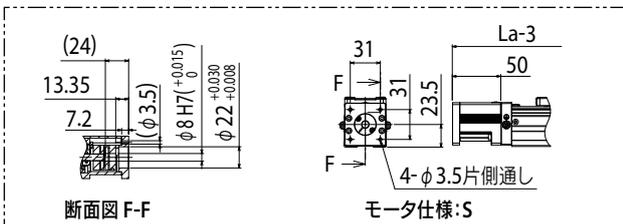
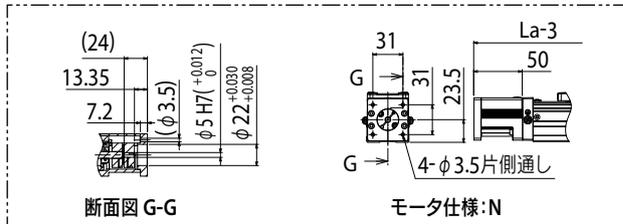
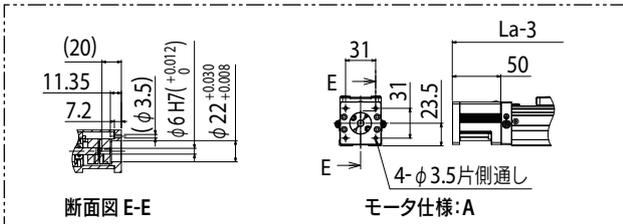
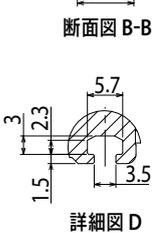
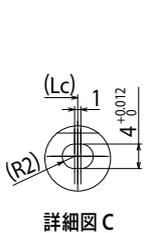
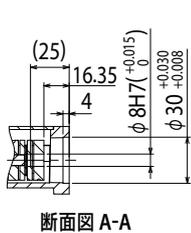
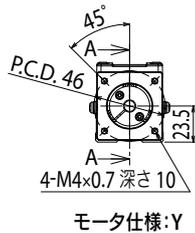
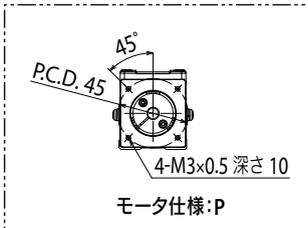
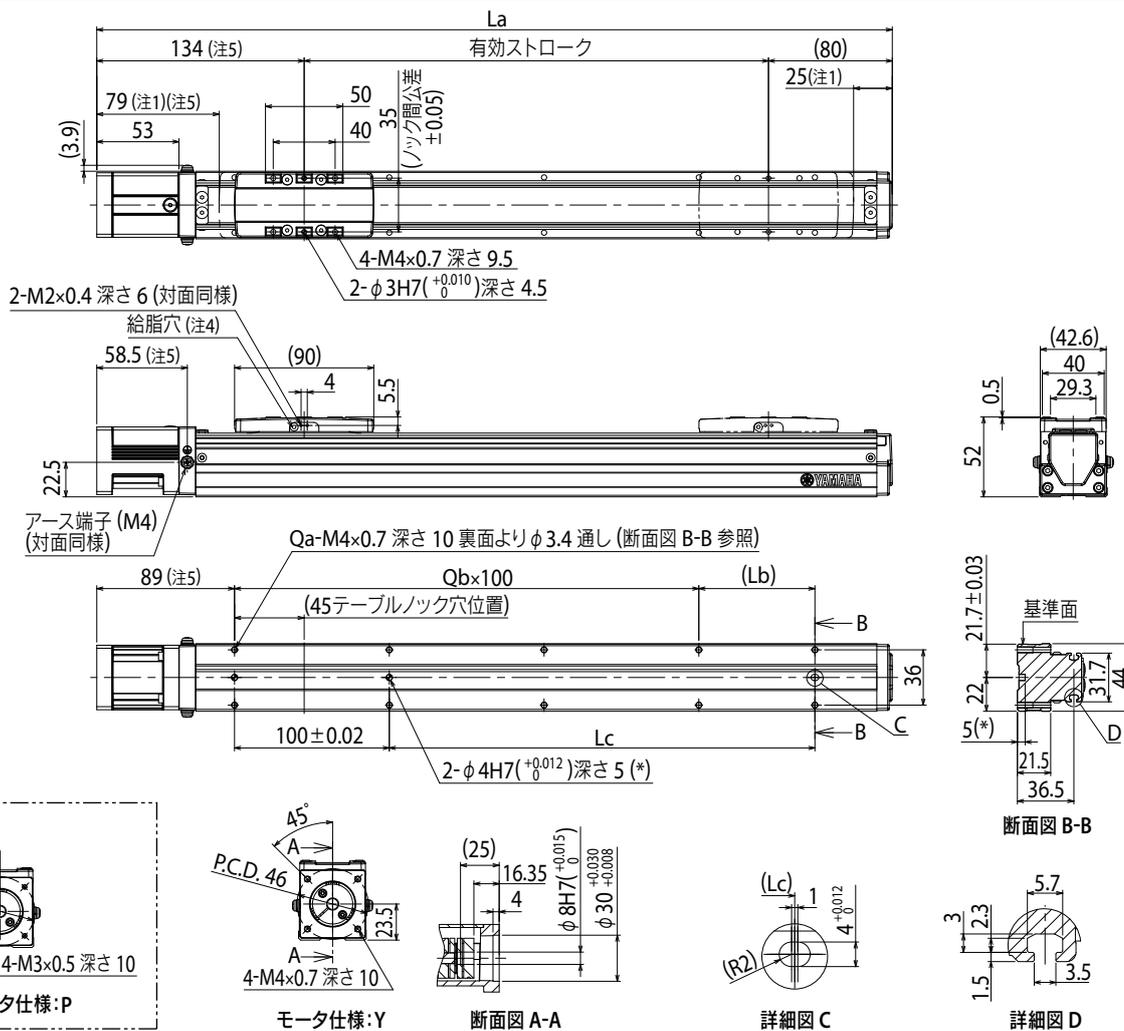
ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
50	-	450	-
100	-	500	-
150	-	550	-
200	-	600	-
250	-	650	-
300	-	700	-
350	-	750	-
400	-	800	-

※ 在庫はWEBサイトにてご確認ください。



▶ 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。

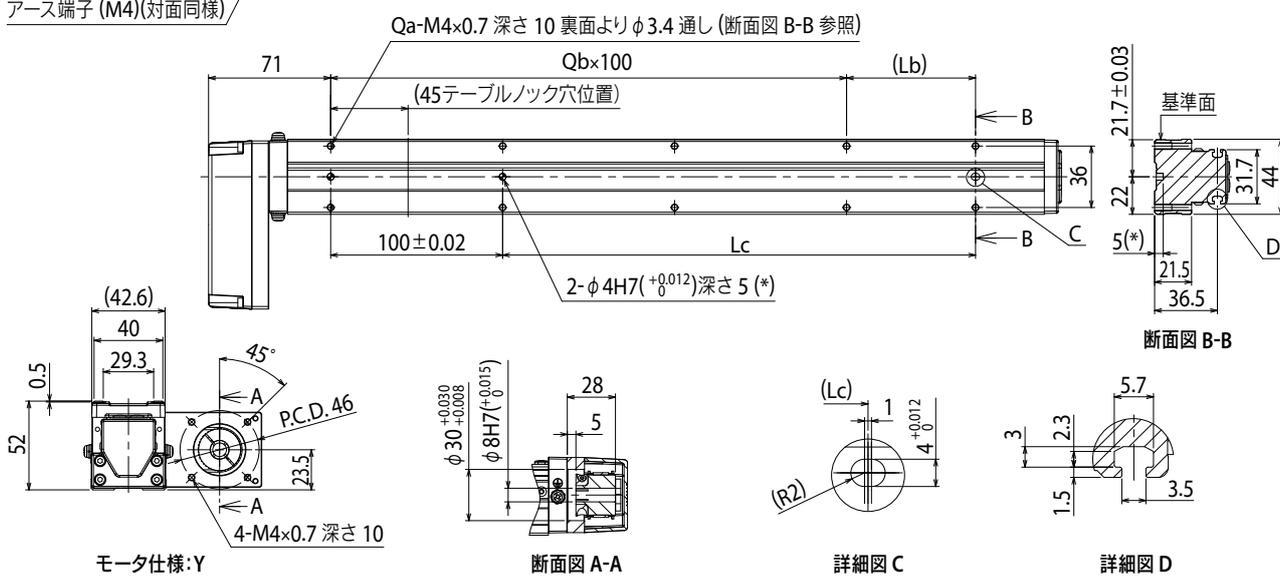
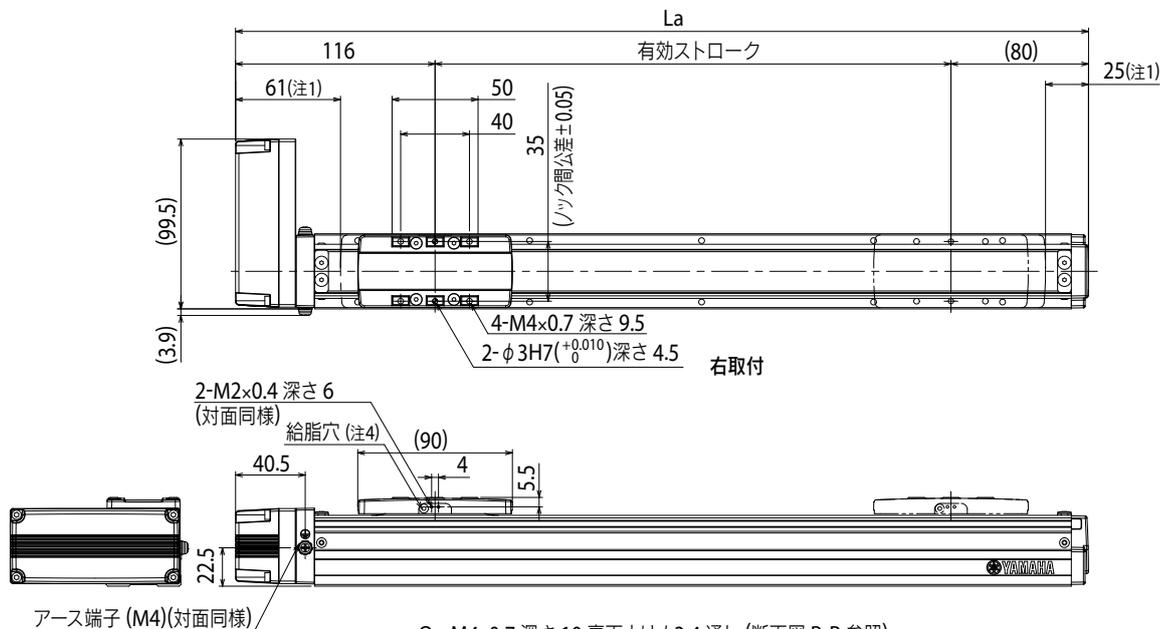
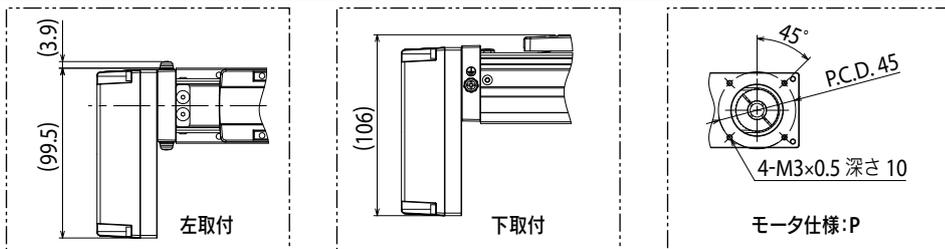
LBAS04 ストレートタイプ (S)



- 注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
- 注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
- 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<≧30 mm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+10 mm以上>を推奨します。
- 注4. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)
部品番号: KFU-M3861-00
- 注5. モータ仕様: A/S/Nの場合、表記寸法の<<-3 mm>>となります。

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800		
La	264	314	364	414	464	514	564	614	664	714	764	814	864	914	964	1014		
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)	0.9	1.1	1.3	1.5	1.6	1.8	2	2.2	2.4	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.4	3.6		
最高速度 (mm/sec)	リード12											800						
	リード6											400						
	速度設定											-						
												90%	75%	60%	50%	45%	40%	

LBAS04 折曲げタイプ (A)



- 注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
- 注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
- 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<<30 mm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+10 mm以下>>を推奨します。
- 注4. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)
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	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)	1.1	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		
最高速度 (mm/sec)	リード12											800						
	リード6											400	720	600	480	400	360	320
	速度設定											-	360	300	240	200	180	160
												90%	75%	60%	50%	45%	40%	

LBAS05

Basicモデル ● モータレス単軸アクチュエータ

● スライダタイプ



■ 注文型式

LBAS05				
本体	リード指定 20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm	形状 S:ストレート A:折曲げ	モータ仕様 Y: Y仕様(下記参照) P: P仕様(下記参照) A: A仕様(下記参照) S: S仕様(下記参照) N: N仕様(下記参照)	ストローク 50~800 (50 mmピッチ)

【ご注意】

本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
モータ取付用専用部品は、お客さまにて取付、調整を行ってください。

■ 基本仕様

適合モータ	100 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φ12 (C7級)		
ストローク	50 mm~800 mm (50 mmピッチ)		
最高速度※2 (相当)	1333 mm/sec	666 mm/sec	333 mm/sec
ボールネジリード	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量※3 (相当)	水平	12 kg	24 kg
	垂直	3 kg	6 kg
定格推力※3 (相当)	84 N	169 N	339 N
本体最大断面外形	W 54 mm × H 60 mm		
全長	ストレート	ST + 220.5 mm	
	折曲げ	ST + 200 mm	
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場合があります。
有効ストロークが550mm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. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※ 加速度 / 減速度・慣性モーメントは P.223 をご参照ください。

■ 静的許容モーメント

	MY	MP	MR
(単位: N・m)	59	63	103

■ 適合モータ

● 適合サーボモータ

仕様	フランジサイズ	<input type="checkbox"/> 40
	ワット数	100 W

※ *マークの付いた型式についてはモータ出力が異なりますが、取り付けは可能です。

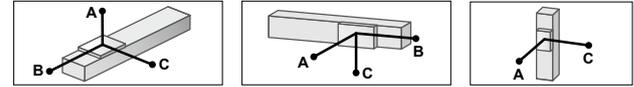
モータ仕様	メーカー名	型式
Y	(株)安川電機	SGMJV-01
		SGM7J-01
	(株)キーエンス	SV-□010
		SV2-□010
	三菱電機(株)	HF-KP13
		HG-KR13
		HK-KT13
	オムロン(株)	R88M-K10030
		R88M-1M10030
	パナソニック(株)	MHMF01
	山洋電気(株)	R2□A04010
	多摩川精機(株)	TSM3104
	デルタ電子(株)	ECMA-C10401
	ファナック(株)	βiS0.3/5000

● モータ取付: ストレート (S)

ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
50	-	450	-
100	-	500	-
150	-	550	-
200	-	600	-
250	-	650	-
300	-	700	-
350	-	750	-
400	-	800	-

※ 在庫はWEBサイトにてご確認ください。

■ 許容オーバーハング量*



LBAS05-20

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
2kg	549	324	272	272	324	549
8kg	155	73	65	65	73	155
12kg	117	46	42	42	46	117

LBAS05-10

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
5kg	769	178	213	213	178	769
15kg	314	53	64	64	53	314
24kg	216	29	36	36	29	216

LBAS05-5

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
10kg	921	97	131	131	97	921
25kg	459	33	45	45	33	459
40kg	436	17	23	23	17	436

※ 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。

モータ仕様	メーカー名	型式
Y	Kingservo	KSMA01LI □ S
		KSMA01LG
	Siemens	1FK2102-1AG
		1FL6024-2AF
	Schneider	BCH2MB013
	Beckhoff	AM3012C*
Allen-Bradley	TLY-A130*	
P	パナソニック(株)	MSMD01
		MSMF01

● 適合ステッピングモータ

仕様	フランジサイズ	<input type="checkbox"/> 42
モータ仕様	メーカー名	型式
A	オリエンタルモータ(株)	AZM46
		ARM46
		RKS54
S	オリエンタルモータ(株)	AZM48
N	NEMA規格	NEMA17

※ NEMA規格モータは、メーカーにより寸法が異なる場合があるためご注意ください。
※ モータ仕様: A/S/Nについては折曲げ専用部品の使用はできません。

● モータ取付: 折曲げ (A)

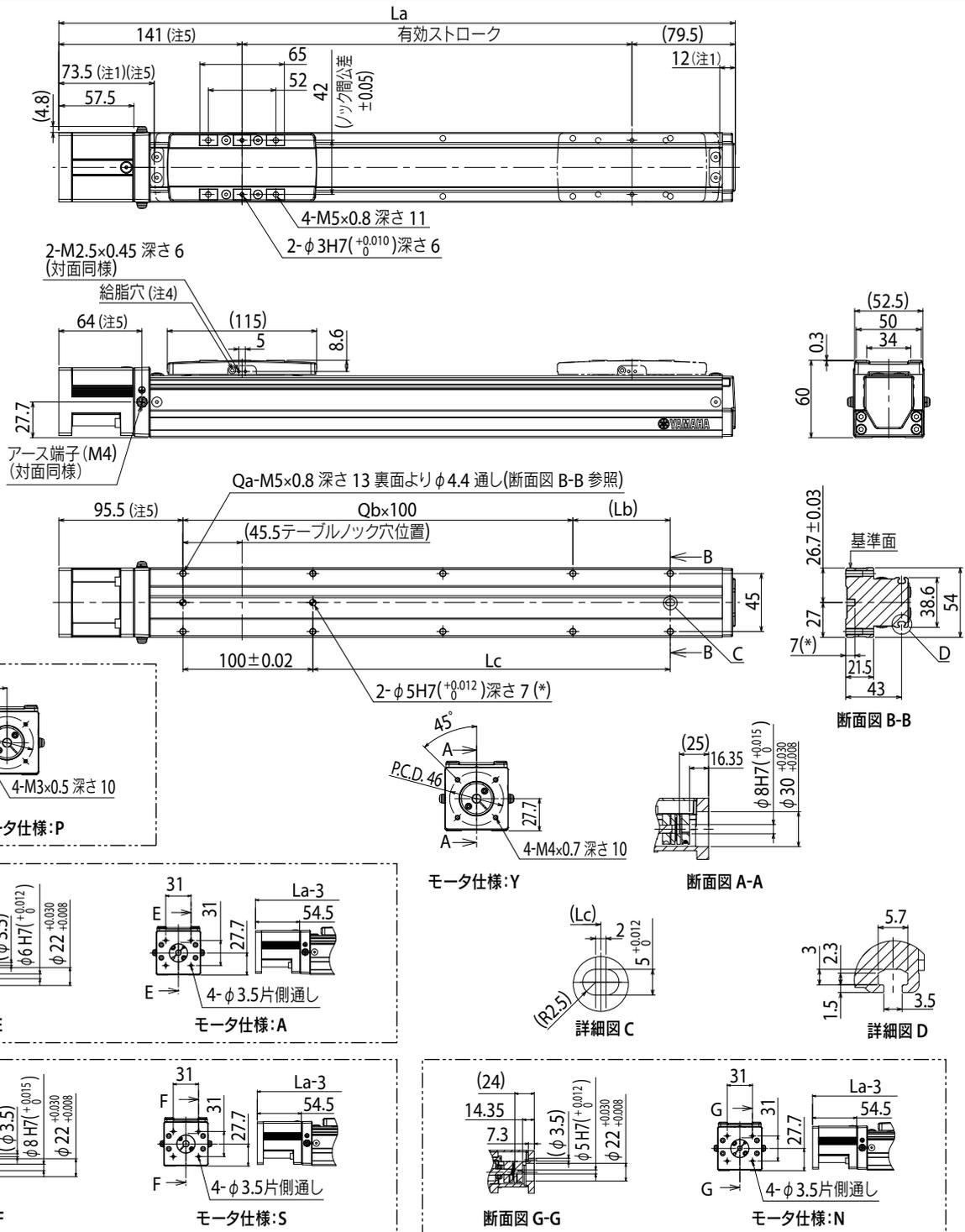
ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
50	-	450	-
100	-	500	-
150	-	550	-
200	-	600	-
250	-	650	-
300	-	700	-
350	-	750	-
400	-	800	-

※ 在庫はWEBサイトにてご確認ください。



▶ 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。

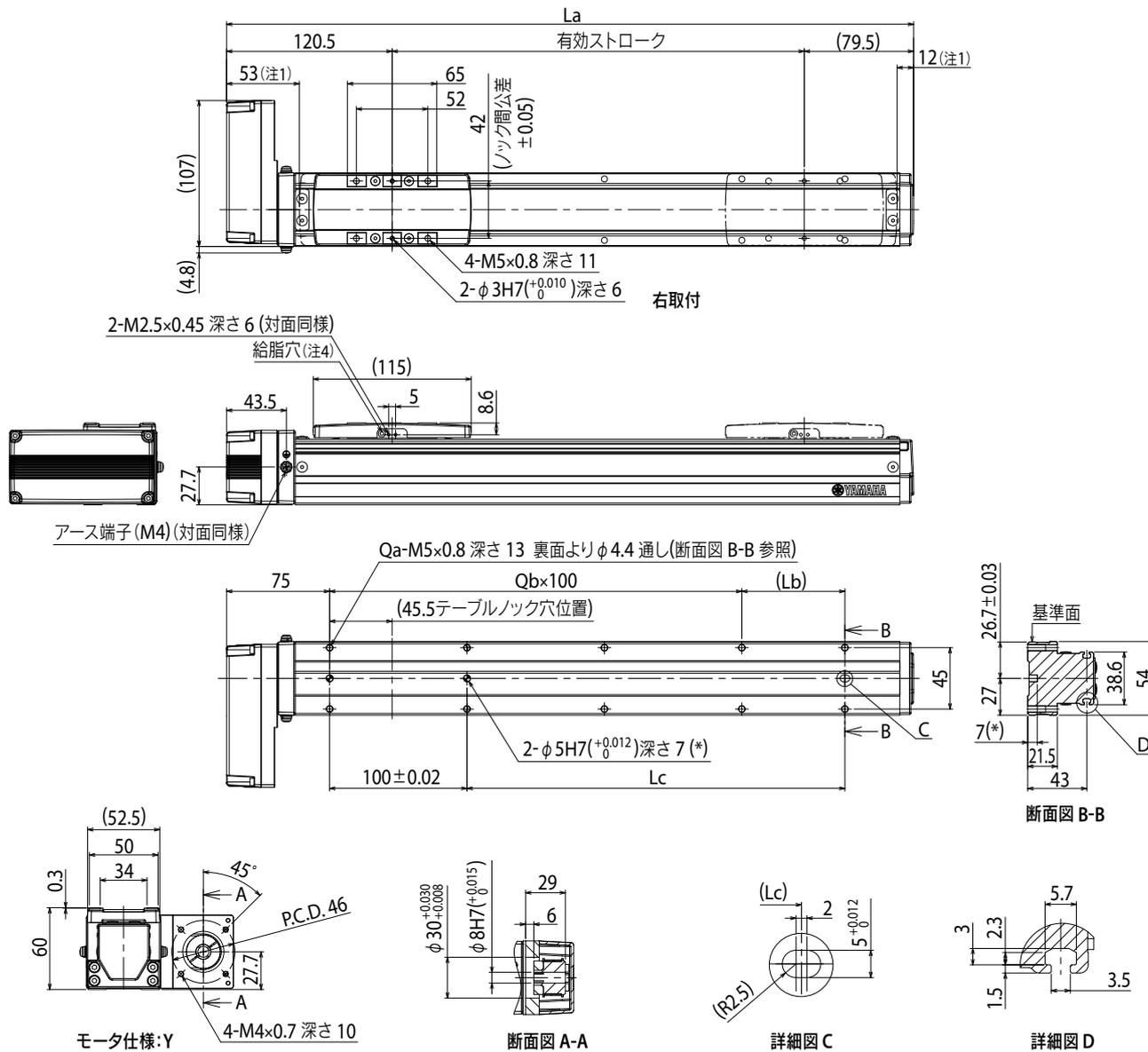
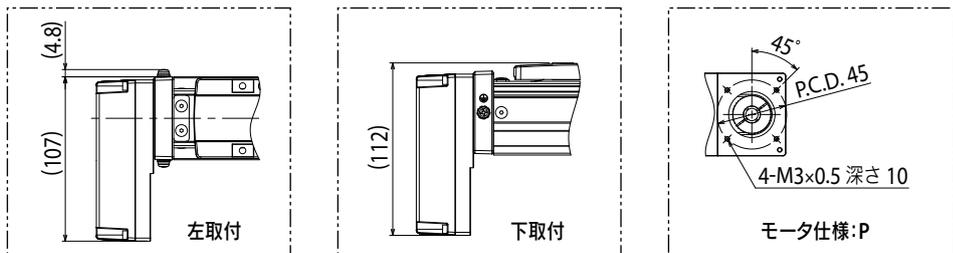
LBAS05 ストレートタイプ (S)



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
 注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
 注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M4×0.7>は、首下長さ<≦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<M5×0.8>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.259参照)
 部品番号: KFU-M3861-00
 注5. モータ仕様: A/S/Nの場合、表記寸法の<≦-3mm>となります。

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
La	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	1020.5	
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)	1.6	1.8	1.9	2.1	2.4	2.5	2.5	2.7	2.8	2.9	3.1	3.3	3.4	3.6	3.7	4.1	
最高速度 (mm/sec)	リード20											1133	933	799	666	599	
	リード10											666	566	466	399	333	299
	リード5											333	283	233	199	166	149
	速度設定											-	85%	70%	60%	50%	45%

LBAS05 折曲げタイプ (A)



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
- 注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M4×0.7>は、首下長さ<30 mm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<M5×0.8>は、首下長さ<架台の厚さ+10 mm以下>を推奨します。
- 注4. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)
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	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
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)	1.7	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.6	2.8	2.9	3	3.2	3.3	3.5	3.6	3.8	4.1	
最高速度 (mm/sec)	リード20											1333					
	リード10											666					
	リード5											333					
	速度設定											-					
												85%	70%	60%	50%	45%	

LBAS08

Basicモデル

モータレス単軸アクチュエータ

スライダタイプ



■ 注文型式

LBAS08				
本体	リード指定	形状	モータ仕様	ストローク
	20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm	S:ストレート A:折曲げ	Y:Y仕様(下記参照) P:P仕様(下記参照) K:K仕様(下記参照) A:A仕様(下記参照) N:N仕様(下記参照)	50~1100 (50 mmピッチ)

【ご注意】

本製品はモータが取り付けられておりません。モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。モータ取付専用部品は、お客さまにて取付、調整を行ってください。

■ 基本仕様

適合モータ	200 W		
繰返し位置決め精度※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~1100 mm (50 mmピッチ)		
最高速度※2 (相当)	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※3 (相当)	水平 20 kg	80 kg	100 kg
	垂直 8 kg	20 kg	30 kg
定格推力※3 (相当)	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 + 278 mm	
	折曲げ	ST + 264.5 mm	
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場合があります。
 有効ストロークが650mm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. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
 ※ 加速度 / 減速度・慣性モーメントはP.225をご参照ください。

■ 静的許容モーメント

	(単位: N・mm)		
	MY	MP	MR
	221	309	343

■ 適合モータ

● 適合サーボモータ

仕様	フランジサイズ	<input type="checkbox"/> 60
	ワット数	200 W
モータ仕様	メーカー名	型式
Y	(株)安川電機	SGMJV-02 SGM7J-02
	(株)キーエンス	SV-□020 SV2-□020
	三菱電機(株)	HF-KP23 HG-KR23 HK-KT23
	山洋電気(株)	R2□A06020
	多摩川精機(株)	TSM3202
	デルタ電子(株)	ECMA-C10602
	Siemens	1FL6032-2AF
	Schneider	BCH2LD023

■ 許容オーバーハング量*

LBAS08-20			
水平使用時 (単位: mm)	A	B	C
15kg	356	131	146
25kg	278	73	86
40kg	517	54	76
壁面取付使用時 (単位: mm)	A	B	C
15kg	146	131	356
25kg	86	73	278
40kg	76	54	517
垂直使用時 (単位: mm)	A	C	
3kg	634	634	
6kg	321	321	
8kg	240	240	

LBAS08-10			
水平使用時 (単位: mm)	A	B	C
30kg	465	83	120
50kg	341	44	65
80kg	228	22	34
壁面取付使用時 (単位: mm)	A	B	C
30kg	120	83	465
50kg	65	44	341
80kg	34	22	228
垂直使用時 (単位: mm)	A	C	
5kg	551	551	
10kg	270	270	
20kg	129	129	

LBAS08-5			
水平使用時 (単位: mm)	A	B	C
30kg	1604	95	153
50kg	1035	52	83
80kg	719	27	44
100kg	608	19	31
壁面取付使用時 (単位: mm)	A	B	C
30kg	153	95	1604
50kg	83	52	1035
80kg	44	27	719
100kg	31	19	608
垂直使用時 (単位: mm)	A	C	
10kg	312	312	
20kg	149	149	
30kg	95	95	

* 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。

モータ仕様	メーカー名	型式
P	オムロン(株)	R88M-K20030
		R88M-1M20030
	パナソニック(株)	MSMD02
		MSMF02
K	Kingservo	KSMA02LI
		KSMA02LG

● 適合ステッピングモータ

仕様	フランジサイズ	<input type="checkbox"/> 60 <input type="checkbox"/> 56 (NEMA)
モータ仕様	メーカー名	型式
A	オリエンタルモータ(株)	AZM66
		AZM69
		ARM66
		ARM69
		RKS56
		NEMA規格

* NEMA規格モータは、メーカーにより寸法が異なる場合があるためご注意ください。
 * モータ仕様: A/Nについては折曲げ専用部品の使用はできません。

● モータ取付: ストレート (S)

ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
50	-	600	-
100	-	650	-
150	-	700	-
200	-	750	-
250	-	800	-
300	-	850	-
350	-	900	-
400	-	950	-
450	-	1000	-
500	-	1050	-
550	-	1100	-

※ 在庫はWEBサイトにてご確認ください。

● モータ取付: 折曲げ (A)

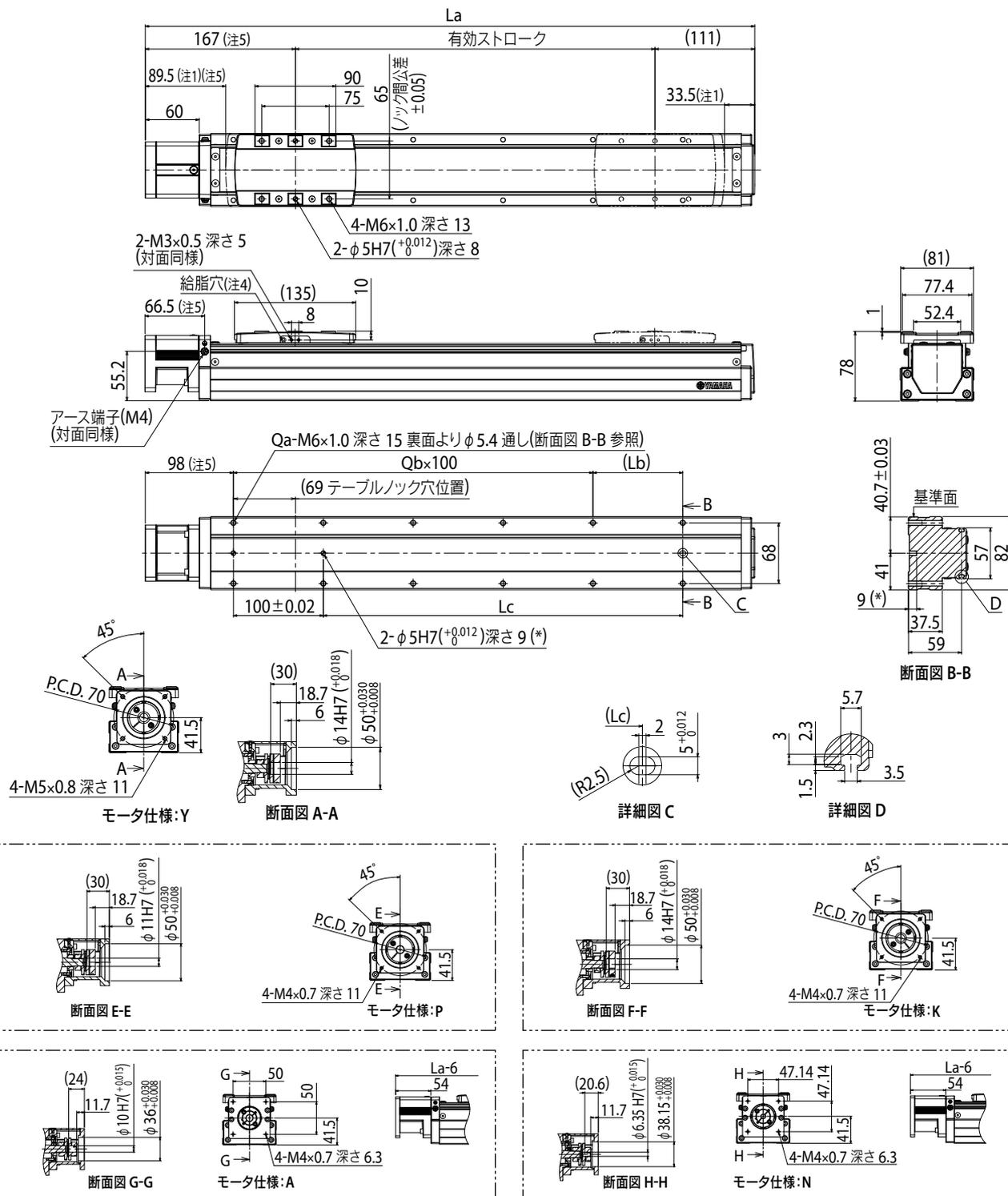
ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
50	-	600	-
100	-	650	-
150	-	700	-
200	-	750	-
250	-	800	-
300	-	850	-
350	-	900	-
400	-	950	-
450	-	1000	-
500	-	1050	-
550	-	1100	-

※ 在庫はWEBサイトにてご確認ください。



▶ 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。

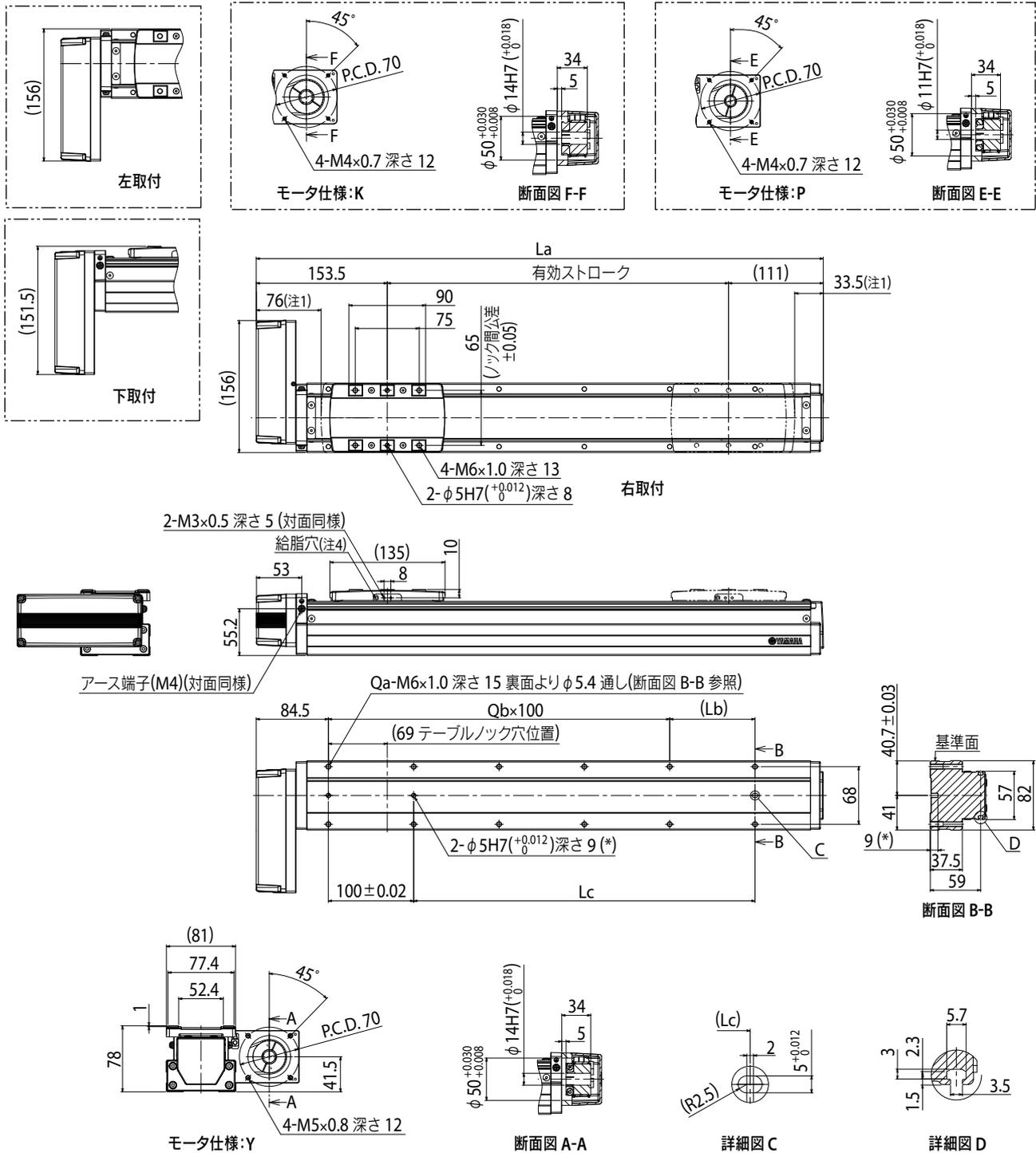
LBAS08 ストレートタイプ (S)



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
 注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
 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<<45 mm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+15 mm以下>>を推奨します。
 注4. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)
 部品番号: KFU-M3861-00
 注5. モータ仕様: A/Nの場合、表記寸法の<<-3 mm>>となります。
 注6. 50ストロークの場合、本体を上面から固定する取付通し穴(Qa)の一部がスライダで隠れるため、4か所のみ使用可能です。そのため下面からの固定を推奨します。

有効ストローク	50 ^{注6)}	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
La	328	378	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378
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)	3.7	4.1	4.5	4.8	5.2	5.5	5.8	6.2	6.5	6.8	7.2	7.5	7.9	8.2	8.5	8.8	9.2	9.4	9.8	10.1	10.5	10.9
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%	

LBAS08 折曲げタイプ (A)



注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
 注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
 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.259参照)
 部品番号: KFJ-M3861-00
 注5. 50ストロークの場合、本体を上面から固定する取付通し穴(Qa)の一部がスライダで隠れるため、4か所のみ使用可能です。そのため下面からの固定を推奨します。

有効ストローク	50 ^{標準}	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)	4.1	4.5	4.9	5.2	5.6	5.9	6.2	6.6	6.9	7.2	7.6	7.9	8.3	8.6	8.9	9.2	9.6	9.8	10.2	10.5	10.9	11.3					
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														-													
															85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%				

LBAS12

Basicモデル ● モータレス単軸アクチュエータ

● スライダタイプ ● 薄型



■ 注文型式

LBAS12 -				
本体	リード指定	形状	モータ仕様	ストローク
	32:32 mm 20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm	S:ストレート A:折曲げ	Y:Y仕様(下記参照) P:P仕様(下記参照) K:K仕様(下記参照)	50~1250 (50 mmピッチ)

【ご注意】

本製品はモータが取り付けられておりません。モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。適合モータ取付専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。

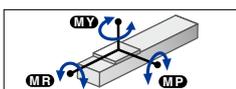
LBAS12 (200W)

■ 基本仕様

適合モータ	200 W			
繰返し位置決め精度 ^{※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 ~ 1250 mm (50 mmピッチ)			
最高速度 ^{※2} (相当)	1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード	32 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量 ^{※3} (相当)	水平	20 kg	40 kg	80 kg
	垂直	3 kg	8 kg	20 kg
定格推力 ^{※3} (相当)		105 N	170 N	341 N
本体最大断面外形	W 120 mm × H 76 mm			
全長	ストレート	ST + 294 mm		
	折曲げ	ST + 270.5 mm		
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600mm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. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
 ※ 加速度 / 減速度・慣性モーメントは P.227 をご参照ください。

■ 静的許容モーメント



	MY	MP	MR
(単位: N・m)	573	606	606

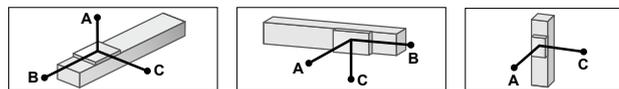
LBAS12 (400W)

■ 基本仕様

適合モータ	400 W			
ボールネジリード	32 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量 ^{※1} (相当)	水平	35 kg	50 kg	95 kg
	垂直	8 kg	15 kg	25 kg
定格推力 ^{※1} (相当)		218 N	339 N	678 N

※1. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
 ※ 加速度 / 減速度・慣性モーメントは P.229 をご参照ください。
 ※ 記載のない基本仕様、静的許容モーメント等はLBAS12 (200W) と共通となります。

■ 許容オーバーハング量[※]



LBAS12-32 (200W)

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
5kg	2079	1694	1224	5kg	1224	1694	2079	1kg	6201	6201
10kg	1134	834	627	10kg	627	834	1134	3kg	2057	2057
20kg	843	422	362	20kg	362	422	843			

LBAS12-20 (200W)

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	946	548	445	15kg	445	548	946	3kg	2174	2174
25kg	591	321	266	25kg	266	321	591	5kg	1315	1315
40kg	442	206	182	40kg	182	206	442	8kg	833	833

LBAS12-10 (200W)

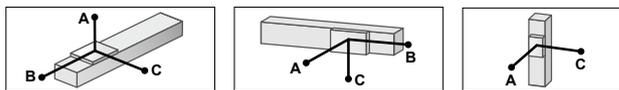
水平使用時	(単位: mm)			壁面取付使用時	(単位: mm)			垂直使用時	(単位: mm)	
	A	B	C		A	B	C		A	C
30kg	729	299	278	30kg	278	299	729	5kg	1934	1934
50kg	788	207	223	50kg	223	207	788	10kg	978	978
80kg	1325	157	200	80kg	200	157	1325	20kg	503	503

LBAS12-5 (200W)

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	2478	430	513	30kg	513	430	2478	10kg	1317	1317
50kg	1820	258	320	50kg	320	258	1820	20kg	670	670
80kg	1522	160	208	80kg	208	160	1522	30kg	456	456
100kg	1443	127	168	100kg	168	127	1443			

※ 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[※]



LBAS12-32 (400W)

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
10kg	1134	834	627	10kg	627	834	1134	3kg	2057	2057
20kg	843	422	362	20kg	362	422	843	5kg	1228	1228
35kg	926	286	294	35kg	294	286	926	8kg	762	762

LBAS12-20 (400W)

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	826	548	427	15kg	427	548	826	5kg	1315	1315
30kg	485	263	218	30kg	218	263	485	10kg	672	672
50kg	433	172	162	50kg	162	172	433	15kg	522	522

LBAS12-10 (400W)

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	528	270	230	30kg	230	270	528	5kg	1934	1934
60kg	667	171	185	60kg	185	171	667	15kg	660	660
95kg	1350	132	173	95kg	173	132	1350	25kg	409	409

LBAS12-5 (400W)

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	2478	430	513	30kg	513	430	2478	15kg	885	885
60kg	1668	215	270	60kg	270	215	1668	25kg	541	541
90kg	1475	142	186	90kg	186	142	1475	40kg	350	350
115kg	1384	109	146	115kg	146	109	1384			

※ 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。



▶ 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。

■ 適合モータ (200W)

● 適合サーボモータ

仕様	フランジサイズ ワット数	<input type="checkbox"/> 60 200 W	
モータ仕様	メーカー名	型式	
Y	(株)安川電機	SGMJV-02 SGM7J-02	
	(株)キーエンス	SV-□020 SV2-□020	
	三菱電機(株)	HF-KP23 HG-KR23 HK-KT23	
	山洋電気(株)	R2□A06020	
	多摩川精機(株)	TSM3202	
	デルタ電子(株)	ECMA-C10602	
	Siemens	1FL6032-2AF	
	Schneider	BCH2LD023	
	P	オムロン(株)	R88M-K20030 R88M-1M20030
		パナソニック(株)	MSMD02 MSMF02 MHMF02
Kingserve			KSMA02LI KSMA02LG
K	Kingserve	KSMA02LI KSMA02LG	

■ 適合モータ (400W)

● 適合サーボモータ

仕様	フランジサイズ ワット数	<input type="checkbox"/> 60 400 W	
モータ仕様	メーカー名	型式	
Y	(株)安川電機	SGMJV-04 SGM7J-04	
	(株)キーエンス	SV-□040 SV2-□040	
	三菱電機(株)	HF-KP43 HG-KR43 HK-KT43	
	山洋電気(株)	R2□A06040	
	多摩川精機(株)	TSM3204	
	デルタ電子(株)	ECMA-C10604	
	Siemens	1FL6034-2AF	
	Schneider	BCH2LD043	
	K	オムロン(株)	R88M-K40030 R88M-1M40030
		パナソニック(株)	MSMD04 MSMF04 MHMF04
Kingserve			KSMA04LI KSMA04LG

● モータ取付: ストレート (S)

ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
50	-	700/750	-
100/150	-	800/850	-
200/250	-	900/950	-
300/350	-	1000/1050	-
400/450	-	1100/1150	-
500/550	-	1200/1250	-
600/650	-		

※ 在庫はWEBサイトにてご確認ください。

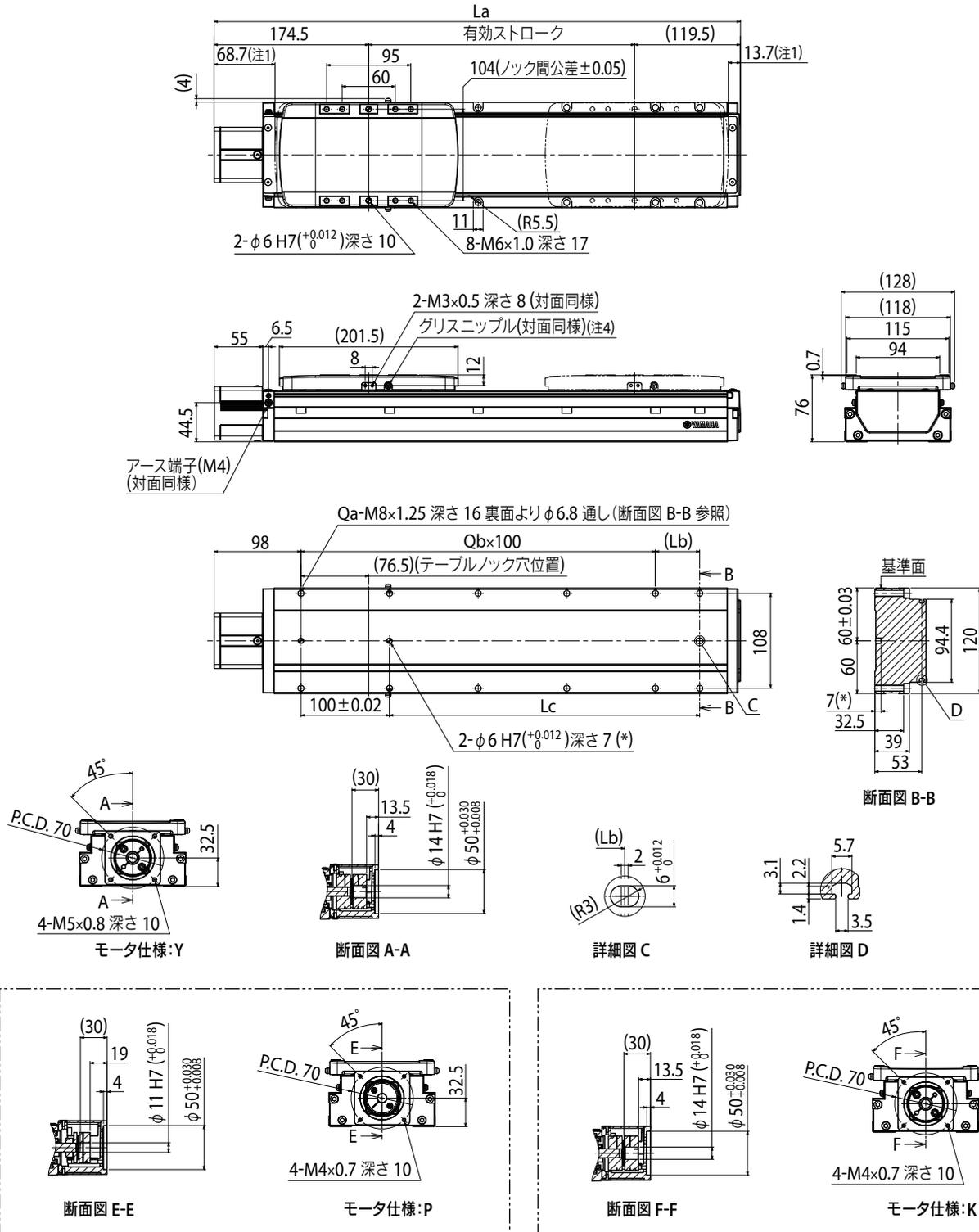
● モータ取付: 折曲げ (A)

ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
50	-	700/750	-
100/150	-	800/850	-
200/250	-	900/950	-
300/350	-	1000/1050	-
400/450	-	1100/1150	-
500/550	-	1200/1250	-
600/650	-		

※ 在庫はWEBサイトにてご確認ください。

LBAS12 ストレートタイプ (S)

※ LBAS12 (200W) と LBAS12 (400W) の外観図は同一です。



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。

注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。

注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M6×1.0>は、首下長さ<45 mm以上>を推奨します。

注4. 取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M8×1.25>は、首下長さ<「架台の厚さ+16 mm以下」>を推奨します。

注5. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)

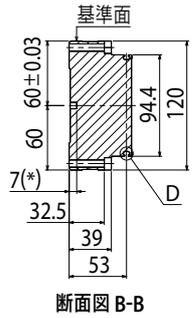
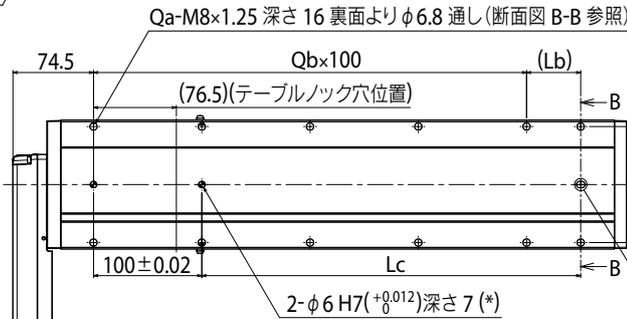
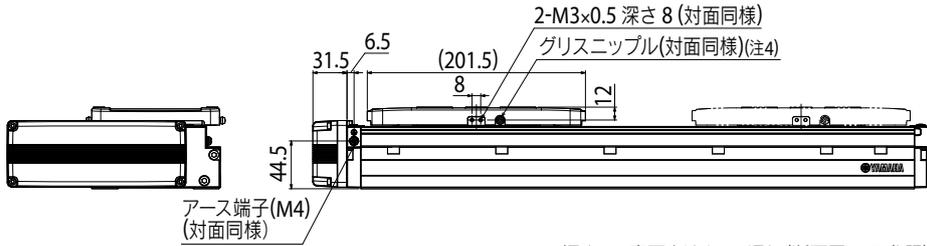
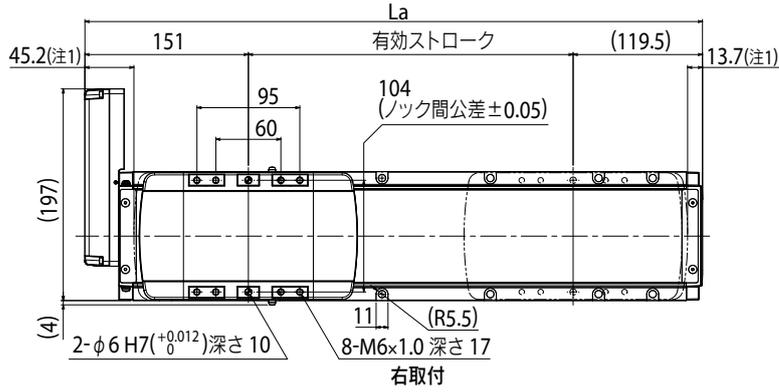
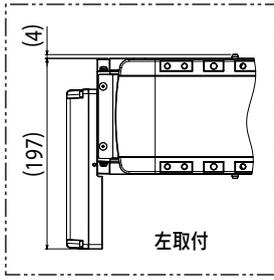
注6. 50ストロークの場合、本体を上面から固定する取付通し穴(Qa)の一部がスライダに隠れるため、4か所のみ使用可能です。そのため下面からの固定を推奨します。

有効ストローク	50 ^{※5}	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	
La	344	394	444	494	544	594	644	694	744	794	844	894	944	994	1044	1094	1144	1194	1244	1294	1344	1394	1444	1494	1544	
Lb	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	
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	
Qa	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	
Qb	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	
本体質量 (kg)	4.5	4.9	5.3	5.7	6.1	6.5	6.9	7.3	7.7	8.1	8.6	9	9.4	9.9	10.3	10.7	11.2	11.6	12.1	12.5	12.9	13.4	13.8	14.3	14.7	
最高速度 (mm/sec)	リード32	1800																								
	リード20	1200																								
	リード10	600																								
	リード5	300																								
	速度設定	-																								

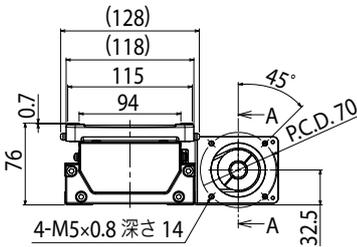
LBAS12

LBAS12 折曲げタイプ (A)

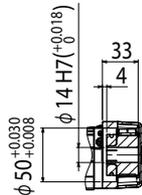
※ LBAS12 (200W) と LBAS12 (400W) の外觀図は同一です。



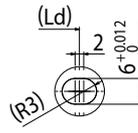
断面図 B-B



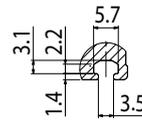
モータ仕様: Y



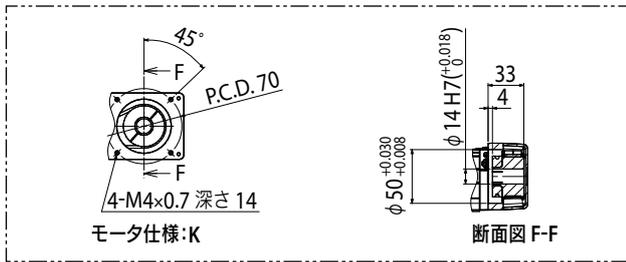
断面図 A-A



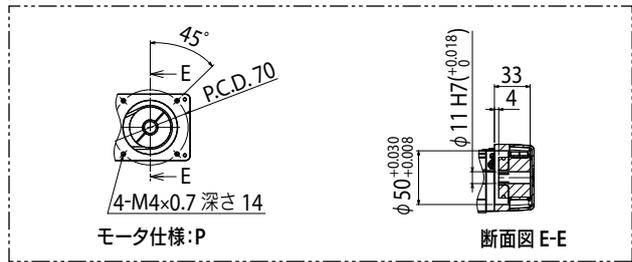
詳細図 C



詳細図 D



モータ仕様: K



モータ仕様: P

断面図 E-E

- 注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
- 注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
- 注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M6×1.0>は、首下長さ<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<M8×1.25>は、首下長さ<< 架台の厚さ+16mm以下 >>を推奨します。
- 注4. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)
- 注5. 50ストロークの場合、本体を上面から固定する取付通し穴(Qa)の一部がスライダで隠れるため、4か所のみ使用可能です。そのため下面からの固定を推奨します。

有効ストローク	50 ^{※5}	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	1020.5	1070.5	1120.5	1170.5	1220.5	1270.5	1320.5	1370.5	1420.5	1470.5	1520.5
Lb	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
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
Qa	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
Qb	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13
本体質量 (kg)	4.5	4.9	5.3	5.7	6.1	6.5	6.9	7.3	7.7	8.2	8.6	9.1	9.5	9.9	10.4	10.8	11.2	11.7	12.1	12.6	13	13.4	13.9	14.3	14.8
最高速度 (mm/sec)	リード32	1800											1620	1440	1260	1080	990	810	720	630	630	540	450	360	360
	リード20	1200											1080	960	840	720	660	540	480	420	420	360	300	240	240
	リード10	600											540	480	420	360	330	270	240	210	210	180	150	120	120
	リード5	300											270	240	210	180	165	135	120	105	105	90	75	60	60
速度設定	-											90%	80%	70%	60%	55%	45%	40%	35%	35%	30%	25%	20%	20%	

ユニテック/アサヒ/エーエル
LCMR200

単軸ロボット
GX

ユニテック/アサヒ/エーエル
LCM100

スカラーロボット
YK-X

単軸ロボット
Robonity

ユニテック単軸ロボット
PHASER

単軸ロボット
FLIP-X

小型単軸ロボット
TRANSERVO

直交ロボット
XY-X

ピッキング&スライプス
YP-X

クリーン
CLEAN

コントローラ
CONTROLLER

各種情報
INFORMATION

LBAS

LGXS

LEAR

ABAS

AGXS

ABAR

テクノロジー

LGXS05

Advancedモデル

モータレス単軸アクチュエータ

スライダタイプ



■ 注文型式

LGXS05

本体	リード指定	側面カバー	ストローク
	20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm	無記入:標準 W:T満有り(両側) R:T満有り(右側) L:T満有り(左側)	50~800 (50 mmピッチ)

【ご注意】

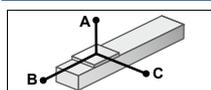
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。

■ 基本仕様

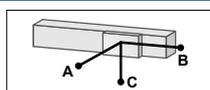
適合モータ	50 W		
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.005 mm		
減速機構	研削ボールねじφ12 (C5級)		
ストローク	50 mm ~ 800 mm (50 mmピッチ)		
最高速度 ^{※2} (相当)	1333 mm/sec	666 mm/sec	333 mm/sec
ボールネジリード	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量 ^{※3} (相当)	水平 5 kg	8 kg	13 kg
	垂直 2 kg	4 kg	8 kg
定格推力 ^{※3} (相当)	41 N	69 N	138 N
本体最大断面外形	W 48 mm × H 65 mm		
全長	ST + 131.5 mm		
クリーン度 ^{※4}	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当		
吸引量エア ^{※5}	30 Nℓ / min ~ 100 Nℓ / min		
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場合があります。
有効ストロークが600mm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. 定格推力・最大可搬質量は取り付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
- ※4. クリーン環境で使用する際は吸引エア・継手を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。
- ※5. 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・慣性モーメントはP.231をご参照ください。

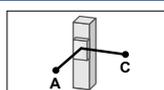
■ 許容オーバーハング量[※]



LGXS05-20			
水平使用時	(単位: mm)		
	A	B	C
2kg	898	269	350
5kg	583	112	159

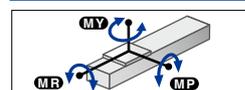


LGXS05-10			
水平使用時	(単位: mm)		
	A	B	C
2kg	2505	382	625
5kg	1366	149	246
8kg	1036	90	150



LGXS05-5		
水平使用時	(単位: mm)	
	A	C
3kg	4604	281
8kg	2197	101
13kg	1593	59

■ 静的許容モーメント



(単位: N・m)		
MY	MP	MR
24	27	23

■ 適合サーボモータ

仕様	フランジサイズ	□ 40
	ワット数	50 W
メーカー名	型式	
(株)安川電機	SGMJV-A5 SGM7J-A5	
(株)キーエンス	SV-□005 SV2-□005 HF-KP053* HG-KR053* HK-KT053*	
三菱電機(株)	R88M-K05030 R88M-1M05030*	
オムロン(株)	MHMF5A	
パナソニック(株)	MHMF5A	
折曲げユニット	シムプレート	
	製品型式	
GX-BEND-40	KES-M2295-00	

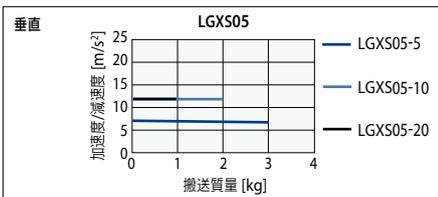
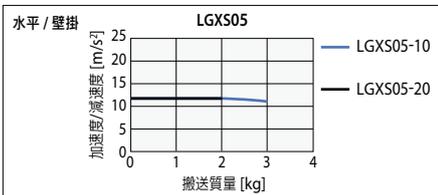
※ 折曲げユニットとの組合せには、専用シムプレートが必要となります。

高加減速でご利用の場合(高加減速仕様)

■ 基本仕様

ストローク	50 mm ~ 550 mm (50 mmピッチ)		
ボールネジリード	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平 2 kg	3 kg	-
最高加速度	11.77 m/s ² (1.2 G)	11.77 m/s ² (1.2 G)	-
最大可搬質量	垂直 1 kg	2 kg	3 kg
最高加速度	11.77 m/s ² (1.2 G)	11.77 m/s ² (1.2 G)	7.17 m/s ² (0.7 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[※]

LGXS05-20			
水平使用時	(単位: mm)		
	A	B	C
1kg	498	324	323
2kg	230	157	150

LGXS05-10			
水平使用時	(単位: mm)		
	A	B	C
1kg	1159	460	645
3kg	381	148	206

LGXS05-5		
水平使用時	(単位: mm)	
	A	C
1kg	223	223
3kg	138	138

LGXS05-20			
水平使用時	(単位: mm)		
	A	B	C
1kg	297	288	468
2kg	123	120	199

LGXS05-10			
水平使用時	(単位: mm)		
	A	B	C
1kg	606	424	1129
3kg	163	112	346

LGXS05-5		
水平使用時	(単位: mm)	
	A	C
1kg	396	396
2kg	182	182

※ 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550 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	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550
最高速度 (mm/sec)	リード20	1333									
	リード10	666									
	リード5	333									

※ 高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。
※ 高加減速仕様は50 ~ 550 (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。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.232をご参照ください。

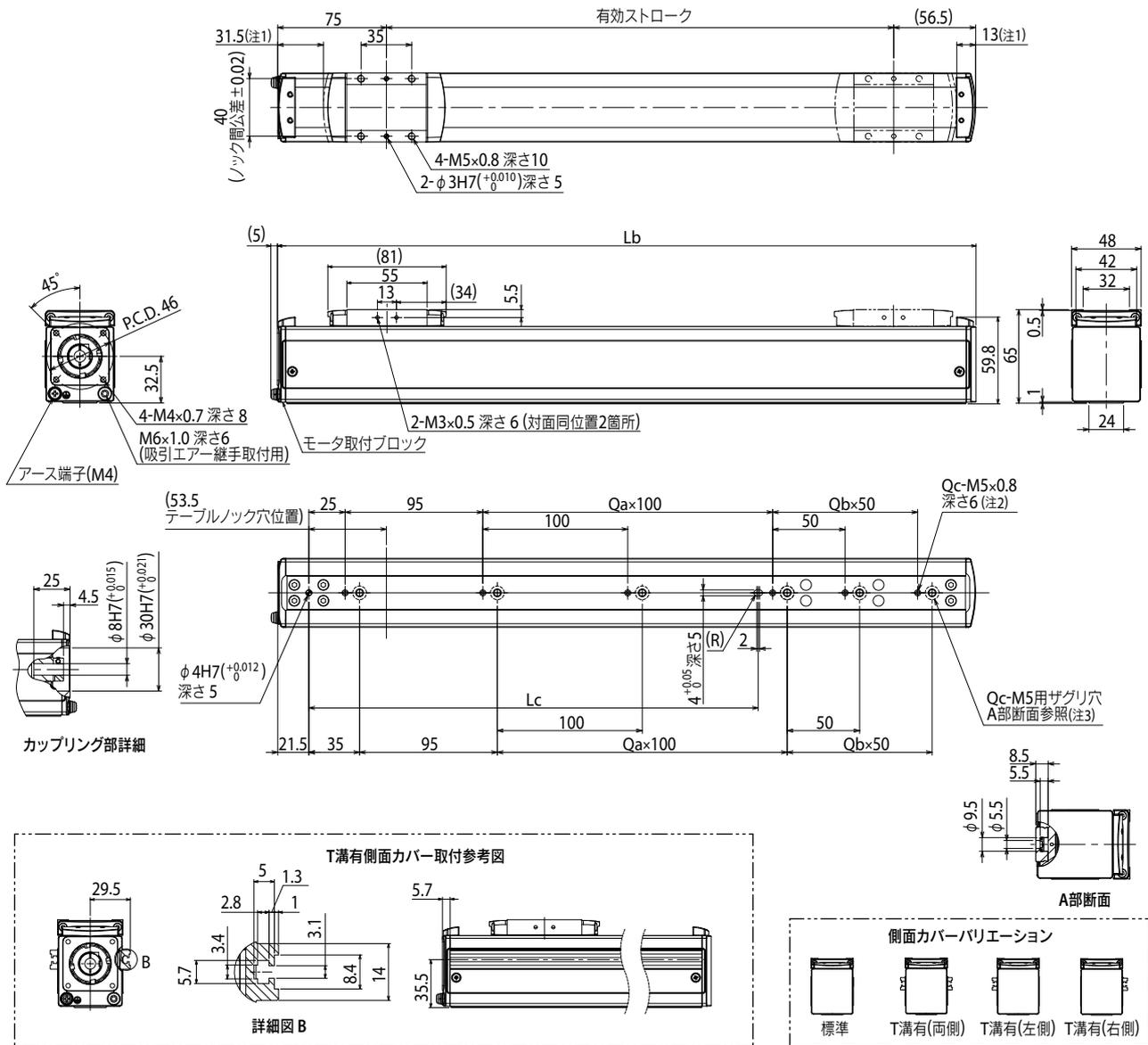


▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

ストローク	標準価格
50	-
100/150	-
200/250	-
300/350	-
400/450	-

ストローク	標準価格
500/550	-
600/650	-
700/750	-
800	-

LGXS05



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリューを取外して固定してください。
- 注3. サグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを取外して固定してください。使用する六角穴付ボルト(M5×0.8)は首下長±15 mm以下としてください。
- 注4. T溝有側面カバーはセンサー取付用です。
- 注5. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800			
Lb	181.5	231.5	281.5	331.5	381.5	431.5	481.5	531.5	581.5	631.5	681.5	731.5	781.5	831.5	881.5	931.5			
Lc	110	110	110	110	310	310	310	310	310	310	610	610	610	610	610	610			
Qa	0	0	0	0	2	2	2	2	2	2	5	5	5	5	5	5			
Qb	0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5			
Qc	2	3	4	5	4	5	6	7	8	9	7	8	9	10	11	12			
本体質量 (kg)	1.2	1.4	1.5	1.7	1.9	2.0	2.2	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5			
最高速度 (mm/sec)	リード20											1333				1066	933	800	666
	リード10											666				532	466	400	333
	リード5											333				266	233	200	166
	速度設定											-				80%	70%	60%	50%

LGXS05L

Advancedモデル

モータレス単軸アクチュエータ

スライダタイプ



■ 注文型式

LGXS05L

本体	リード指定	側面カバー	ストローク
	20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm	無記入:標準 W:T溝有り(両側) R:T溝有り(右側) L:T溝有り(左側)	50~800 (50 mmピッチ)

【ご注意】

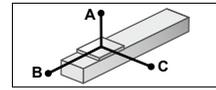
本製品はモータが取り付けられておりません。モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。

■ 基本仕様

適合モータ	100 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φ12 (C5級)		
ストローク	50 mm ~ 800 mm (50 mmピッチ)		
最高速度※2 (相当)	1333 mm/sec	666 mm/sec	333 mm/sec
ボールネジリード	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量※3	水平 12 kg	24 kg	32 kg
	垂直 3 kg	6 kg	12 kg
定格推力※3 (相当)	84 N	169 N	339 N
本体最大断面外形	W 48 mm × H 65 mm		
全長	ST + 161.5 mm		
クリーン度※4	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当		
吸引量エアー※5	30 Nℓ / min ~ 100 Nℓ / min		
使用環境温度、湿度	0 ~ 40 °C, 35 ~ 80 %RH (結露なきこと)		

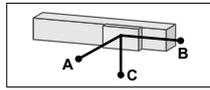
- ※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
- ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。
- 有効ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度) その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
- ※3. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
- ※4. クリーン環境でご使用の際は吸引エアー継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
- ※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
- ※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.233をご参照ください。

■ 許容オーバーハング量※



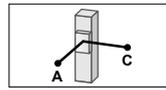
LGXS05L-20

水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)		
	A	B	C
3kg	1755	559	426
8kg	737	200	153
12kg	608	133	104



LGXS05L-10

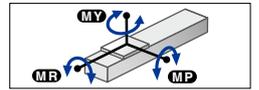
水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)		
	A	B	C
6kg	2416	389	333
12kg	1397	187	161
24kg	875	87	74



LGXS05L-5

水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)		
	A	B	C
10kg	3127	254	225
20kg	1841	120	106
32kg	1554	70	62

■ 静的許容モーメント



(単位:N・m)		
MY	MP	MR
72	72	64

■ 適合サーボモータ

仕様	フランジサイズ	□ 40
	ワット数	100 W
メーカー名	型式	
(株)安川電機	SGMJV-01 SGM7J-01	
(株)キーエンス	SV-□010 SV2-□010	
三菱電機(株)	HF-KP13* HG-KR13* HK-KT13*	
オムロン(株)	R88M-K10030 R88M-1M10030*	
パナソニック(株)	MHMF01	

折曲げユニット 製品型式	シムプレート 部品番号
GX-BEND-40	KES-M2295-00

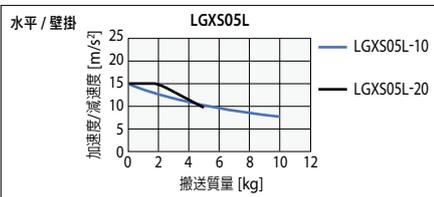
※ 折曲げユニットとの組合せには、専用シムプレートが必要となります。

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	50 mm ~ 550 mm (50 mmピッチ)		
ボールネジリード	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平 5 kg	10 kg	-
最高加速度	14.72 m/s ² (1.5 G)	14.72 m/s ² (1.5 G)	-
最大可搬質量	垂直 1 kg	2 kg	4 kg
最高加速度	14.72 m/s ² (1.5 G)	12.68 m/s ² (1.3 G)	6.65 m/s ² (0.7 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※

LGXS05L-20

水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)		
	A	B	C
2kg	675	501	332
5kg	330	191	131

LGXS05L-10

水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)		
	A	B	C
3kg	1208	469	385
6kg	665	227	188
10kg	441	130	108

LGXS05L-5

水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)		
	A	B	C
1kg	728	728	728

LGXS05L-20

水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)		
	A	B	C
3kg	1208	469	385
6kg	665	227	188
10kg	441	130	108

LGXS05L-10

水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)		
	A	B	C
3kg	1208	469	385
6kg	665	227	188
10kg	441	130	108

LGXS05L-5

水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)		
	A	B	C
1kg	728	728	728

※ 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550 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	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550
最高速度 (mm/sec)	リード20	1333									
	リード10	666									
	リード5	333									

※ 高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。
※ 高加減速仕様は50 ~ 550 (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。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.234をご参照ください。

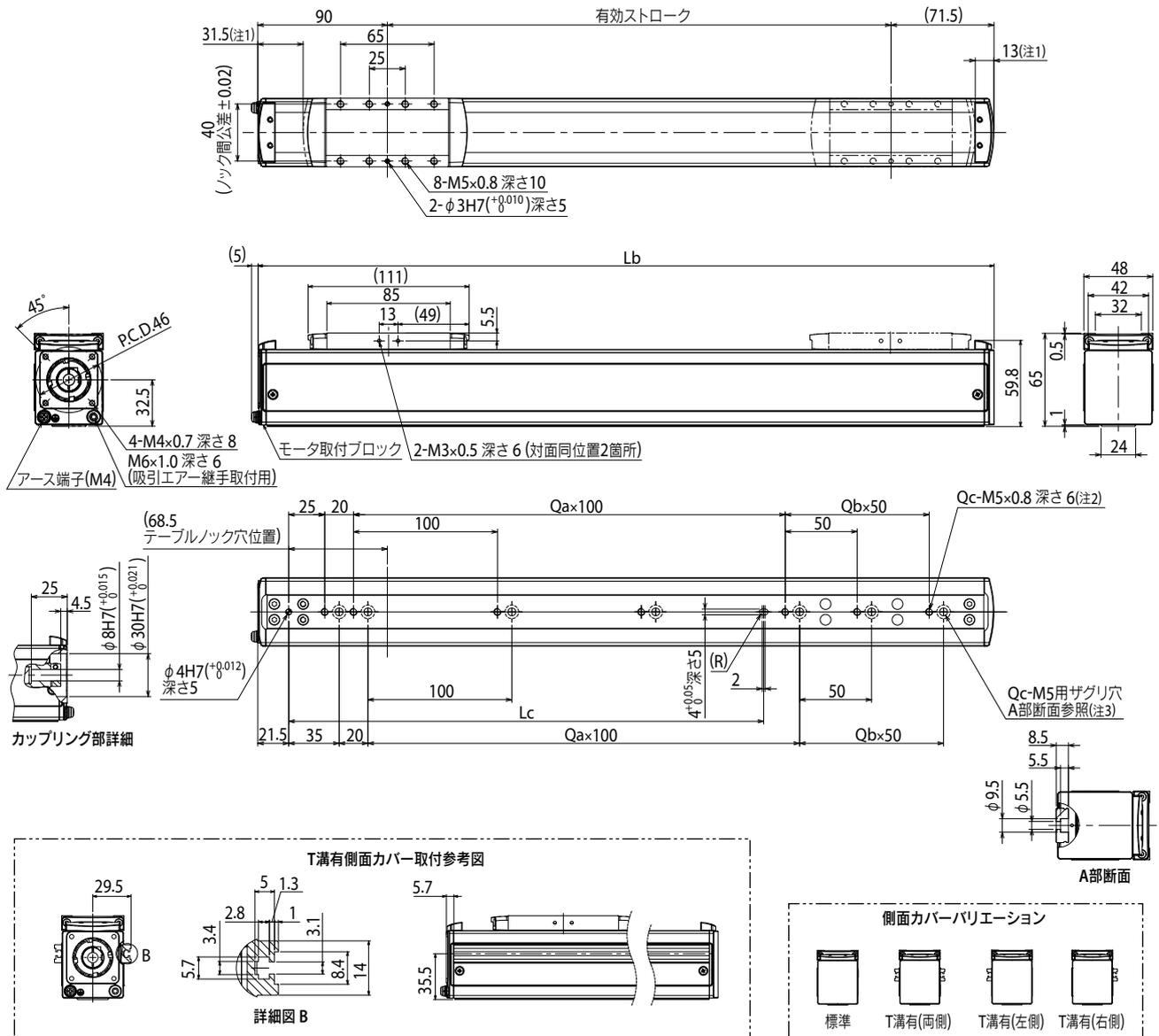


▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

ストローク	標準価格
50	-
100/150	-
200/250	-
300/350	-
400/450	-

ストローク	標準価格
500/550	-
600/650	-
700/750	-
800	-

LGXS05L



注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
 注2. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリューを外して固定してください。
 注3. サグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを外して固定してください。
 使用する六角穴付ボルト(M5×0.8)は首下長さ15mm以下としてください。
 注4. T溝有り側面カバーはセンサー取付用です。
 注5. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
Lb	211.5	261.5	311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5	
Lc	130	130	130	130	330	330	330	330	330	330	630	630	630	630	630	630	
Qa	1	1	1	1	3	3	3	3	3	3	6	6	6	6	6	6	
Qb	0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5	
Qc	3	4	5	6	5	6	7	8	9	10	8	9	10	11	12	13	
本体質量(kg)	1.4	1.5	1.7	1.8	2.0	2.2	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5	3.7	
最高速度 (mm/sec)	リード20											1333					
	リード10											666					
	リード5											333					
	速度設定											-					
													1066	933	800	666	
													532	466	400	333	
													266	233	200	166	
													80%	70%	60%	50%	

LGXS07

Advancedモデル

モータレス単軸アクチュエータ

スライダタイプ



■ 注文型式

LGXS07

本体	リード指定	側面カバー	ストローク
	30:30 mm 20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm	無記入:標準 W:T溝有り(両側) R:T溝有り(右側) L:T溝有り(左側)	50~1100 (50 mmピッチ)

【ご注意】

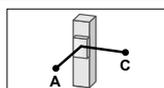
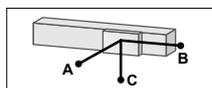
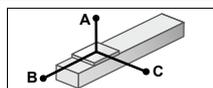
本製品はモータが取り付けられておりません。モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。

■ 基本仕様

適合モータ	100 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φ15 (C5級)
ストローク	50 mm ~ 1100 mm (50 mmピッチ)
最高速度※2 (相当)	1800 mm/sec 1200 mm/sec 600 mm/sec 300 mm/sec
ボールネジリード	30 mm 20 mm 10 mm 5 mm
最大可搬質量※3	水平 10 kg 25 kg 45 kg 85 kg 垂直 2 kg 4 kg 8 kg 16 kg
定格推力※3 (相当)	56 N 84 N 169 N 339 N
本体最大断面外形	W 70 mm × H 76.5 mm
全長	ST + 202 mm
クリーン度※4	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当
吸引量エアー※5	30 Nℓ/min ~ 115 Nℓ/min
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場合があります。有効ストロークが700mm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. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
- ※4. クリーン環境でご使用の際は吸引エアー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。
- ※5. 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・慣性モーメントはP.235をご参照ください。

■ 許容オーバーハング量※



LGXS07-30

水平使用時 (単位:mm)	A B C		
2kg	3078	1509	1221
6kg	1191	501	418
10kg	957	317	282

壁面取付使用時 (単位:mm)

A B C			
2kg	1237	1442	2975
6kg	393	435	1062
10kg	244	251	793

垂直使用時 (単位:mm)

A C	
1kg	2335 2335
2kg	1158 1158

LGXS07-20

水平使用時 (単位:mm)	A B C		
10kg	1327	370	358
20kg	1136	186	188
25kg	1509	163	173

壁面取付使用時 (単位:mm)

A B C			
10kg	313	304	1164
20kg	131	119	804
25kg	109	97	1010

垂直使用時 (単位:mm)

A C	
1kg	3416 3416
2kg	1701 1701
4kg	841 841

LGXS07-10

水平使用時 (単位:mm)	A B C		
15kg	2420	338	372
30kg	1531	160	176
45kg	1181	101	111

壁面取付使用時 (単位:mm)

A B C			
15kg	306	271	2192
30kg	106	94	1155
45kg	39	34	623

垂直使用時 (単位:mm)

A C	
3kg	1688 1688
6kg	827 827
8kg	612 612

LGXS07-5

水平使用時 (単位:mm)	A B C		
30kg	2915	172	197
50kg	2535	96	110
85kg	2024	49	56

壁面取付使用時 (単位:mm)

A B C			
30kg	122	106	2458
50kg	34	30	1476
85kg	0	0	0

垂直使用時 (単位:mm)

A C	
6kg	907 907
9kg	591 591
16kg	314 314

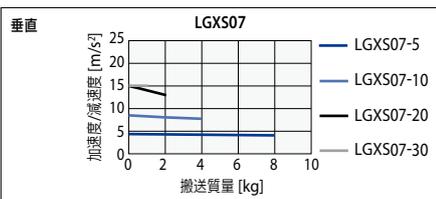
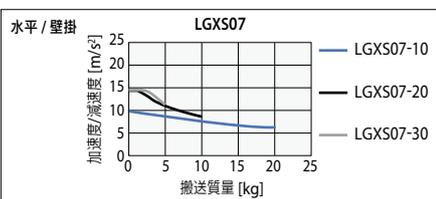
※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

高加減速でご使用の場合(高加減速仕様)

■ 基本仕様

ストローク	50 mm ~ 650 mm (50 mmピッチ)			
ボールネジリード	30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	5 kg	10 kg	20 kg	-
最高加速度	水平 14.72 m/s ² (1.5 G)	14.72 m/s ² (1.5 G)	9.64 m/s ² (1 G)	-
最大可搬質量	1 kg	2 kg	4 kg	8 kg
最高加速度	垂直 14.72 m/s ² (1.5 G)	14.72 m/s ² (1.5 G)	8.44 m/s ² (0.9 G)	4.32 m/s ² (0.4 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※

LGXS07-30

水平使用時 (単位:mm)	A B C		
2kg	1020	897	608
5kg	461	346	245

壁面取付使用時 (単位:mm)

A B C			
2kg	579	830	976
5kg	208	279	401

垂直使用時 (単位:mm)

A C	
1kg	1165 1165

LGXS07-20

水平使用時 (単位:mm)	A B C		
3kg	1224	758	640
6kg	684	369	321
10kg	459	214	190

壁面取付使用時 (単位:mm)

A B C			
3kg	600	692	1175
6kg	274	303	621
10kg	138	147	376

垂直使用時 (単位:mm)

A C	
1kg	1793 1793
2kg	891 891

LGXS07-10

水平使用時 (単位:mm)	A B C		
5kg	2208	622	665
12kg	991	249	266
20kg	637	142	152

壁面取付使用時 (単位:mm)

A B C			
5kg	603	556	2129
12kg	200	182	890
20kg	83	75	497

垂直使用時 (単位:mm)

A C	
1kg	3012 3012
2kg	1487 1487
4kg	725 725

※ 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。

LGXS07-5

垂直使用時 (単位:mm)	A C	
3kg	1093	1093
5kg	639	639
8kg	384	384

■ 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	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
最高速度 (mm/sec)	リード30	1800											
	リード20	1200											
	リード10	600											
	リード5	300											

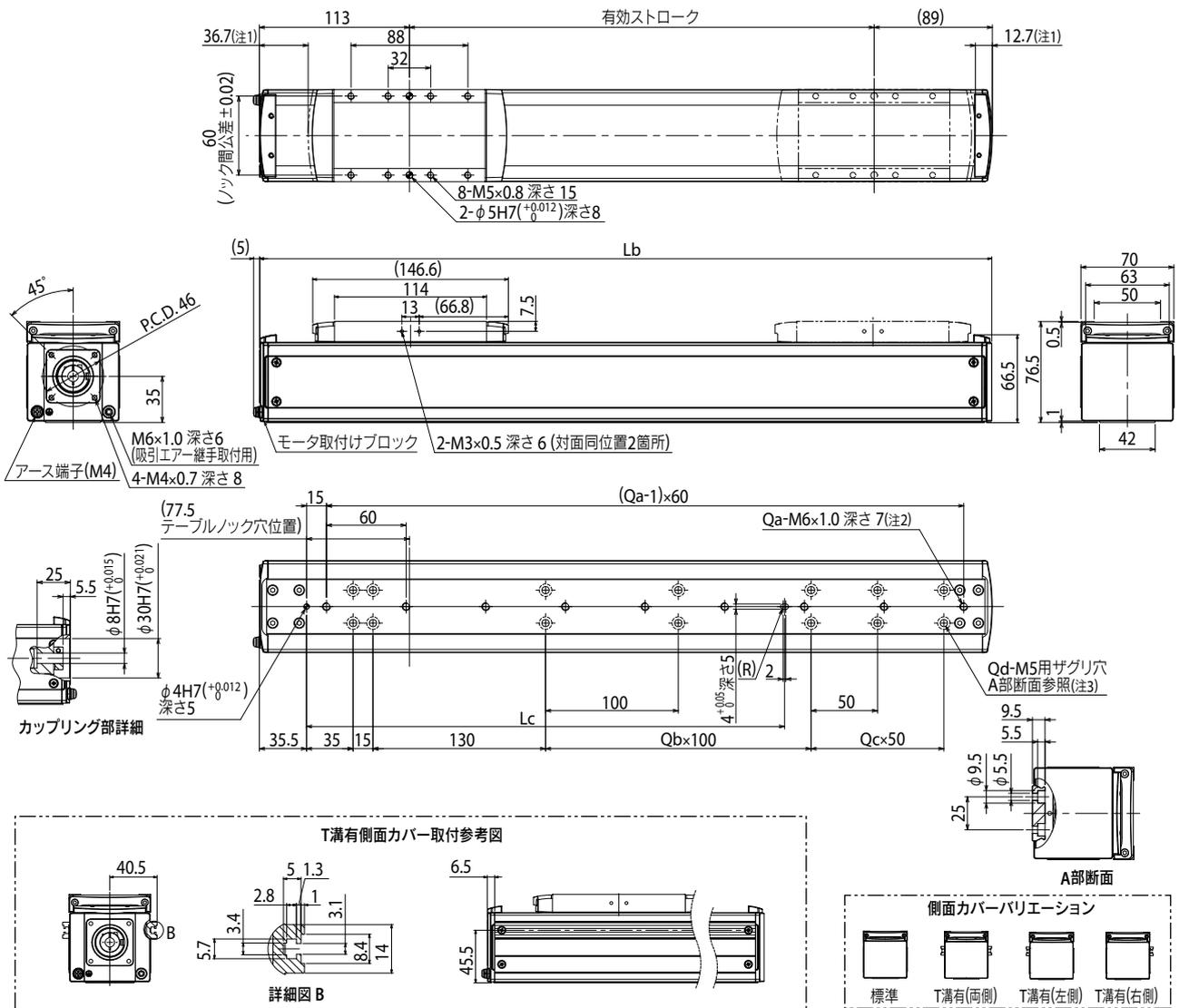
※ 高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。
※ 高加減速仕様は50~650 (50 mmピッチ)でご使用ください。
※ 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.237をご参照ください。



▶ 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。

ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
50	-	600/650	-
100/150	-	700/750	-
200/250	-	800/850	-
300/350	-	900/950	-
400/450	-	1000/1050	-
500/550	-	1100	-

LGXS07



- 注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
- 注2. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリユを外して固定してください。
- 注3. サグリ穴 (A部断面) にて本体取付する場合、内側よりキャップを外して固定してください。
- 注4. T溝有り側面カバーはセンサー取付用です。
- 注5. 給脂用ノズル (推奨) (詳細P.259参照)

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				
Lb	252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302				
Lc	160	160	160	160	360	360	360	360	360	360	360	360	760	760	760	760	760	760	760	760	760	760	760			
Qa	4	5	5	6	7	8	9	10	10	11	12	13	14	15	15	16	17	18	19	20	20	21	21			
Qb	0	0	0	0	2	2	2	2	2	2	2	2	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6		
Qc	0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	6	7	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	9	9		
Qd	6	8	10	12	10	12	14	16	18	20	22	24	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	36	36		
本体質量 (kg)	3.2	3.4	3.7	4.0	4.3	4.5	4.8	5.1	5.3	5.6	5.9	6.2	6.4	6.7	7.0	7.2	7.5	7.8	8.1	8.3	8.6	8.9	8.9	8.9		
最高速度 (mm/sec)	リード30															1800										
	リード20															1200										
	リード10															600										
	リード5															300										
	速度設定															-										
																1530	1350	1170	990	900	810	720	630	630		
																1020	900	780	660	600	540	480	420	420		
																510	450	390	330	300	270	240	210	210		
																255	225	195	165	150	135	120	105	105		
																85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	35%		

LGXS10

Advancedモデル

モータレス単軸アクチュエータ

スライダタイプ



■ 注文型式

LGXS10

本体	リード指定	モータ仕様	ストローク
	30:30 mm 20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm	無記入:標準 P:P仕様(下記参照)	100~1250 (50 mmピッチ)

【ご注意】

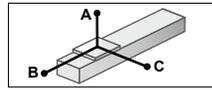
本製品はモータが取り付けられておりません。モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。

■ 基本仕様

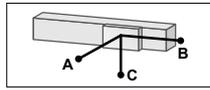
適合モータ	200 W			
繰り返し位置決め精度*1	±0.005 mm			
減速機構	研削ボールねじφ15 (C5級)			
ストローク	100 mm~1250 mm (50 mmピッチ)			
最高速度*2 (相当)	1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード	30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量*3	水平	25 kg	40 kg	80 kg
	垂直	4 kg	8 kg	20 kg
定格推力*3 (相当)	113 N	170 N	341 N	683 N
本体最大断面外形	W 100 mm × H 99.5 mm			
全長	ST + 175.5 mm			
クリーン度*4	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当			
吸引量エア*5	30 Nℓ / min ~ 90 Nℓ / min			
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場合があります。有効ストロークが700mm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. 定格推力・最大可搬質量は取り付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
- *4. 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。
- *5. 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・慣性モーメントはP.238をご参照ください。

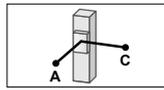
■ 許容オーバーハング量*



LGXS10-30	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	
10kg	878	537	292	10kg	271	473	803	1kg	4135
20kg	609	256	146	20kg	118	192	481	4kg	985
25kg	608	211	124	25kg	93	147	454		

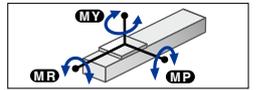


LGXS10-20	水平使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
15kg	1269	451	282	15kg	252	387	1159	3kg	2062
25kg	754	253	158	25kg	123	189	629	6kg	1012
40kg	466	142	88	40kg	51	78	311	8kg	750



LGXS10-10	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	A	C	
30kg	1794	298	203	30kg	162	234	1623	5kg	1926
50kg	1358	162	111	50kg	68	98	1060	10kg	931
80kg	1266	86	59	80kg	16	22	552	20kg	434

■ 静的許容モーメント



	MY	MP	MR
(単位:N・m)	274	274	241

■ 適合サーボモータ

仕様	フランジサイズ	□60
	ワット数	200 W
モータ仕様	メーカー名	型式
標準	(株)安川電機	SGMJV-Q2 SGM7J-Q2 SV-□020 SV2-□020
	(株)キーエンス	HF-KP23 HG-KR23*1 HK-KT23*1
	三菱電機(株)	
P	オムロン(株)	R88M-K20030 R88M-1M20030
	パナソニック(株)	MSMD02 MSMF02 MHMF02

折曲げユニット	シムプレート
製品型式	部品番号
GX-BEND-60*2	KEV-M2295-00

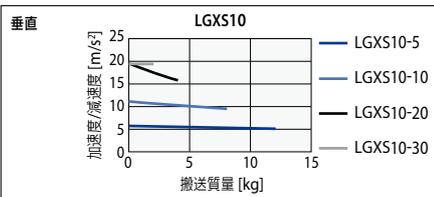
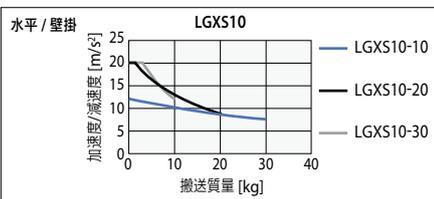
- *1. 折曲げユニットとの組合せには、専用シムプレートが必要となります。
- *2. 折曲げユニットは標準仕様のみ取り付け可能です。

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~650 mm (50 mmピッチ)			
ボールネジリード	30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	10 kg	20 kg	30 kg	-
最高加速度	水平	19.62 m/s ² (2 G)	19.62 m/s ² (2 G)	11.71 m/s ² (1.2 G)
最大可搬質量	2 kg	4 kg	8 kg	12 kg
最高加速度	垂直	19.62 m/s ² (2 G)	19.62 m/s ² (2 G)	10.84 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*

LGXS10-30	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	
3kg	1041	1117	541	3kg	521	1046	1009	1kg	2054
6kg	581	534	266	6kg	241	466	539	2kg	994
10kg	384	300	153	10kg	125	235	327		

LGXS10-20	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	A	C	
5kg	1218	844	493	5kg	464	778	1177	2kg	1602
12kg	575	326	193	12kg	159	261	516	4kg	788
20kg	375	177	106	20kg	70	113	290		

LGXS10-10	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	A	C	
10kg	1851	568	383	10kg	343	504	1784	3kg	1849
20kg	973	263	177	20kg	136	199	885	5kg	1086
30kg	671	162	109	30kg	67	98	552	8kg	656

LGXS10-5	垂直使用時 (単位:mm)	
	A	C
4kg	1550	1550
8kg	743	743
12kg	474	474

LGXS10-10	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	A	C	
10kg	1851	568	383	10kg	343	504	1784	3kg	1849
20kg	973	263	177	20kg	136	199	885	5kg	1086
30kg	671	162	109	30kg	67	98	552	8kg	656

LGXS10-5	垂直使用時 (単位:mm)	
	A	C
2kg	1602	1602
4kg	788	788

LGXS10-10	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	A	C	
10kg	1851	568	383	10kg	343	504	1784	3kg	1849
20kg	973	263	177	20kg	136	199	885	5kg	1086
30kg	671	162	109	30kg	67	98	552	8kg	656

LGXS10-5	垂直使用時 (単位:mm)	
	A	C
2kg	1602	1602
4kg	788	788

- * 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
最高速度 (mm/sec)	リード30	1800										
	リード20	1200										
	リード10	600										
	リード5	300										

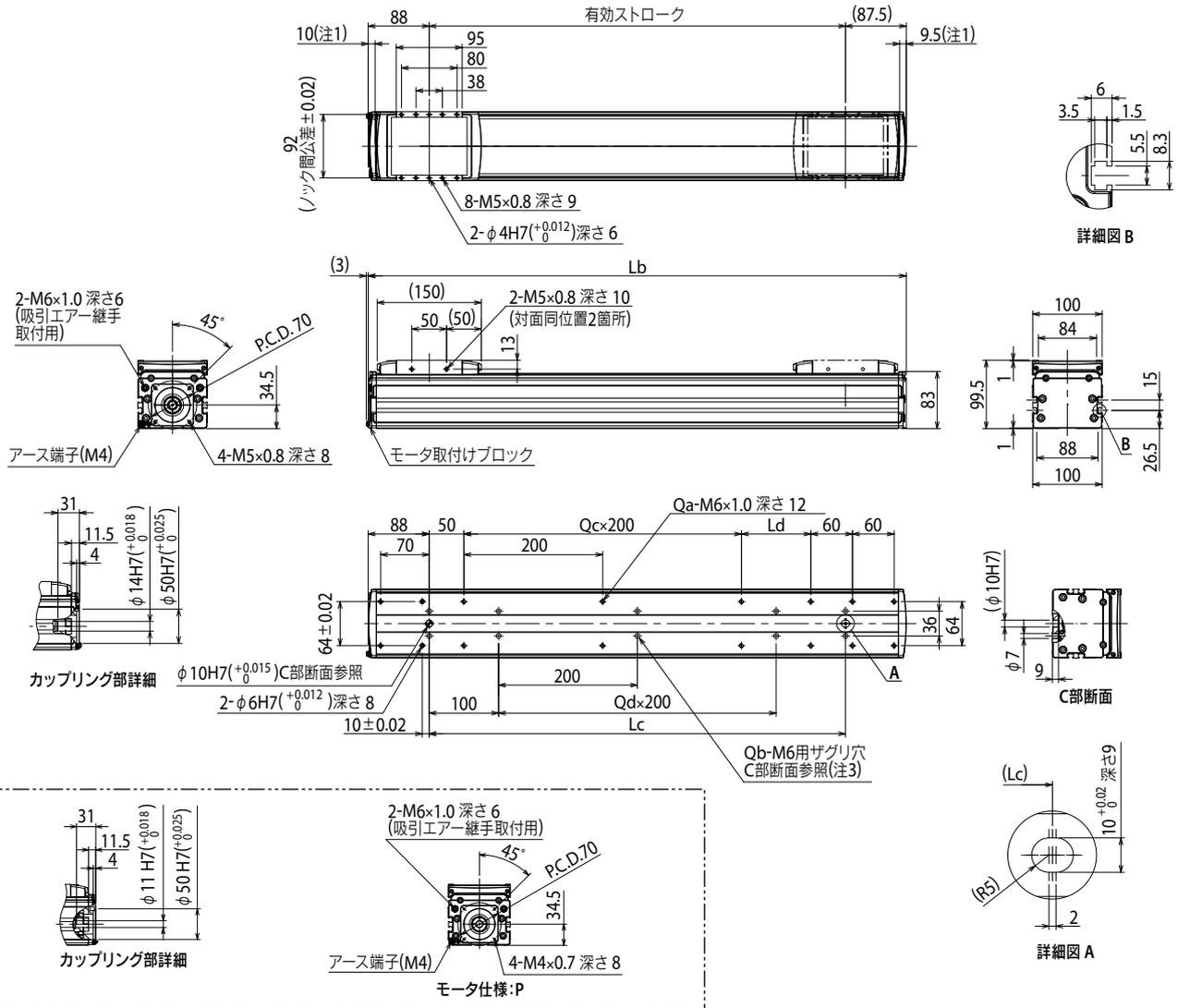
- * 高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。
- * 高加減速仕様は100~650 (50 mmピッチ)でご使用ください。
- * 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。
- * 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。
- * 加速度/減速度・慣性モーメントはP.240をご参照ください。



▶ 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。

ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
100/150	-	700/750	-
200/250	-	800/850	-
300/350	-	900/950	-
400/450	-	1000/1050	-
500/550	-	1100/1150	-
600/650	-	1200/1250	-

LGXS10



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. 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<M6×1.0>は、首下長さ<20mm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<M6×1.0>は、首下長さ<>を推奨します。
- 注3. 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4. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)

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		
Lb	275.5	325.5	375.5	425.5	475.5	525.5	575.5	625.5	675.5	725.5	775.5	825.5	875.5	925.5	975.5	1025.5	1075.5	1125.5	1175.5	1225.5	1275.5	1325.5	1375.5	1425.5		
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		
Ld	0	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	
Qa	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20		
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		
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		
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		
本体質量 (kg)	4.6	5.1	5.6	6.1	6.6	7.1	7.6	8.1	8.6	9.1	9.6	10.1	10.6	11.1	11.6	12.1	12.6	13.1	13.6	14.1	14.6	15.1	15.6	16.1		
最高速度 (mm/sec)	リード30	1800											1530	1350	1170	990	900	810	720	630	540	450				
	リード20	1200											1020	900	780	660	600	540	480	420	360	300				
	リード10	600											510	450	390	330	300	270	240	210	180	150				
	リード5	300											255	225	195	165	150	135	120	105	90	75				
速度設定	-													85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	25%			

LGXS12

Advancedモデル

モータレス単軸アクチュエータ

スライダタイプ



注文型式

LGXS12

本体	リード指定	モータ仕様	ストローク
	30:30 mm 20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm	無記入:標準 P:P仕様(下記参照)	100~1250 (50 mmピッチ)

【ご注意】

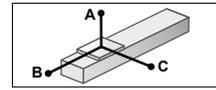
本製品はモータが取り付けられておりません。モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。

基本仕様

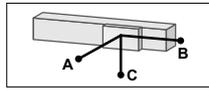
適合モータ	400 W			
繰り返し位置決め精度※1	±0.005 mm			
減速機構	研削ボールねじφ15 (C5級)			
ストローク	100 mm ~ 1250 mm (50 mmピッチ)			
最高速度※2 (相当)	1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード	30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量※3	水平	35 kg	50 kg	95 kg
	垂直	8 kg	15 kg	25 kg
定格推力※3 (相当)	225 N	339 N	678 N	1360 N
本体最大断面外形	W 125 mm × H 101 mm			
全長	ST + 211.5 mm			
クリーン度※4	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当			
吸引工率※5	30 Nℓ/min ~ 90 Nℓ/min			
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場合があります。有効ストロークが700mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジ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. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
- ※4. クリーン環境でご使用の際は吸引工率を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。
- ※5. 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・慣性モーメントはP.242をご参照ください。

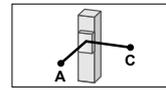
許容オーバーハング量※



LGXS12-30 水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)		
	A	B	C
	10kg	1796	1074
	20kg	1300	531
	35kg	1341	334

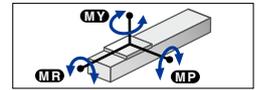


LGXS12-20 水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)		
	A	B	C
	15kg	2231	904
	30kg	1290	428
	50kg	882	237



LGXS12-10 水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)		
	A	B	C
	30kg	3109	607
	50kg	2421	345
	80kg	2417	198
	95kg	2559	159

静的許容モーメント



(単位:N・m)		
MY	MP	MR
334	334	294

適合サーボモータ

仕様	フランジサイズ	□60	
	ワット数	400 W	
モータ仕様	メーカー名	型式	
	(株)安川電機	SGMJV-04 SGM7J-04	
	(株)キーエンス	SV-□040 SV2-□040	
	三菱電機(株)	HF-KP43 HG-KR43※1 HK-KT43※1	
標準	オムロン(株)	R88M-K40030 R88M-1M40030	
	P	パナソニック(株)	MSMD04 MSMF04 MHMF04
		折曲げユニット	製品型式
		シムプレート	部品番号

GX-BEND-60※2 KEV-M2295-00

- ※1. 折曲げユニットとの組合せには、専用シムプレートが必要となります。
- ※2. 折曲げユニットは標準仕様のみ取り付け可能です。

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 ~ 650 mm (50 mmピッチ)			
ボールネジリード	30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	20 kg	30 kg	40 kg	-
最高加速度	水平	19.62 m/s ² (2 G)	19.62 m/s ² (2 G)	19.62 m/s ² (2 G)
最大可搬質量	4 kg	8 kg	16 kg	24 kg
最高加速度	垂直	19.62 m/s ² (2 G)	19.62 m/s ² (2 G)	9.85 m/s ² (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※

LGXS12-30 水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)		
	A	B	C
	5kg	1216	1297
	12kg	461	506
	20kg	316	280

LGXS12-20 水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)		
	A	B	C
	10kg	999	807
	20kg	521	378
	30kg	382	234

LGXS12-10 水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)		
	A	B	C
	15kg	1668	737
	25kg	1060	423
	40kg	709	246

LGXS12-5 垂直使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)	
	A	C
	8kg	1487
	16kg	712
	24kg	454

LGXS12-20 水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)		
	A	B	C
	10kg	999	807
	20kg	521	378
	30kg	382	234

LGXS12-10 水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)		
	A	B	C
	15kg	1668	737
	25kg	1060	423
	40kg	709	246

LGXS12-5 垂直使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)	
	A	C
	3kg	2031
	5kg	1193
	8kg	722

LGXS12-10 水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)		
	A	B	C
	15kg	1668	737
	25kg	1060	423
	40kg	709	246

LGXS12-10 水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)		
	A	B	C
	15kg	1668	737
	25kg	1060	423
	40kg	709	246

LGXS12-5 垂直使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)	
	A	C
	3kg	2031
	5kg	1193
	8kg	722

- ※ 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
最高速度 (mm/sec)	リード30	1800										
	リード20	1200										
	リード10	600										
	リード5	300										

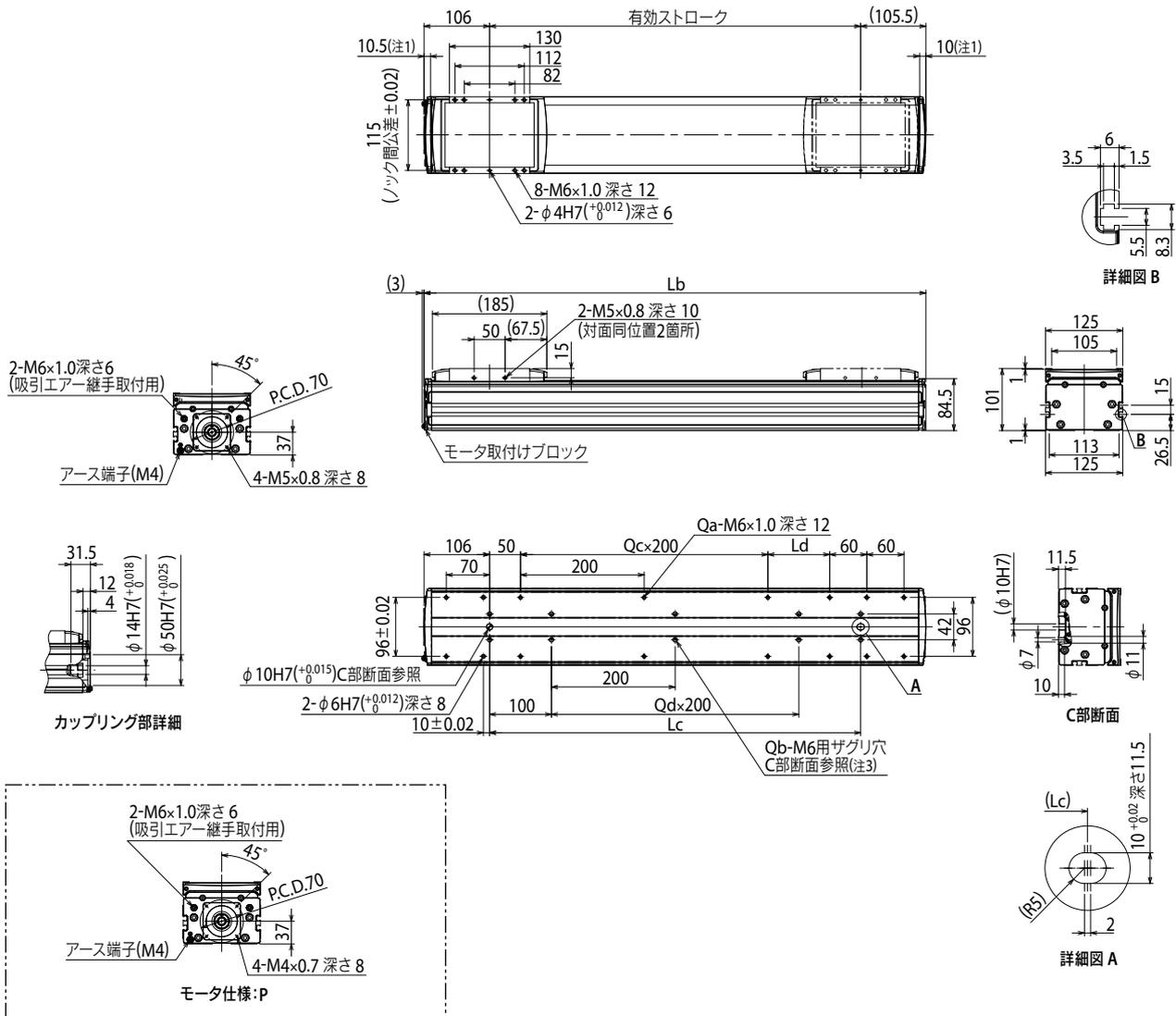
- ※ 高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。
- ※ 高加減速仕様は100 ~ 650 (50 mmピッチ)でご使用ください。
- ※ 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。
- ※ 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。
- ※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.244をご参照ください。



▶ 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。

ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
100/150	-	700/750	-
200/250	-	800/850	-
300/350	-	900/950	-
400/450	-	1000/1050	-
500/550	-	1100/1150	-
600/650	-	1200/1250	-

LGXS12



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
 注2. 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<M6×1.0>は、首下長さ<20mm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<M6×1.0>は、首下長さ<架台の厚さ+10mm以下>を推奨します。
 注3. 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4. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)

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		
Lb	311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5	1011.5	1061.5	1111.5	1161.5	1211.5	1261.5	1311.5	1361.5	1411.5	1461.5		
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		
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		
Qa	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20		
Qb	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	14	14	14	14	14	16	16	16		
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		
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		
本体質量 (kg)	6.5	7.1	7.8	8.5	9.1	9.8	10.5	11.2	11.8	12.5	13.2	13.9	14.5	15.2	15.9	16.5	17.2	17.9	18.6	19.2	19.9	20.6	21.3	21.9		
最高速度 (mm/sec)	リード30													1530	1350	1170	990	900	810	720	630	540	450			
	リード20													1020	900	780	660	600	540	480	420	360	300			
	リード10													510	450	390	330	300	270	240	210	180	150			
	リード5													255	225	195	165	150	135	120	105	90	75			
	速度設定													85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	25%			

LGXS16

Advancedモデル

モータレス単軸アクチュエータ

スライダタイプ



■ 注文型式

LGXS16

本体	リード指定	モータ仕様	ストローク
	40:40 mm 20:20 mm 10:10 mm	無記入:標準 P:P仕様(下記参照)	100~1450 (50 mmピッチ)

【ご注意】

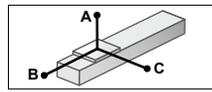
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。

■ 基本仕様

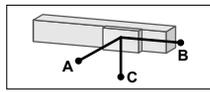
適合モータ	750 W
繰り返し位置決め精度※1	±0.005 mm
減速機構	研削ボールねじφ20 (C5級)
ストローク	100 mm~1450 mm (50 mmピッチ)
最高速度※2 (相当)	2400 mm/sec 1200 mm/sec 600 mm/sec
ボールネジリード	40 mm 20 mm 10 mm
最大可搬質量※3	水平 45 kg 垂直 12 kg
定格推力※3 (相当)	320 N 640 N 1280 N
本体最大断面外形	W 160 mm × H 130 mm
全長	ST + 242.5 mm
クリーン度※4	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当
吸引量エア-※5	30 Nℓ /min ~ 90 Nℓ /min
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. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
- ※4. 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。
- ※5. 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・慣性モーメントはP.246をご参照ください。

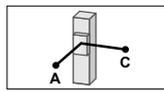
■ 許容オーバーハング量※



	A	B	C
15kg	2876	1866	1253
30kg	2385	997	776
45kg	2339	720	604



	A	B	C
15kg	1273	1802	2797
30kg	782	935	2263
45kg	598	658	2174



	A	C
3kg	6605	6605
6kg	3699	3699
12kg	2827	2827

	A	B	C
30kg	3862	1255	1106
50kg	2568	733	652
80kg	1798	440	394
95kg	1579	362	325

	A	B	C
30kg	1102	1192	3742
50kg	630	671	2422
80kg	360	377	1612
95kg	288	300	1373

	A	C
10kg	3404	3404
20kg	1740	1740
28kg	1504	1504

	A	B	C
50kg	6253	1026	1024
80kg	4447	623	624
100kg	3957	489	490
130kg	3786	365	367

	A	B	C
50kg	980	964	6089
80kg	573	561	4240
100kg	437	426	3706
130kg	312	302	3422

	A	C
15kg	3434	3434
30kg	1684	1684
55kg	889	889

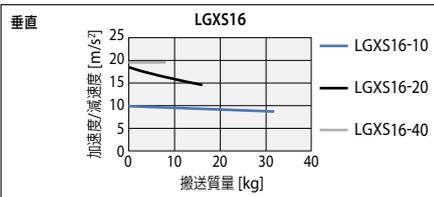
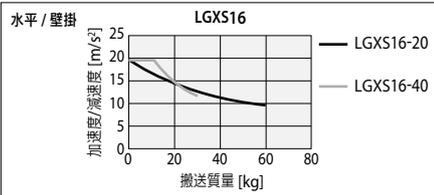
※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

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 垂直 8 kg
最高加速度	水平 19.62 m/s ² (2 G) 垂直 19.62 m/s ² (2 G)
最大可搬質量	水平 60 kg 垂直 16 kg
最高加速度	水平 19.84 m/s ² (2 G) 垂直 18.43 m/s ² (1.9 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※

	A	B	C
10kg	1271	1669	836
20kg	725	803	429
30kg	534	514	287

	A	B	C
10kg	816	1585	1240
20kg	404	725	683
30kg	259	441	480

	A	C
3kg	2904	2904
5kg	1710	1710
8kg	1038	1038

	A	B	C
20kg	1722	1123	875
40kg	952	535	428
60kg	682	339	276

	A	B	C
20kg	842	1056	1679
40kg	388	470	895
60kg	232	275	611

	A	C
5kg	3473	3473
10kg	1723	1723
16kg	1064	1064

※ 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
リード40	2400														
リード20	1200														
リード10	600														

- ※ 高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニット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。
- ※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.248をご参照ください。

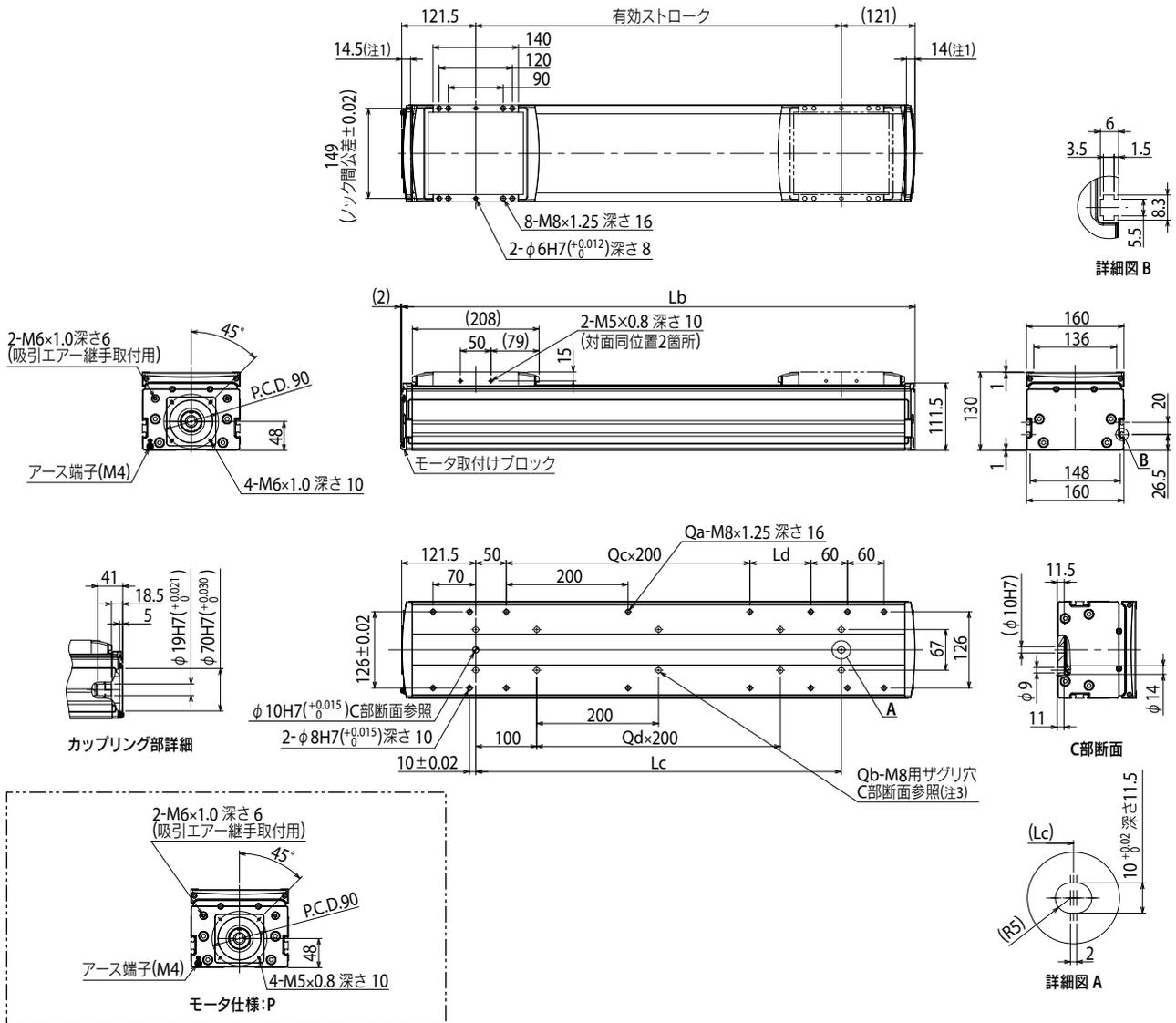


▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

ストローク	標準価格
100/150	-
200/250	-
300/350	-
400/450	-
500/550	-
600/650	-
700/750	-

ストローク	標準価格
800/850	-
900/950	-
1000/1050	-
1100/1150	-
1200/1250	-
1300/1350	-
1400/1450	-

LGXS16



注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
 注2. 取付サグリ穴(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3. 取付サグリ穴(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4. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)

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												
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												
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	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6												
本体質量(kg)	11.7	12.7	13.7	14.7	15.7	16.6	17.6	18.6	19.6	20.6	21.5	22.5	23.5	24.5	25.5	26.5	27.4	28.4	29.4	30.4	31.4	32.4	33.3	34.3	35.3	36.3	37.3	38.2												
最高速度 (mm/sec)	リード40																2400																							
	リード20																1200																							
	リード10																600																							
	速度設定																-																							
																2160		1920	1680	1440	1320	1200	1080	960	840	720	600	540	480	420	360	300	240	210	180	150				
																540		480	420	360	330	300	270	240	210	180	150	120	100	90	80	70	60	55	50	45	40	35	30	25
																90%		80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	25%	20%	15%	10%	8%	7%	6%	5%	4%	3%	2%	1%	0%	0%

LGXS20

Advancedモデル

モータレス単軸アクチュエータ

スライダタイプ



■ 注文型式

LGXS20	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>
本体	リード指定	モータ仕様	ストローク
	40:40 mm 20:20 mm 10:10 mm	無記入:標準 P:P仕様(下記参照)	100~1450 (50 mmピッチ)

【ご注意】

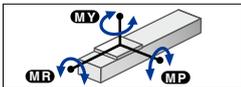
本製品はモータが取り付けられておりません。モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。

■ 基本仕様

適合モータ	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} (相当)	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 ^{※3} (相当)	水平 65 kg	130 kg	160 kg
	垂直 15 kg	35 kg	65 kg
定格推力 ^{※3} (相当)	320 N	640 N	1280 N
本体最大断面外形	W 200 mm × H 140 mm		
全長	ST + 288.5 mm		
クリーン度 ^{※4}	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当		
吸引量エア ^{※5}	30 Nℓ / min ~ 90 Nℓ / min		
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. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
- ※4. 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。
- ※5. 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・慣性モーメントはP.249 をご参照ください。

■ 静的許容モーメント



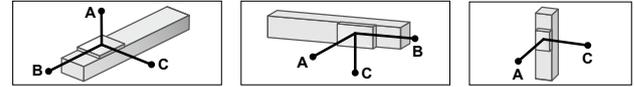
(単位: N・m)		
MY	MP	MR
1423	1423	1251

■ 適合サーボモータ

仕様	フランジサイズ	<input type="checkbox"/> 80
	ワット数	750 W

モータ仕様	メーカー名	型式
標準	(株) 安川電機	SGMJV-08
		SGM7J-08
	(株) キーエンス	SV-□075
		SV2-□075
		HF-KP73
三菱電機 (株)	HG-KR73 ^{※1}	
	HK-KT7M3 ^{※1}	
	R88M-K75030	
P	オムロン (株)	R88M-1M75030
		MSMD08
	パナソニック (株)	MSMF08
		MHMF08

■ 許容オーバーハング量[※]



LGXS20-40	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	A	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

LGXS20-20	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	A	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			

LGXS20-10	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	A	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。

折曲げユニット 製品型式	シムプレート 部品番号
GX-BEND-80 ^{※2}	KEX-M2295-00

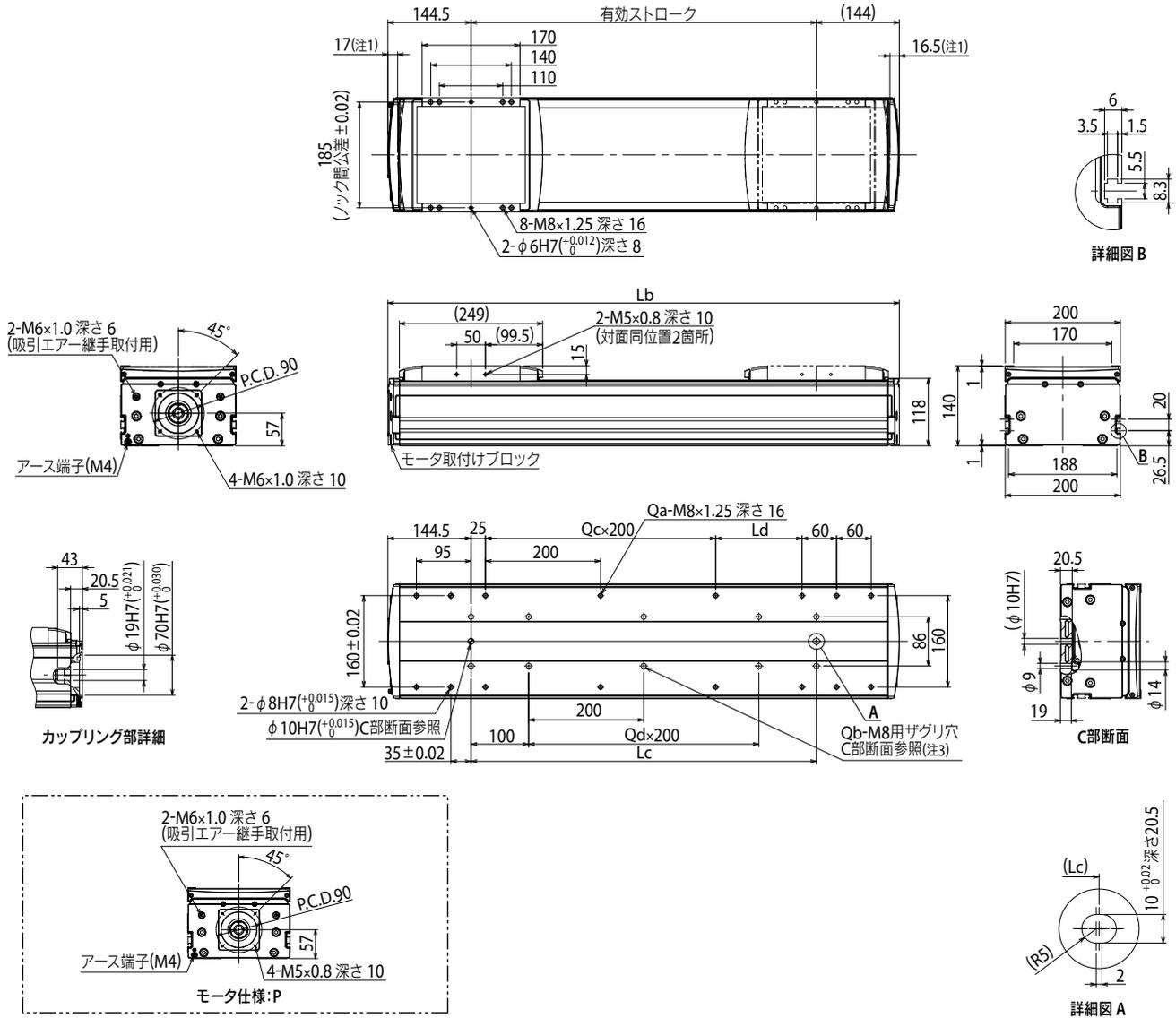
- ※1. 折曲げユニットとの組合せには、専用シムプレートが必要となります。
- ※2. 折曲げユニットは標準仕様のみ取り付け可能です。



▶ 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。

ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
100/150	-	800/850	-
200/250	-	900/950	-
300/350	-	1000/1050	-
400/450	-	1100/1150	-
500/550	-	1200/1250	-
600/650	-	1300/1350	-
700/750	-	1400/1450	-

LGXS20



- 注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
- 注2. 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3. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはかして固定してください。
- 注4. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)

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
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	3	4	4	4	4	5	5	5	6	6	6	6
Qd	0	0	0	0	0	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	6	6	6	6	6
本体質量 (kg)	17.2	18.5	19.8	21.1	22.4	23.7	25.0	26.3	27.6	28.8	30.1	31.4	32.7	34.0	35.3	36.6	37.9	39.2	40.4	41.7	43.0	44.3	45.6	46.9	48.2	49.5	50.8	52.0
リード40									2400							2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960	840	720	600		
最高速度								1200								1080	960	840	720	660	600	540	480	420	360	300		
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%		

LBAR04

Basicモデル

モータレス単軸アクチュエータ

ロッドタイプ



■ 注文型式

LBAR04

本体	リード指定 12:12 mm 6:6 mm	形状 S:ストレート A:折曲げ	モータ仕様 Y:Y仕様(下記参照) P:P仕様(下記参照) A:A仕様(下記参照) S:S仕様(下記参照) N:N仕様(下記参照)	ストローク 50~500 (50 mmピッチ)
----	-----------------------------	------------------------	----------------------------------------------------------------------------------	-------------------------------

【ご注意】

本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。

■ 基本仕様

適合モータ	50 W	
繰返し位置決め精度 ^{※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~500 mm (50 mmピッチ)	
最高速度 ^{※2,※3}	720 mm/sec	360 mm/sec
ボールネジリード	12 mm	6 mm
最大可搬質量 ^{※3}	水平	15 kg
	垂直	3 kg
最大押付力 ^{※3}		83 N
		167 N
ロッド不回転精度	±0°	
本体最大断面外形	W 44 mm × H 46 mm	
全長	ストレート	ST + 263 mm
	折曲げ	ST + 245 mm
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300mm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. 取り付けられたモータによっては記載スペックに満たない場合があります。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.251をご参照ください。

■ 適合モータ

● 適合サーボモータ

仕様	フランジサイズ	□ 40
	ワット数	50 W

※ *マークの付いた型式についてはモータ出力が異なりますが、取り付けは可能です。

モータ仕様	メーカー名	型式
Y	(株)安川電機	SGMJV-A5
		SGM7J-A5
	(株)キーエンス	SV-□005
		SV2-□005
	三菱電機(株)	HF-KP053
		HG-KR053
		HK-KT053
	オムロン(株)	R88M-K05030
		R88M-1M05030
	パナソニック(株)	MHMF5A
R2□A04005		
山洋電気(株)	TSM3102	
多摩川精機(株)	ECMA-C1040F	
テルタ電子(株)	βiS0.2/5000	
ファナック(株)	1FK2102-0AG	
Siemens	1FL6022-2AF	
Schneider	BCH2MBA53	
Beckhoff	AM3011B*	
Allen-Bradley	TLY-A120*	
P	パナソニック(株)	MSMD5A
		MSMF5A

● 適合ステッピングモータ

仕様	フランジサイズ	□ 42
モータ仕様	メーカー名	型式
A	オリエンタルモータ(株)	AZM46
		ARM46
		RKS54
S	オリエンタルモータ(株)	AZM48
N	NEMA規格	NEMA17

※ NEMA規格モータは、メーカーにより寸法が異なる場合があるためご注意ください。
※ モータ仕様: A/S/Nについては折曲げ専用部品の使用はできません。

● モータ取付: ストレート (S)

ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
50	-	300	-
100	-	350	-
150	-	400	-
200	-	450	-
250	-	500	-

※ 在庫はWEBサイトにてご確認ください。

● モータ取付: 折曲げ (A)

ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
50	-	300	-
100	-	350	-
150	-	400	-
200	-	450	-
250	-	500	-

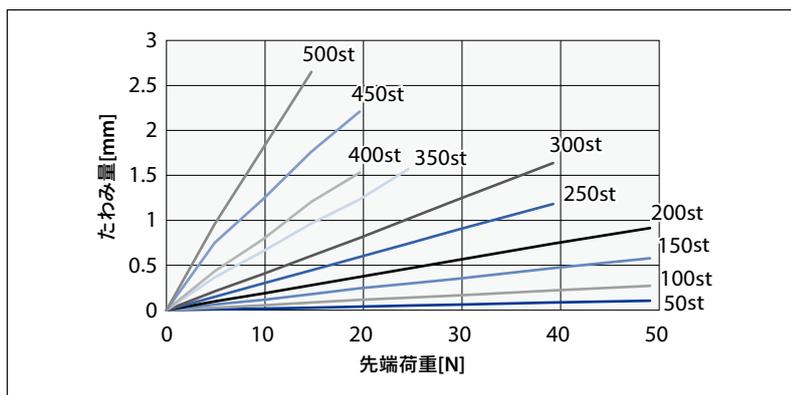
※ 在庫はWEBサイトにてご確認ください。



▶ 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。

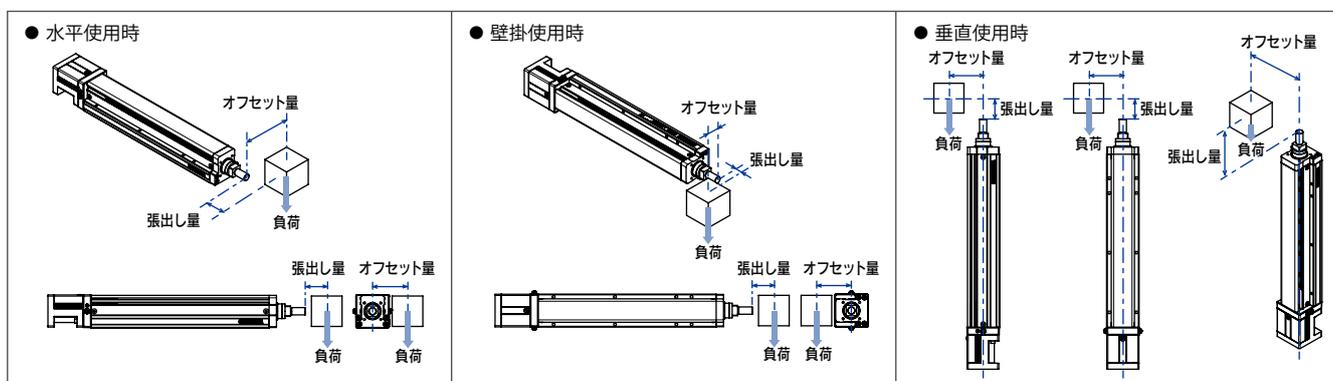
■ ロッドたわみ量(参考値)

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。

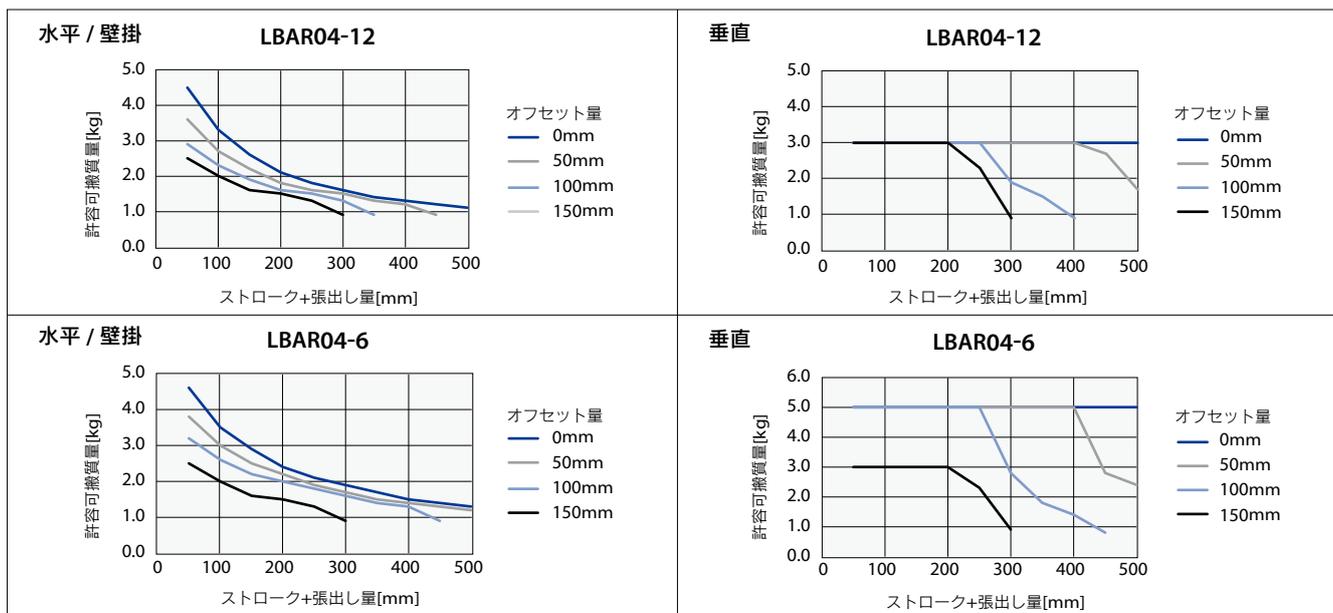


■ 許容可搬質量

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。

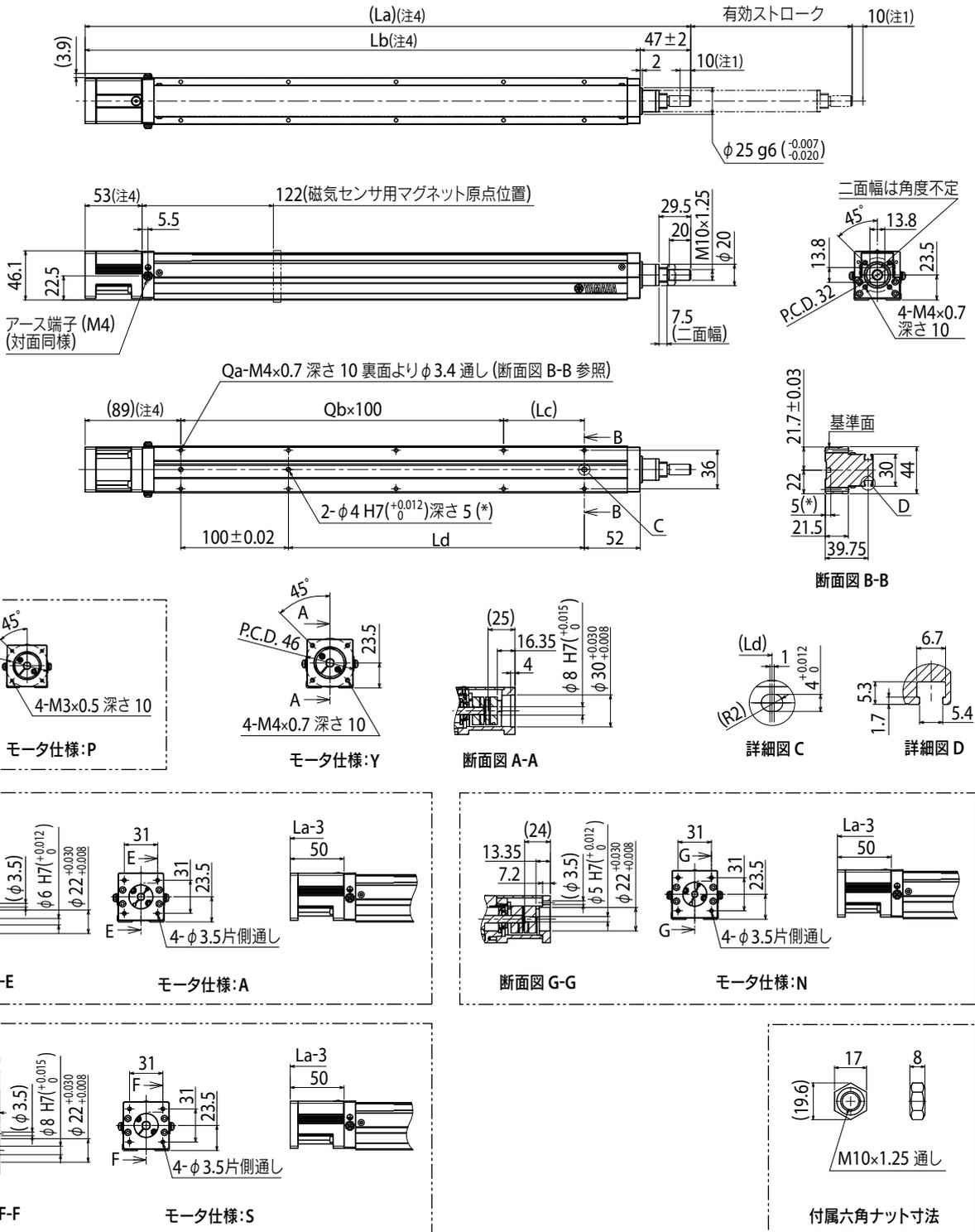


※1. 下記を超える質量の搬送物を可搬するには外付けサポートガイドを適用ください。
 ロッドに不必要な負荷が掛からないように、サポートガイドはフレキシブルな取り付けとしてください。
 ※2. ガイド寿命5000 km時の値です。



- LCMR200
- GX
- LCM100
- YK-X
- Robonity
- PHASER
- FLIP-X
- TRANSERO
- XX-X
- YP-X
- CLEAN
- CONTROLLER INFORMATION
- LBAS
- LGXS
- LBAR
- ABAS
- AGXS
- ABAR

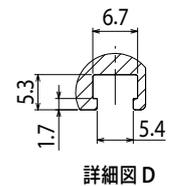
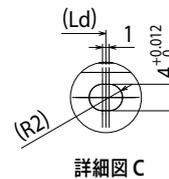
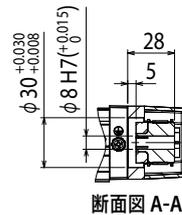
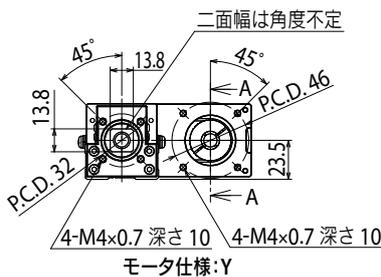
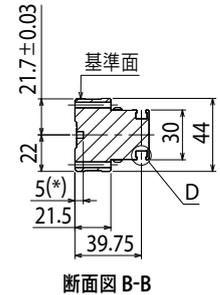
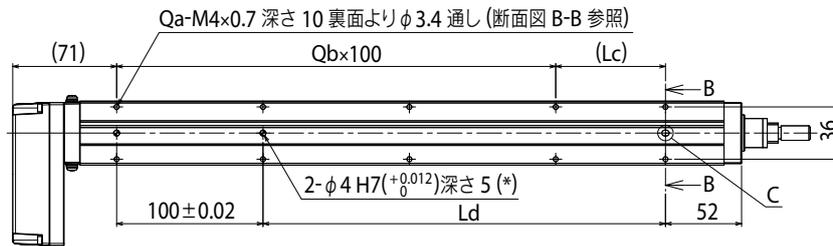
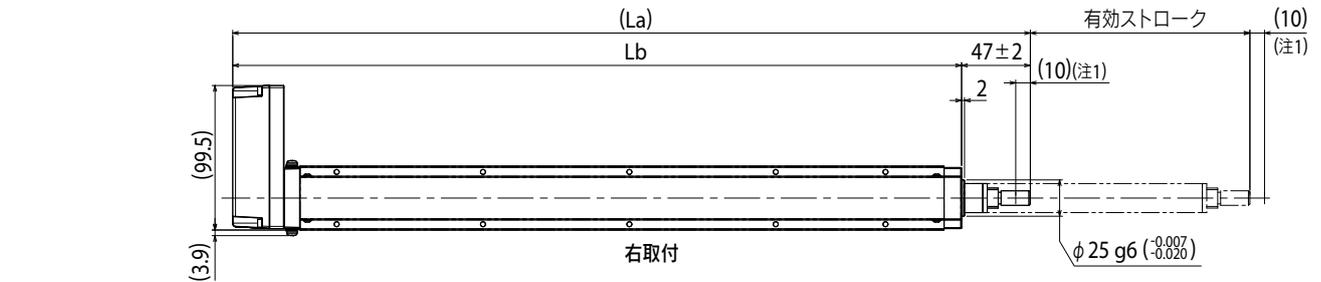
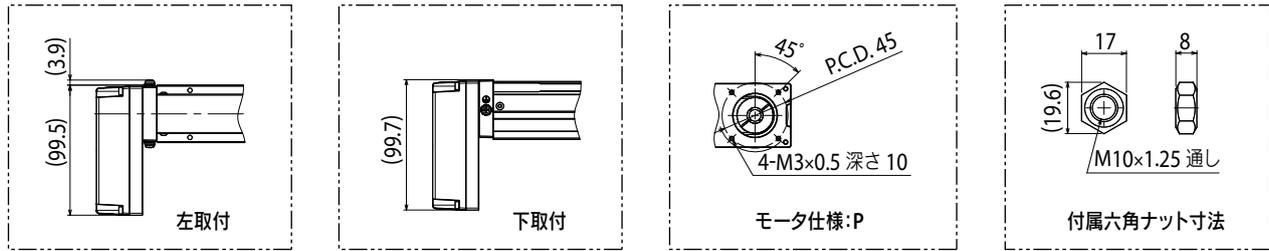
LBAR04 ストレートタイプ (S)



- 注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
 注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
 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<30 mm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+10 mm以下>を推奨します。
 注4. モータ仕様:A/S/Nの場合、表記寸法の<-3 mm>となります。
 注5. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)
 部品番号:KFU-M3861-00

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
La	313	363	413	463	513	563	613	663	713	763	
Lb	266	316	366	416	466	516	566	616	666	716	
Lc	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	
Ld	25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	
Qa	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	
Qb	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	
本体質量 (kg)	0.9	1	1.2	1.4	1.6	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	
最高速度 (mm/sec)	リード12	720					648	504	396	324	
	リード6	360					324	252	198	162	
	速度設定	-					90%	70%	55%	45%	

LBAR04 折曲げタイプ (A)



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
 注2. モータ取付専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
 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≧30 mm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+10 mm以下を推奨します。
 注4. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)
 部品番号: KFU-M3861-00

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
La	295	345	395	445	495	545	595	645	695	745	
Lb	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	
Lc	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	
Ld	25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	
Qa	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	
Qb	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	
本体質量 (kg)	1	1.1	1.3	1.5	1.7	1.9	2	2.2	2.4	2.6	
最高速度 (mm/sec)	リード12	720					648	504	396	324	
	リード6	360					324	252	198	162	
	速度設定	-					90%	70%	55%	45%	

LBAR05

Basicモデル

モータレス単軸アクチュエータ

ロッドタイプ



■ 注文型式

LBAR05				
本体	リード指定 20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm	形状 S:ストレート A:折曲げ	モータ仕様 Y:Y仕様(下記参照) P:P仕様(下記参照) A:A仕様(下記参照) S:S仕様(下記参照) N:N仕様(下記参照)	ストローク 50~600 (50 mmピッチ)

【ご注意】

本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
モータ取付用専用部品は、お客さまにて取付、調整を行ってください。

■ 基本仕様

適合モータ	100 W		
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.01 mm		
減速機構	転造ボールねじφ12 (C7級)		
ストローク	50 mm~600 mm (50 mmピッチ)		
最高速度 ^{※2※3}	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 ^{※3}	水平	15 kg	25 kg
	垂直	4 kg	8 kg
最大押付力 ^{※3}	100 N	200 N	400 N
	ロッド不回転精度 ±0°		
本体最大断面外形	W 54 mm × H 54.7 mm		
全長	ストレート	ST + 269.5 mm	
	折曲げ	ST + 249 mm	
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場合があります。
有効ストロークが350mm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. 取り付けられたモータによっては記載スペックに満たない場合があります。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.252 をご参照ください。

■ 適合モータ

● 適合サーボモータ

仕様	フランジサイズ	□ 40
	ワット数	100 W

※ *マークの付いた型式についてはモータ出力が異なりますが、取り付けは可能です。

モータ仕様	メーカー名	型式
Y	(株)安川電機	SGMJV-01
		SGMJ7J-01
	(株)キーエンス	SV-□010
		SV2-□010
	三菱電機(株)	HF-KP13
		HG-KR13
		HK-KT13
	オムロン(株)	R88M-K10030
		R88M-1M10030
	パナソニック(株)	MHMF01
	山洋電気(株)	R2□A04010
	多摩川精機(株)	TSM3104
デルタ電子(株)	ECMA-C10401	
ファナック(株)	βiS0.3/5000	
Kingservo	KSMA01LI □ S	
	KSMA01LG	
Siemens	1FK2102-1AG	
	1FL6024-2AF	
Schneider	BCH2MB013	
Beckhoff	AM3012C*	
Allen-Bradley	TLY-A130*	
P	パナソニック(株)	MSMD01
		MSMF01

● 適合ステッピングモータ

仕様	フランジサイズ	□ 42
----	---------	------

モータ仕様	メーカー名	型式
A	オリエンタルモータ(株)	AZM46
		ARM46
		RKS54
S	オリエンタルモータ(株)	AZM48
N	NEMA規格	NEMA17

※ NEMA規格モータは、メーカーにより寸法が異なる場合があるためご注意ください。
※ モータ仕様: A/S/Nについては折曲げ専用部品の使用はできません。

● モータ取付: ストレート (S)

ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
50	-	350	-
100	-	400	-
150	-	450	-
200	-	500	-
250	-	550	-
300	-	600	-

※ 在庫はWEBサイトにてご確認ください。

● モータ取付: 折曲げ (A)

ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
50	-	350	-
100	-	400	-
150	-	450	-
200	-	500	-
250	-	550	-
300	-	600	-

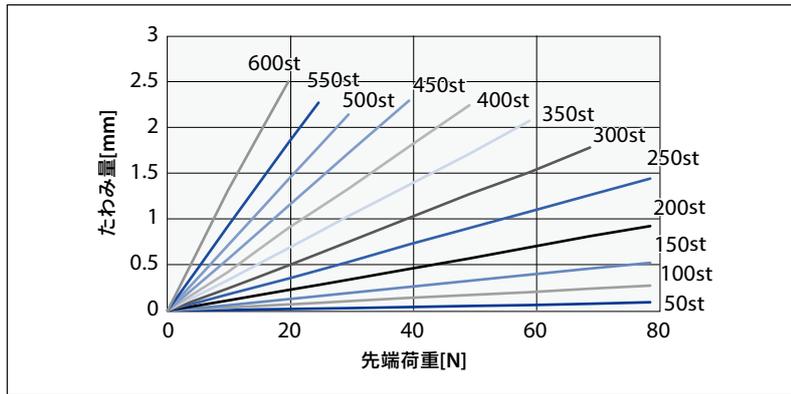
※ 在庫はWEBサイトにてご確認ください。



▶ 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。

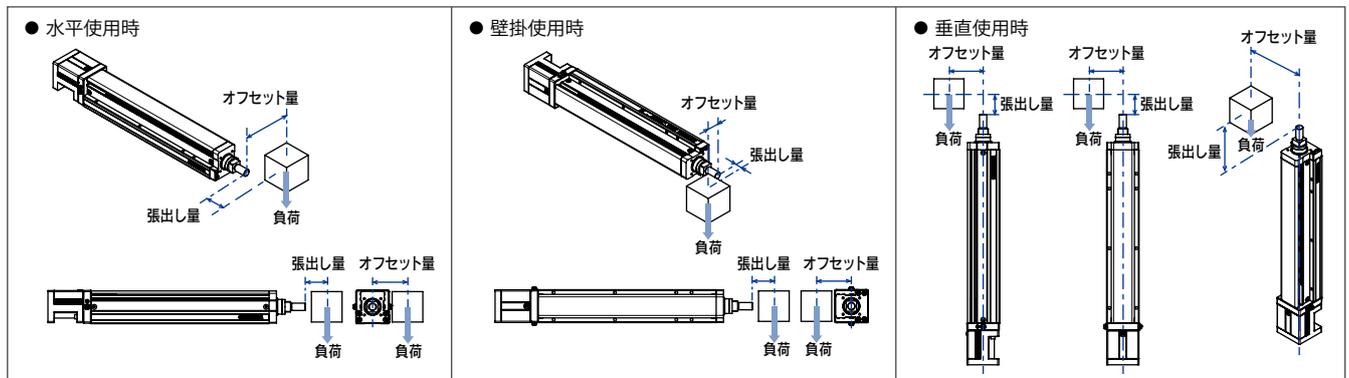
■ ロッドたわみ量(参考値)

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。

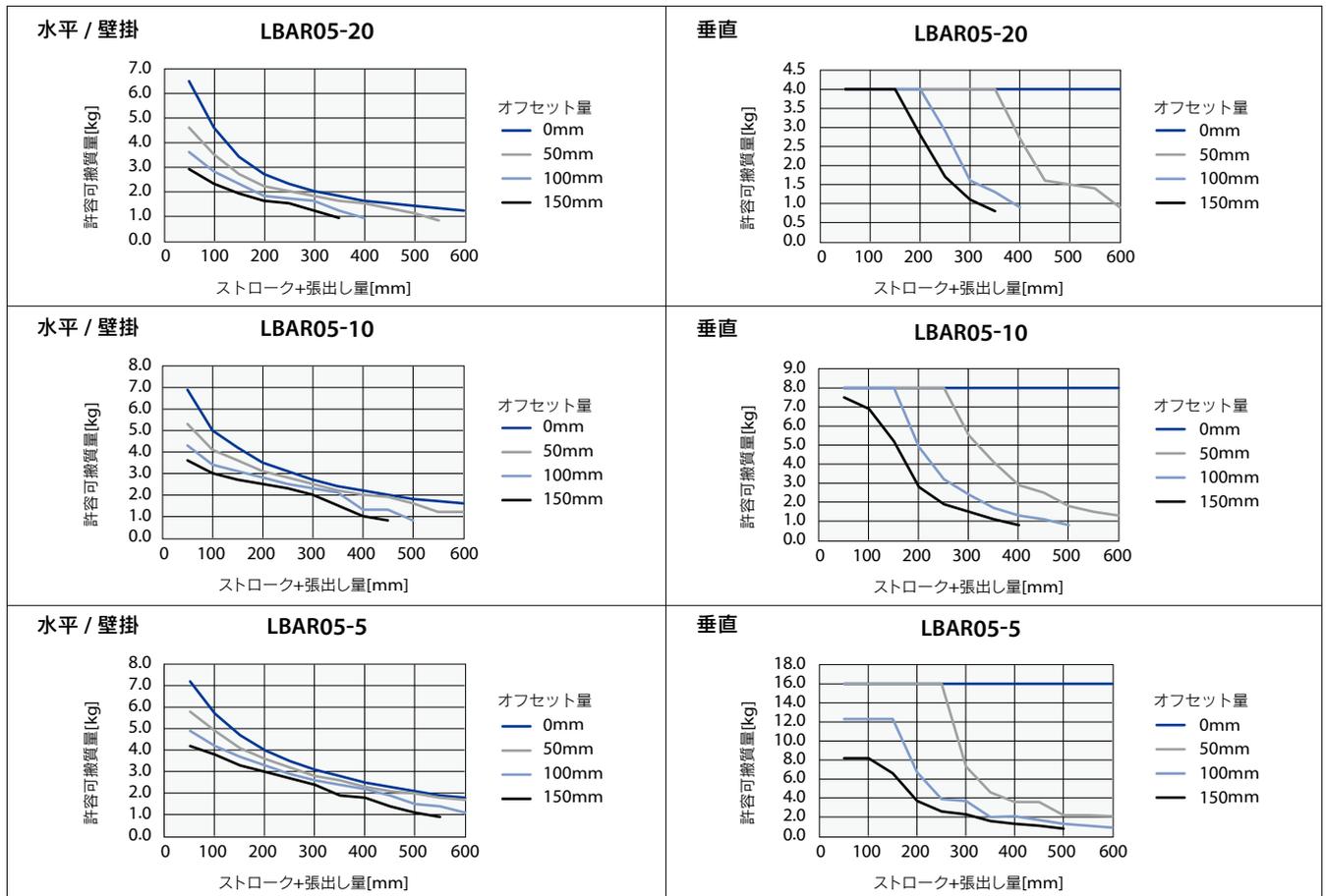


■ 許容可搬質量

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。



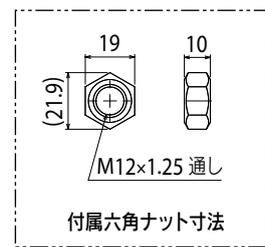
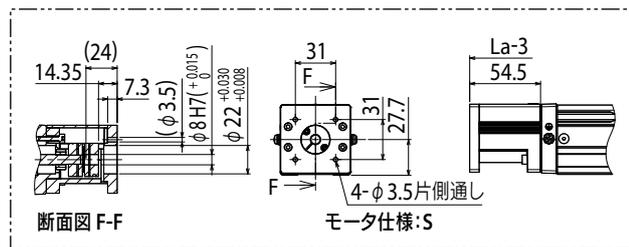
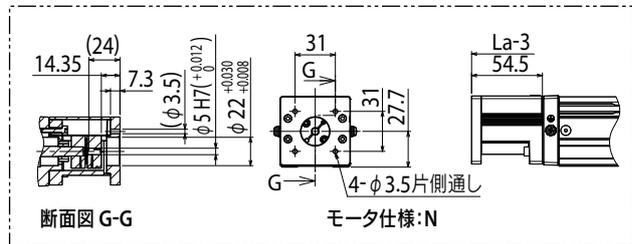
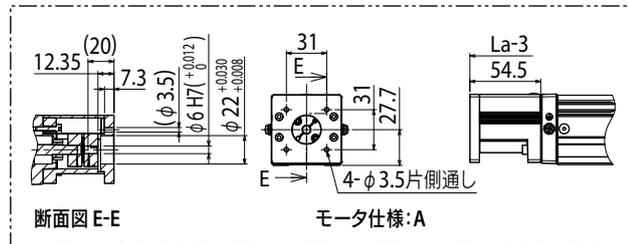
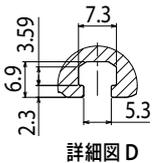
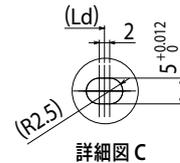
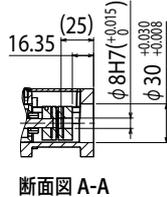
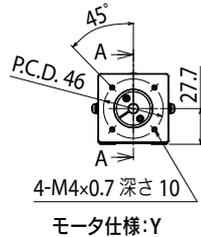
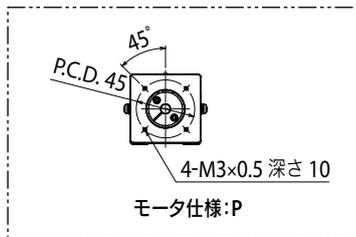
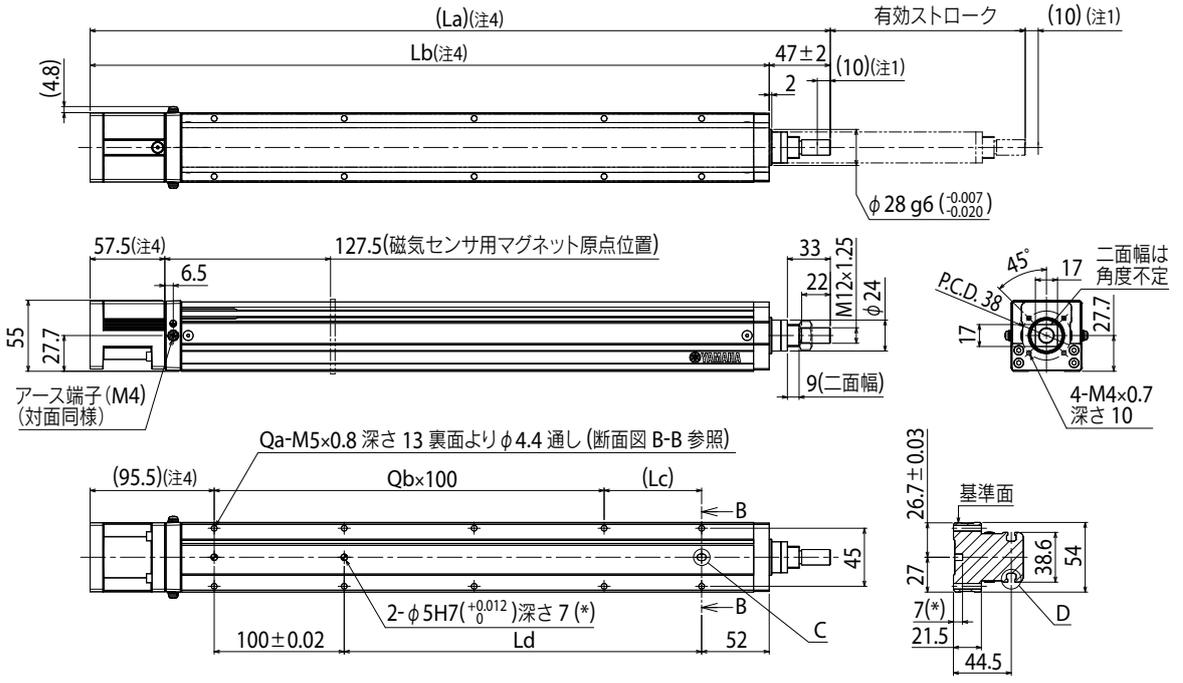
※1. 下記を超える質量の搬送物を可搬するには外付けサポートガイドを適用ください。
 ロッドに不必要な負荷が掛からないように、サポートガイドはフレキシブルな取り付けとしてください。
 ※2. ガイド寿命5000 km時の値です。



LCMR200
 GX
 LCM100
 YK-X
 Robonity
 PHASER
 FLIP-X
 TRANSERO
 XX-X
 YP-X
 CLEAN
 CONTROLLER
 INFORMATION
 LBAS
 LGXS
 LBAR
 ABAS
 AGXS
 ABAR
 オフショ

LBAR05

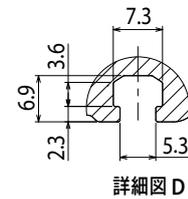
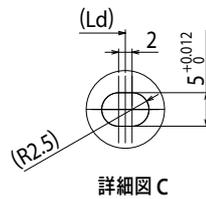
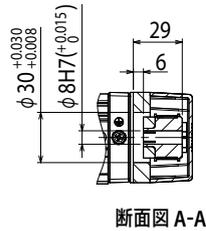
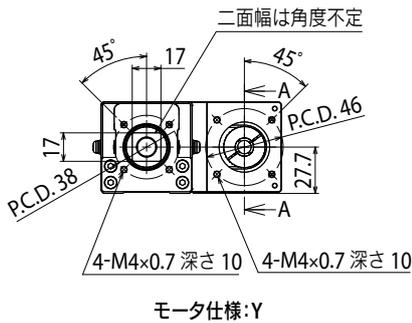
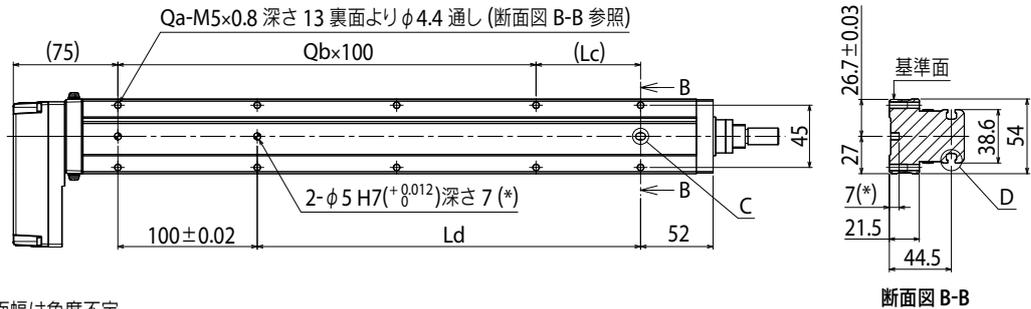
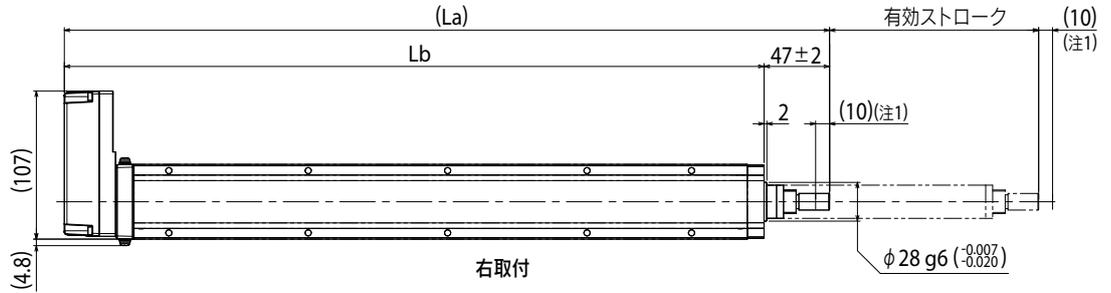
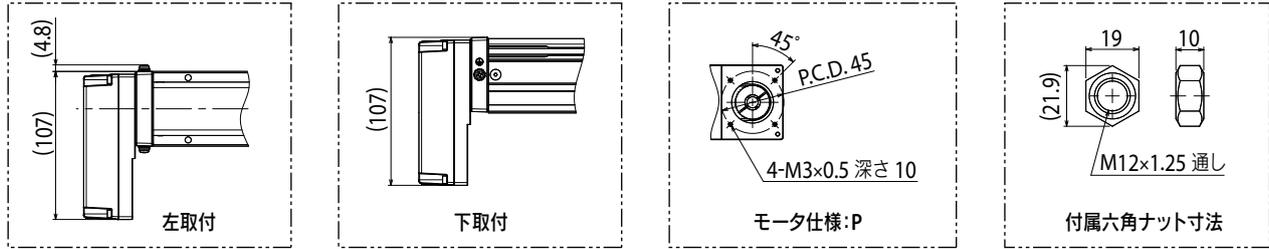
LBAR05 ストレートタイプ (S)



- 注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
 注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
 注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M4×0.7>は、首下長さ<<30 mm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<M5×0.8>は、首下長さ<<架台の厚さ+10 mm以下>>を推奨します。
 注4. モータ仕様:A/S/Nの場合、表記寸法の<<-3 mm>>となります。
 注5. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)
 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
La	319.5	369.5	419.5	469.5	519.5	569.5	619.5	669.5	719.5	769.5	819.5	869.5
Lb	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5	572.5	622.5	672.5	722.5	772.5	822.5
Lc	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Ld	25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575
Qa	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Qb	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
本体質量 (kg)	1.7	1.9	2	2.2	2.4	2.6	2.7	2.8	2.9	3	3.2	3.4
最高速度 (mm/sec)	リード20			1200				960	780	600	480	420
	リード10			600				480	390	300	240	210
	リード5			300				240	195	150	120	105
	速度設定			-				80%	65%	50%	40%	35%

LBAR05 折曲げタイプ (A)



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
- 注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M4×0.7>は、首下長さ<≦30 mm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<M5×0.8>は、首下長さ<≦架台の厚さ+10 mm以下>を推奨します。
- 注4. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)
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
La	299	349	399	449	499	549	599	649	699	749	799	849
Lb	252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802
Lc	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Ld	25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575
Qa	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Qb	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
本体質量 (kg)	1.8	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.8	2.9	3	3.1	3.3	3.4
最高速度 (mm/sec)	リード20							960	780	600	480	420
	リード10							480	390	300	240	210
	リード5							240	195	150	120	105
	速度設定							80%	65%	50%	40%	35%

LBAR08

Basicモデル

モータレス単軸アクチュエータ

ロッドタイプ



■ 注文型式

LBAR08

本体	リード指定 20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm	形状 S:ストレート A:折曲げ	モータ仕様 Y:Y仕様(下記参照) P:P仕様(下記参照) K:K仕様(下記参照) A:A仕様(下記参照) N:N仕様(下記参照)	ストローク 50~800 (50 mmピッチ)
----	-----------------------------------------	------------------------	----------------------------------------------------------------------------------	-------------------------------

【ご注意】

本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
モータ取付用専用部品は、お客さまにて取付、調整を行ってください。

■ 基本仕様

適合モータ	200 W		
繰返し位置決め精度 ^{※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※3}	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 ^{※3}	水平	30 kg	60 kg
	垂直	8 kg	20 kg
最大押付力 ^{※3}		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 + 326 mm	
	折曲げ	ST + 312.5 mm	
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場合があります。
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。
※3. 取り付けられたモータによっては記載スペックに満たない場合があります。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.254 をご参照ください。

■ 適合モータ

● 適合サーボモータ

仕様	フランジサイズ	ワット数
	60	200 W

モータ仕様	メーカー名	型式
Y	(株)安川電機	SGMJV-02
		SGM7J-02
	(株)キーエンス	SV-□020
		SV2-□020
	三菱電機(株)	HF-KP23
		HG-KR23
	山洋電気(株)	HK-KT23
	山洋電気(株)	R2□A06020
	多摩川精機(株)	TSM3202
	デルタ電子(株)	ECMA-C10602
Siemens	1FL6032-2AF	
Schneider	BCH2LD023	
P	オムロン(株)	R88M-K20030
		R88M-1M20030
	パナソニック(株)	MSMD02
MSMF02		
K	Kingservo	MHMF02
		KSMA02LI
		KSMA02LG

● 適合ステッピングモータ

仕様	フランジサイズ
	60
	56 (NEMA)

モータ仕様	メーカー名	型式
A	オリエンタルモータ(株)	AZM66
		AZM69
		ARM66
		ARM69
		RKS56
N	NEMA規格	NEMA23

※ NEMA規格モータは、メーカーにより寸法が異なる場合がありますためご注意ください。
※ モータ仕様:A/Nについては折曲げ専用部品の使用はできません。

● モータ取付: ストレート (S)

ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
50	-	450	-
100	-	500	-
150	-	550	-
200	-	600	-
250	-	650	-
300	-	700	-
350	-	750	-
400	-	800	-

※ 在庫はWEBサイトにてご確認ください。

● モータ取付: 折曲げ (A)

ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
50	-	450	-
100	-	500	-
150	-	550	-
200	-	600	-
250	-	650	-
300	-	700	-
350	-	750	-
400	-	800	-

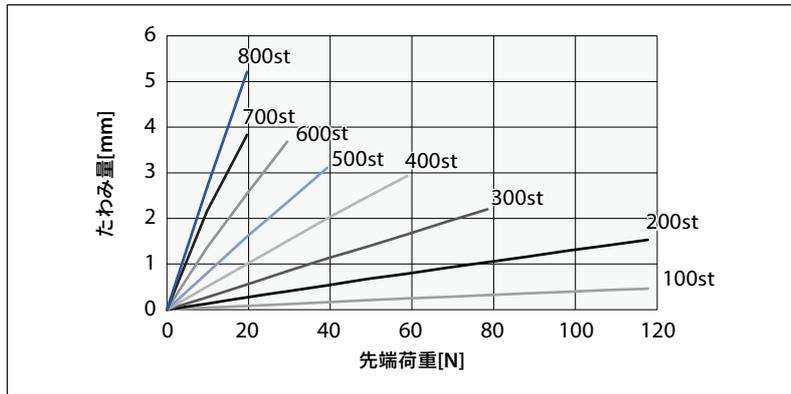
※ 在庫はWEBサイトにてご確認ください。



▶ 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。

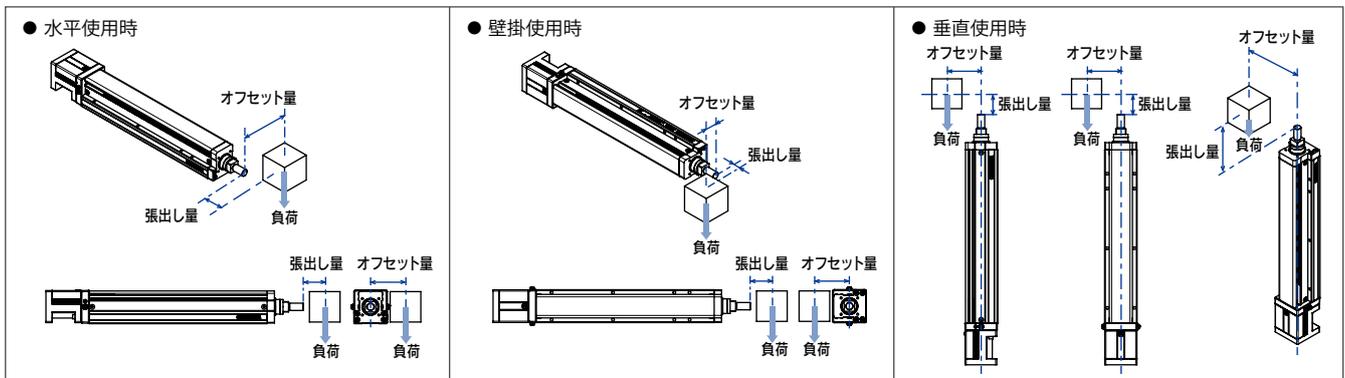
■ ロッドたわみ量(参考値)

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。

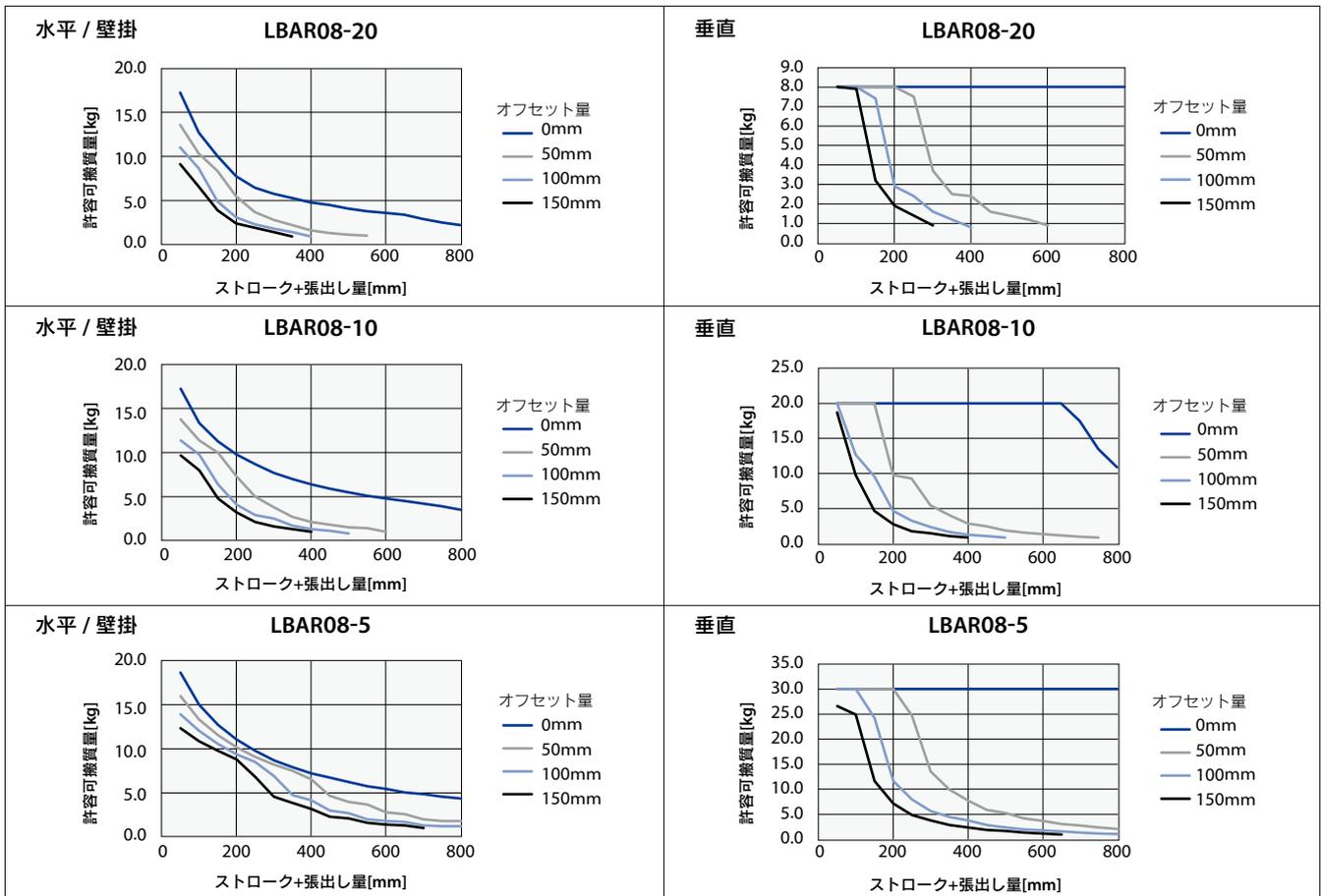


■ 許容可搬質量

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。



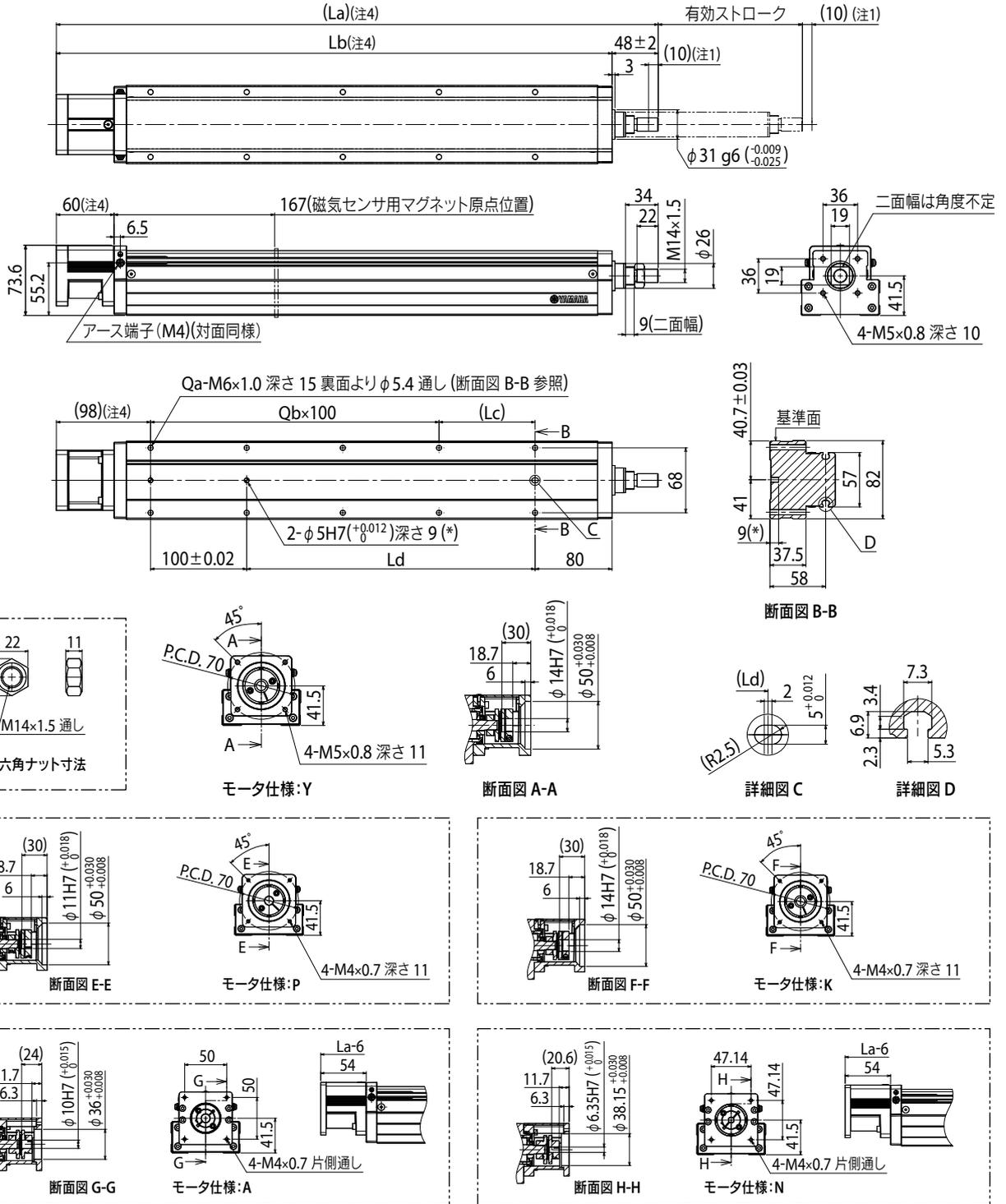
※1. 下記を超える質量の搬送物を可搬する際には外付けサポートガイドを適用ください。
 ロッドに不必要な負荷が掛からないように、サポートガイドはフレキシブルな取り付けとしてください。
 ※2. ガイド寿命5000 km時の値です。



- ユニオンマウント
- LCMR200
- 単軸ロボット
- GX
- ユニオンマウント
- LCM100
- スカラーロボット
- YK-X
- 単軸ロボット
- Robonity
- ユニオンマウント
- PHASER
- 単軸ロボット
- FLIP-X
- 小型単軸ロボット
- TRANSERO
- 直交ロボット
- XX-X
- ヒック&スレーブ
- YP-X
- クリーン
- CLEAN
- コントローラ
- CONTROLLER
- 各種情報
- INFORMATION
- LBAS
- LGXS
- LBAR
- ABAS
- AGXS
- ABAR
- オプション

LBAR08

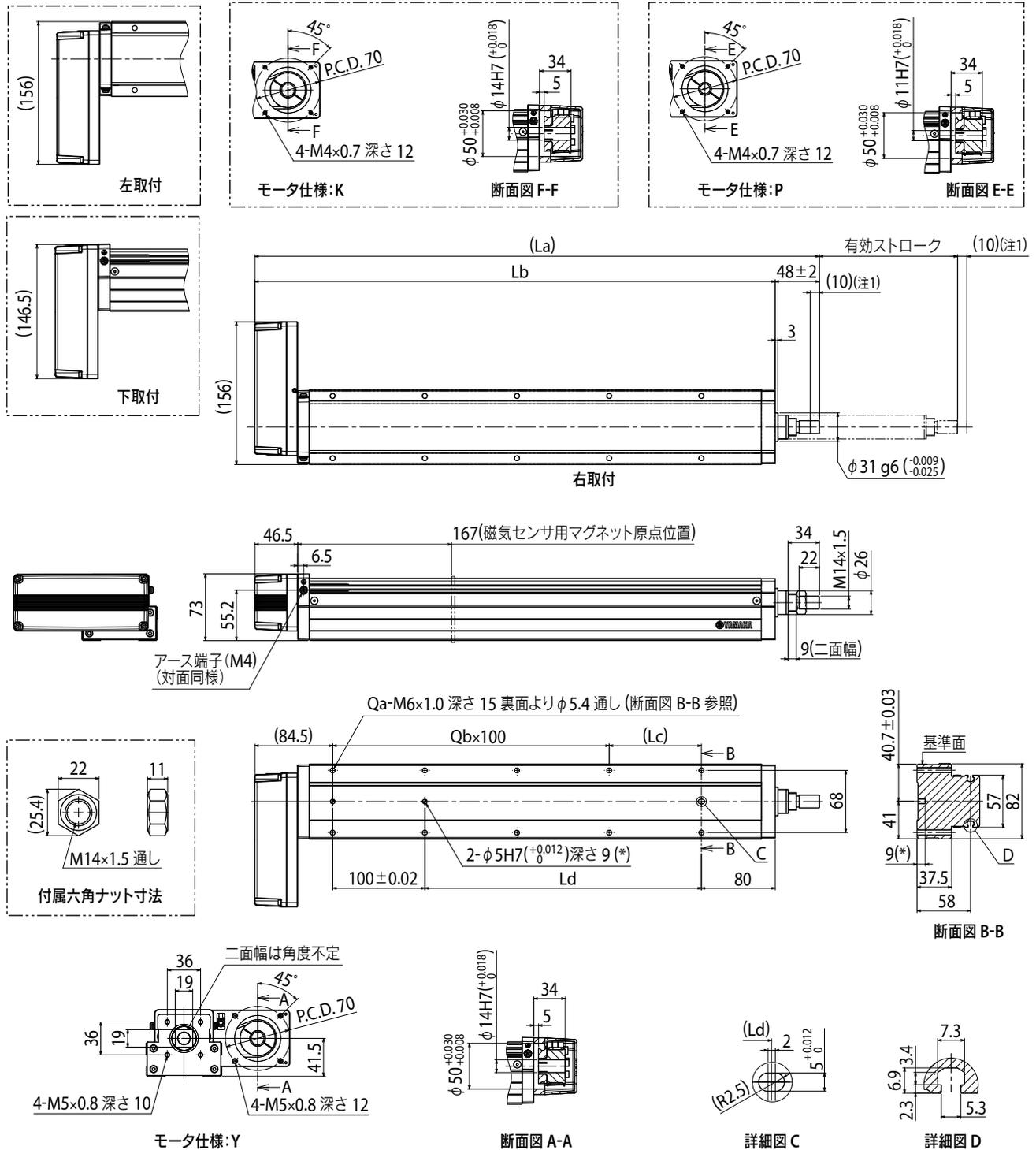
LBAR08 ストレートタイプ (S)



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
 注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
 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<45 mm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+15 mm以下>を推奨します。
 注4. モータ仕様・A/Nの場合、表記寸法の<-6 mm>となります。
 注5. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)
 部品番号: KFJ-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	376	426	476	526	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	
Lb	328	378	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	
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)	3.9	4.3	4.7	5	5.3	5.7	6	6.3	6.6	7	7.4	7.7	8.1	8.4	8.6	8.9	
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%	

LBAR08 折曲げタイプ (A)



- 注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
 注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
 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<45 mm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+15 mm以下>を推奨します。
 注4. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)
 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)	4.3	4.7	5.1	5.4	5.7	6.1	6.4	6.7	7	7.4	7.8	8.1	8.5	8.8	9	9.3
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%

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: バッテリーレスアンプ/ブレーキなし BKBL: バッテリーレスアンプ/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. モータ仕様は標準(S、BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。
 ※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

■ 基本仕様

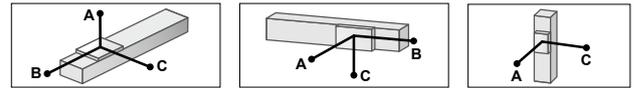
モータ出力 AC	50 W	
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.01 mm	
減速機構	転造ボールねじφ10 (C7級)	
ストローク	50 mm~800 mm (50 mmピッチ)	
最高速度 ^{※2}	800 mm/sec	400 mm/sec
ボールネジリード	12 mm	6 mm
最大可搬質量	水平	12 kg
	垂直	20 kg
定格推力	水平	2 kg
	垂直	5 kg
本体最大断面外形	W 44 mm × H 52 mm	
全長	ストレート	ST + 277.5 mm
	折曲げ	ST + 196 mm
位置検出器	アブソリュートエンコーダ バッテリーレスアブソリュートエンコーダ	
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、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.222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[※]

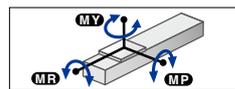


ABAS04-12				壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)			
水平使用時 (単位:mm)	A	B	C	A	B	C	A	C		
2kg	1187	271	325	2kg	325	271	1187	1kg	534	534
8kg	473	62	77	8kg	77	62	473	2kg	265	265
12kg	431	41	53	12kg	53	41	431			

ABAS04-6				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)	A	B	C	A	B	C	A	C		
4kg	1808	155	217	4kg	217	155	1808	1kg	639	639
12kg	801	47	65	12kg	65	47	801	3kg	208	208
20kg	546	25	35	20kg	35	25	546	5kg	122	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

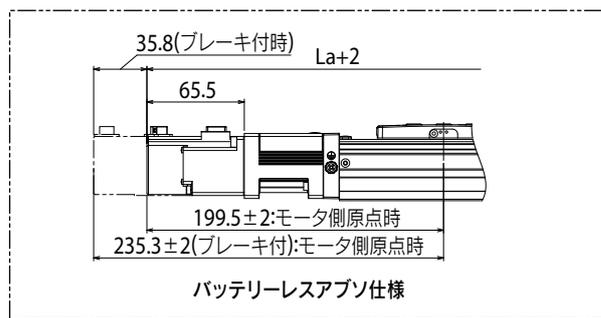
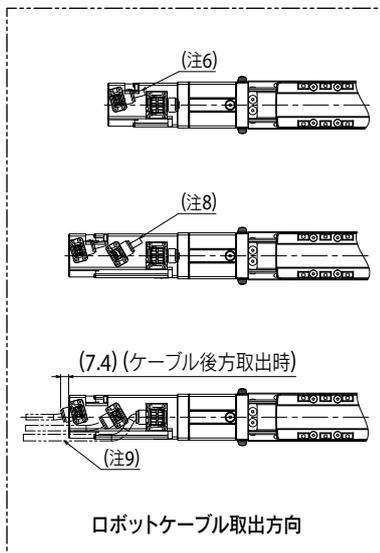
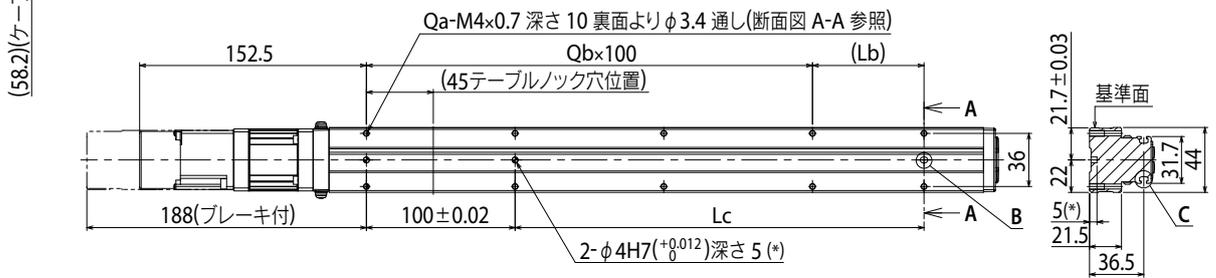
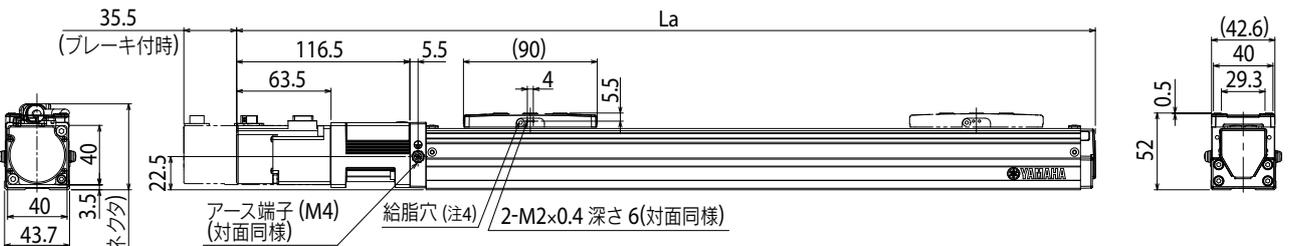
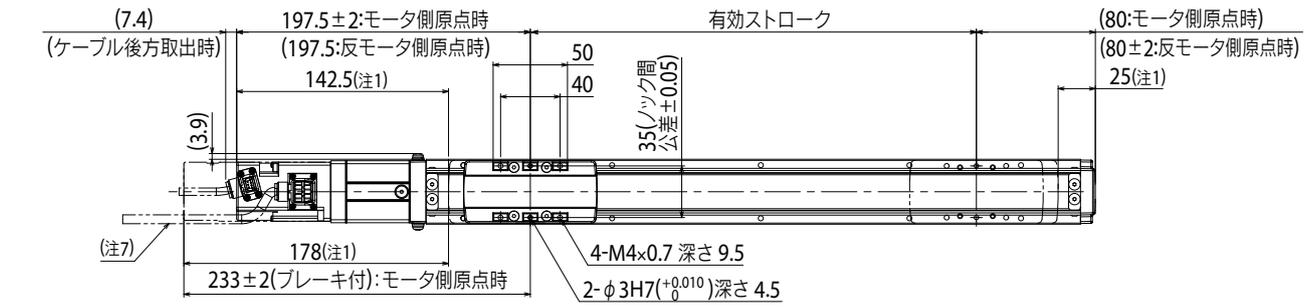


(単位:N・m)		
MY	MP	MR
54	54	75



▶ 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。

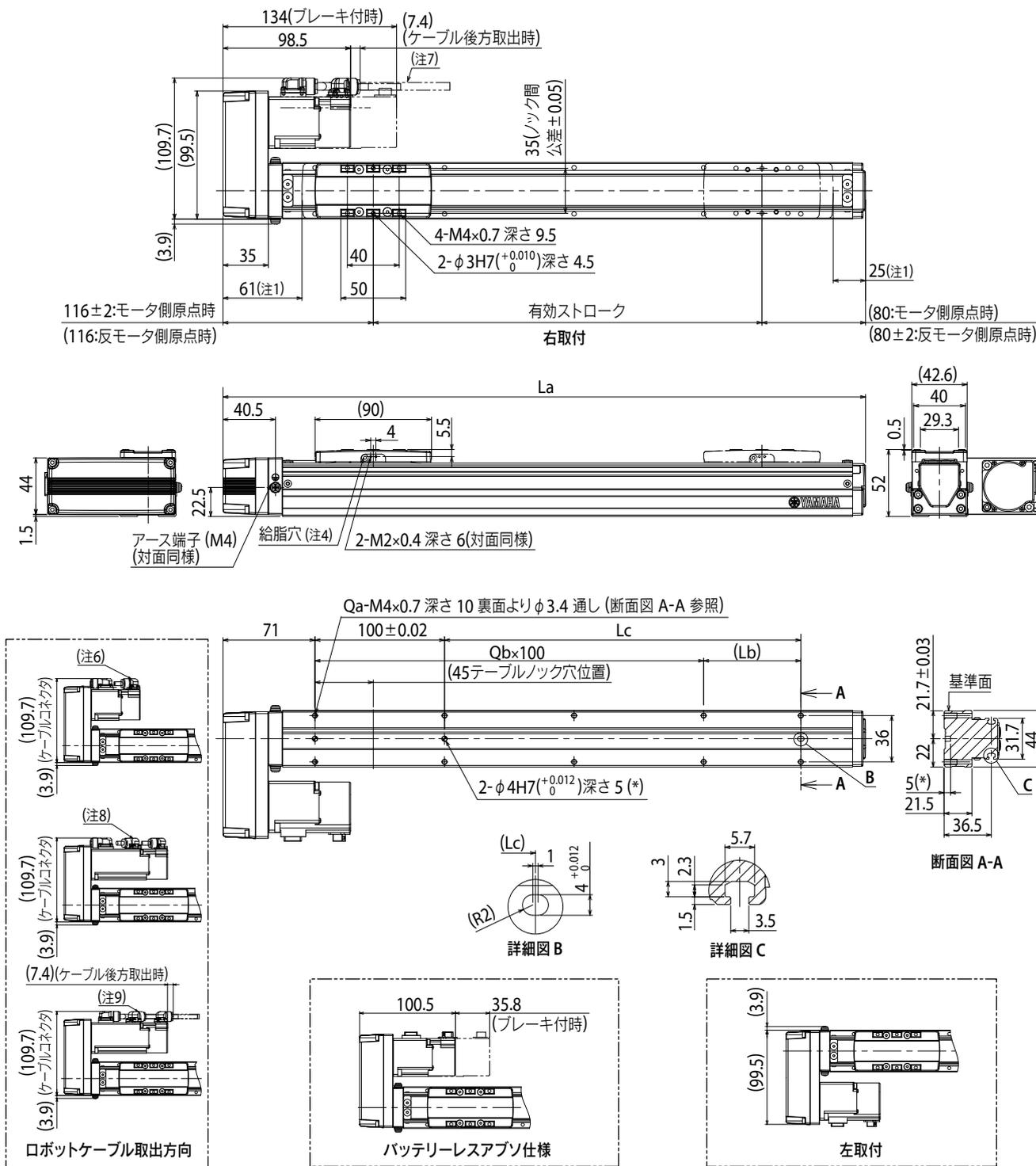
ABAS04 ストレート (S)



- 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には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
- 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.259参照)
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											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%

ABAS04 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にはパラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
- 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.259参照) 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					
	リード6											400					
	速度設定											-					
												720	600	480	400	360	320
												360	300	240	200	180	160
												90%	75%	60%	50%	45%	40%

ABAS05

Basicモデル

● 単軸ロボット

● スライダタイプ



■ 注文型式

ABAS05							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 [※]	ドライバ: モータ容量	回生装置 ^{※2}	入出力選択	バッテリー ^{※3}
	20:20 mm 10:10 mm 5:5 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: バッテリーレスアップ/ブレーキなし BKBL: バッテリーレスアップ/ブレーキ付き	50~800 (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	A10: 200W以下	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. 垂直使用時にリード5、10の650mmストローク以上の場合に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。

※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

■ 基本仕様

モータ出力 AC	100 W		
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.01 mm		
減速機構	転造ボールねじφ12 (C7級)		
ストローク	50 mm~800 mm (50 mmピッチ)		
最高速度 ^{※2}	1333 mm/sec	666 mm/sec	333 mm/sec
ボールネジリード	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	12 kg	24 kg
	垂直	3 kg	6 kg
定格推力	84 N	169 N	339 N
本体最大断面外形	W 54 mm × H 60 mm		
全長	ストレート	ST + 295 mm	
	折曲げ	ST + 200 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

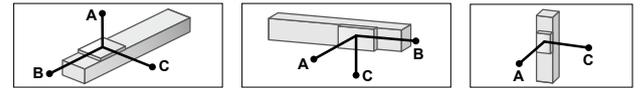
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。

有効ストロークが550mm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.223をご参照ください。

■ 許容オーバーハング量[※]



ABAS05-20	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	A	B	C
2kg	549	324	272	272	324	549	1kg	544	544
8kg	155	73	65	65	73	155	2kg	276	276
12kg	117	46	42	42	46	117	3kg	195	195

ABAS05-10	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	A	B	C
5kg	769	178	213	213	178	769	2kg	443	443
15kg	314	53	64	64	53	314	4kg	218	218
24kg	216	29	36	36	29	216	6kg	142	142

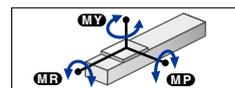
ABAS05-5	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	B	C
10kg	921	97	131	131	97	921	3kg	345	345
25kg	459	33	45	45	33	459	8kg	124	124
40kg	436	17	23	23	17	436	12kg	79	79

※ 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。

■ 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

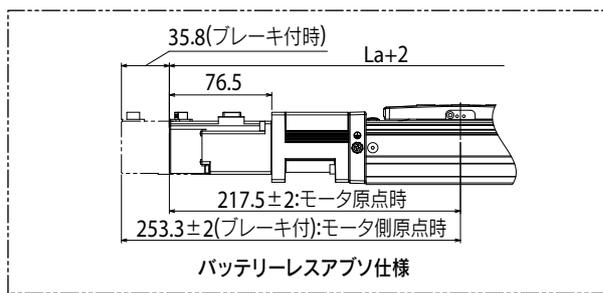
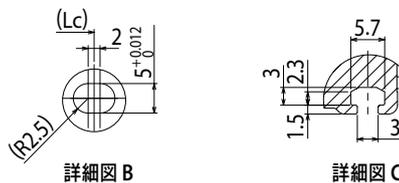
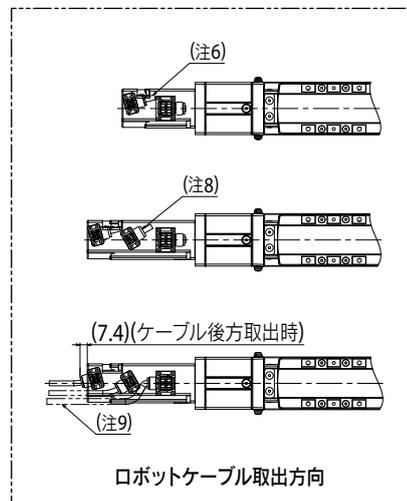
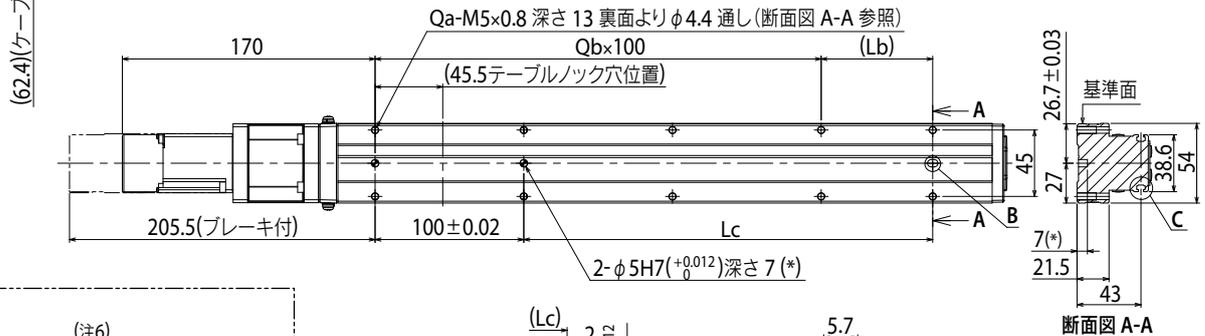
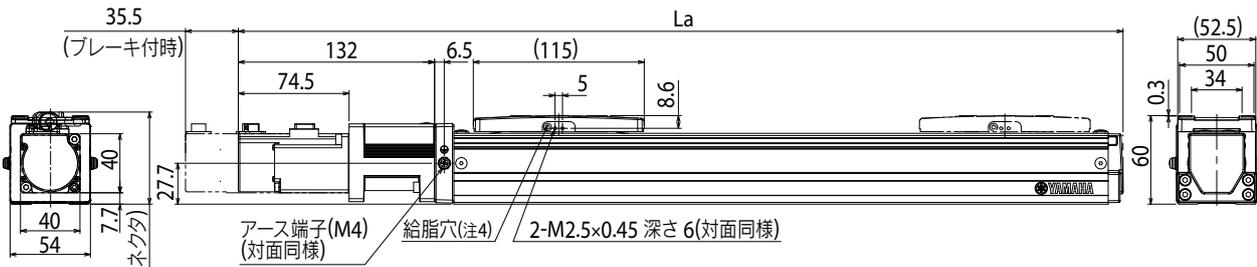
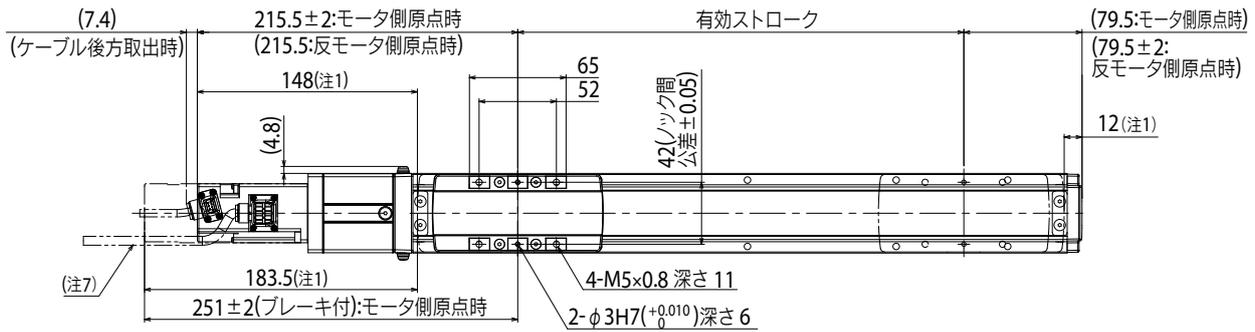


(単位: N・m)		
MY	MP	MR
59	63	103



▶ 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。

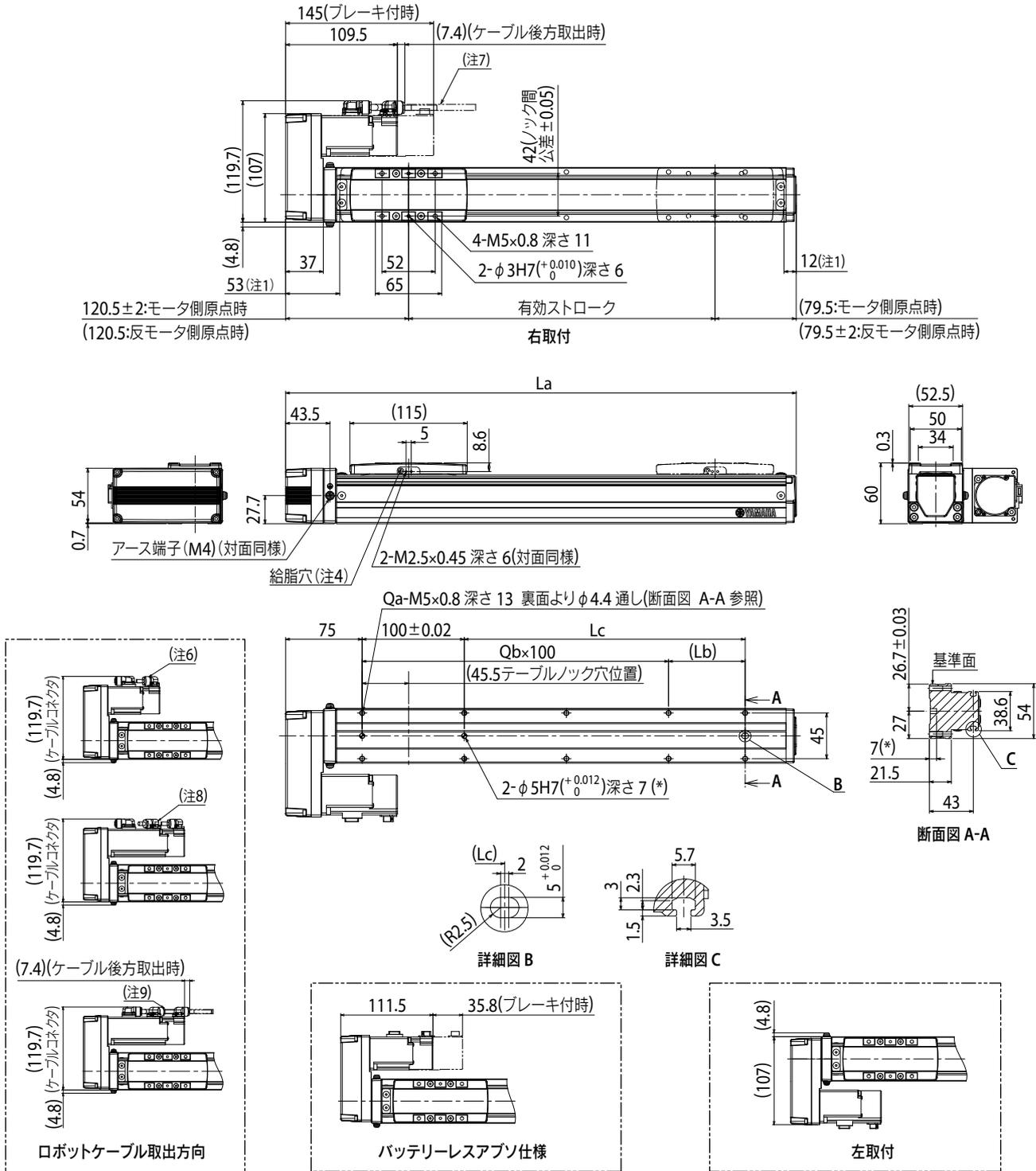
ABAS05 ストレート (S)



- 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には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
- 注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M4×0.7>は、首下長さ<<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<M5×0.8>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.259参照) 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	345	395	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	
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}	2	2.2	2.3	2.5	2.8	2.9	2.9	3.1	3.2	3.3	3.5	3.7	3.8	4	4.1	4.5	
最高速度 (mm/sec)	リード20											1133	933	799	666	599	
	リード10											666	566	466	399	333	299
	リード5											333	283	233	199	166	149
	速度設定											-	85%	70%	60%	50%	45%

ABAS05 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には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
- 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.259参照)
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。

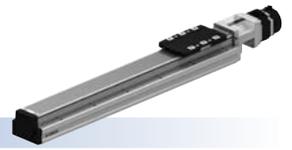
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
La	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
Lb	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	
Lc	25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	
Qa	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	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}	2.1	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3	3.2	3.3	3.4	3.6	3.7	3.9	4	4.2	4.5	
最高速度 (mm/sec)	リード20											1333	1133	933	799	666	599
	リード10											666	566	466	399	333	299
	リード5											333	283	233	199	166	149
	速度設定											-	85%	70%	60%	50%	45%

LCMR200
 GX
 LCM100
 YK-X
 Robonity
 PHASER
 FLIP-X
 TRANSERO
 XX-X
 YP-X
 CLEAN
 CONTROLLER
 INFORMATION
 LBAS
 LGXS
 LEAR
 ABAS
 AGXS
 ABAR
 フォン

ABAS08

Basicモデル ● 単軸ロボット

● スライダタイプ



■ 注文型式

ABAS08							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 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. 垂直使用時でリード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。水平使用時でリード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。
- ※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

■ 基本仕様

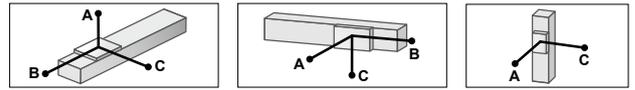
モータ出力 AC	200 W		
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.01 mm		
減速機構	転造ボールねじφ16 (C7級)		
ストローク	50 mm~1100 mm (50 mmピッチ)		
最高速度 ^{※2}	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	40 kg	80 kg
	垂直	8 kg	20 kg
定格推力	174 N	341 N	683 N
本体最大断面外形	W 82 mm × H 78 mm		
全長	ストレート	ST + 353 mm	
	折曲げ	ST + 264.5 mm	
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.225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[※]



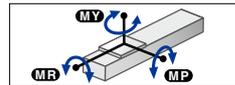
ABAS08-20				壁面取付使用時 (単位: mm)				垂直使用時 (単位: mm)				
水平使用時 (単位: mm)				A	B	C	A	B	C	A	B	C
15kg	356	131	146	15kg	146	131	356	3kg	634	634		
25kg	278	73	86	25kg	86	73	278	6kg	321	321		
40kg	517	54	76	40kg	76	54	517	8kg	240	240		

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)				A	B	C	A	B	C	A	B	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)				A	B	C	A	B	C	A	B	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



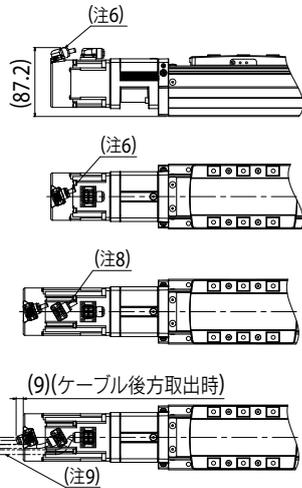
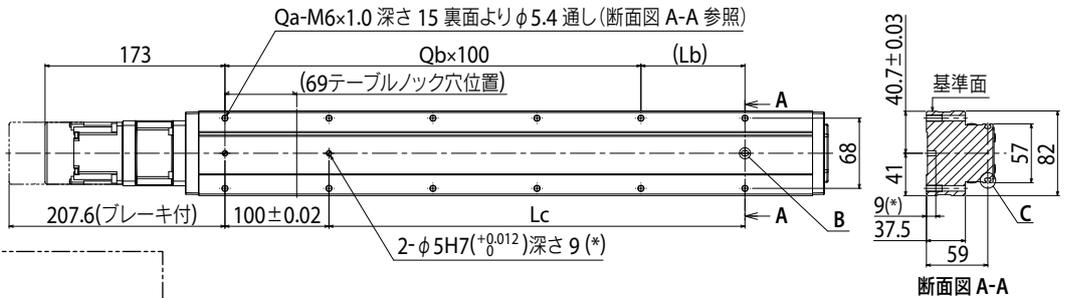
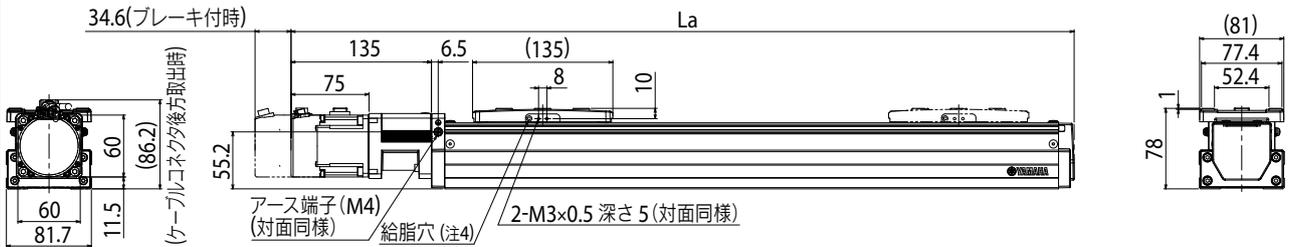
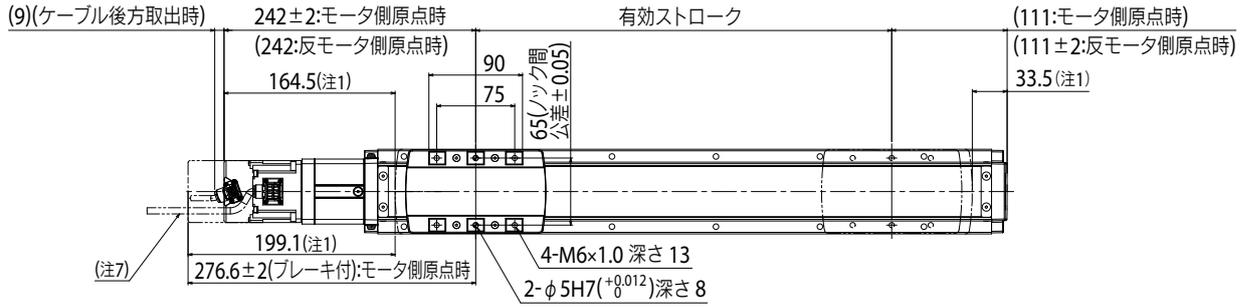
MY	MP	MR
221	309	343

(単位: N・m)

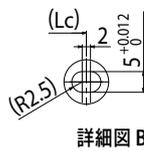


▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

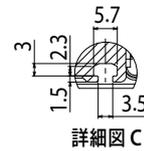
ABAS08 ストレート (S)



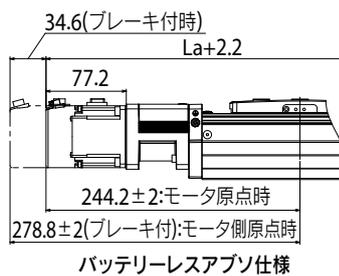
ロボットケーブル取付方向



詳細図 B



詳細図 C



バッテリーレスアプソ仕様

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には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
 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.259参照)
 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以上でご使用ください。
 注11. 50ストロークの場合、本体を上から固定する取付通し穴(Qa)の一部がスライダで隠れるため、4か所のみ使用可能です。そのため下面からの固定を推奨します。

有効ストローク	50 ^{注11}	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	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	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) ^{注5}	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												1020	900	780	660	600	540	480	420	360									
	リード10												600																	
	リード5												300																	
	速度設定													510	450	390	330	300	270	240	210	180	255	225	195	165	150	135	120	105
													85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%									

ABAS12/ABAS12H

Basicモデル ● 単軸ロボット

● スライダタイプ ● 薄型



■ 注文型式

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	EP-01	ポジショナ	ドライバ・モータ容量	回生装置 ^{※2}	入出力選択	バッテリー ^{※3}
ABAS12: 200W ABAS12H: 400W	32: 32 mm 20: 20 mm 10: 10 mm 5: 5 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: バッテリーレスアンプ/ブレーキなし BKBL: バッテリーレスアンプ/ブレーキ付き	50~1250 (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		A10: 200W以下 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. 【ABAS12の場合】

垂直使用時にリード5、10、20の150mmストローク以上及びリード32の300~750mmストロークの場合は回生装置が必要です。
水平使用時にリード10、20の250~750mmストローク及びリード32の400~750mmストロークの場合は回生装置が必要です。

【ABAS12Hの場合】

垂直使用時にリード5、10、20の300mmストローク以上及びリード32の300~750mm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。

※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

ABAS12 (200W)

■ 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 ~ 1250 mm (50 mmピッチ)		
最高速度 ^{※2}	1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
ボールネジリード	32 mm	20 mm	10 mm
最大可搬質量	水平 20 kg	40 kg	80 kg
	垂直 3 kg	8 kg	20 kg
定格推力	105 N	170 N	341 N
本体最大断面外形	W 120 mm × H 76 mm		
全長	ストレート	ST + 369 mm	
	折曲げ	ST + 270.5 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)		

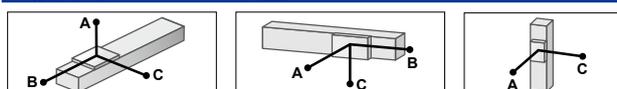
※1. 片振りでの繰返し位置決め精度

※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場合があります。

有効ストロークが600mm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.227 をご参照ください。

■ 許容オーバーハング量[※]



ABAS12-32 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	
5kg	2079	1694	1224	5kg	1224	1694	2079	1kg	6201	6201	
10kg	1135	834	627	10kg	627	834	1135	3kg	2057	2057	
20kg	842	422	362	20kg	362	422	842				

ABAS12-20 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		A	C	
15kg	946	548	445	15kg	445	548	946	3kg	2174	2174	
25kg	591	321	266	25kg	266	321	591	5kg	1315	1315	
40kg	441	205	182	40kg	182	205	441	8kg	833	833	

ABAS12-10 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		A	C	
30kg	729	299	278	30kg	278	299	729	5kg	1933	1933	
50kg	786	207	223	50kg	223	207	786	10kg	977	977	
80kg	1328	157	200	80kg	200	157	1328	20kg	503	503	

ABAS12-5 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	2476	430	513	30kg	513	430	2476	10kg	1317	1317	
50kg	1817	258	320	50kg	320	258	1817	20kg	670	670	
80kg	1517	160	208	80kg	208	160	1517	30kg	455	455	
100kg	1436	127	168	100kg	168	127	1436				

※ 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。

ABAS12H (400W)

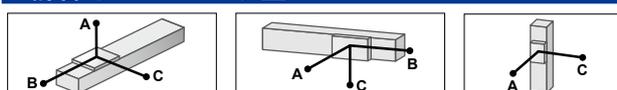
■ 基本仕様

モータ出力 AC	400 W			
ボールネジリード	32 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平 35 kg	50 kg	95 kg	115 kg
	垂直 8 kg	15 kg	25 kg	40 kg
定格推力	218 N	339 N	678 N	1360 N
全長	ストレート	ST + 385 mm		
	折曲げ	ST + 270.5 mm		

※ 加速度/減速度はP.229 をご参照ください。

※ 記載のない基本仕様、静的許容モーメント等はABAS12と共通となります。

■ 許容オーバーハング量[※]



ABAS12H-32 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	
10kg	1135	834	627	10kg	627	834	1135	3kg	2057	2057	
20kg	842	422	362	20kg	362	422	842	5kg	1228	1228	
35kg	925	286	294	35kg	294	286	925	8kg	762	762	

ABAS12H-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		A	C	
15kg	826	548	427	15kg	427	548	826	5kg	1315	1315	
30kg	485	263	218	30kg	218	263	485	10kg	672	672	
50kg	433	172	162	50kg	162	172	433	15kg	522	522	

ABAS12H-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		A	C	
30kg	528	270	230	30kg	230	270	528	5kg	1933	1933	
60kg	665	171	185	60kg	185	171	665	15kg	660	660	
95kg	1347	132	173	95kg	173	132	1347	25kg	409	409	

ABAS12H-5 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	2476	430	513	30kg	513	430	2476	15kg	885	885	
60kg	1672	215	270	60kg	270	215	1672	25kg	541	541	
90kg	1474	141	186	90kg	186	141	1474	40kg	350	350	
115kg	1378	109	146	115kg	146	109	1378				

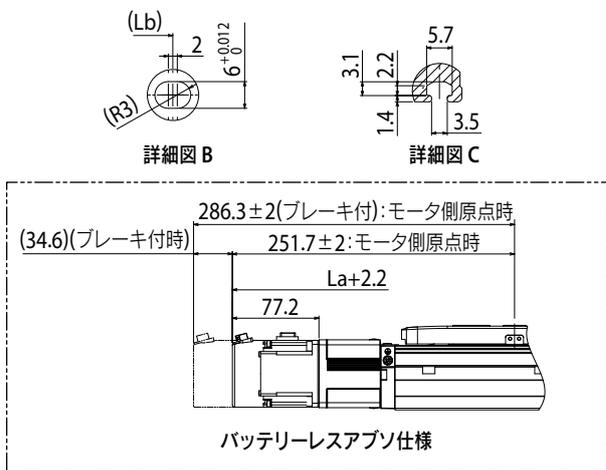
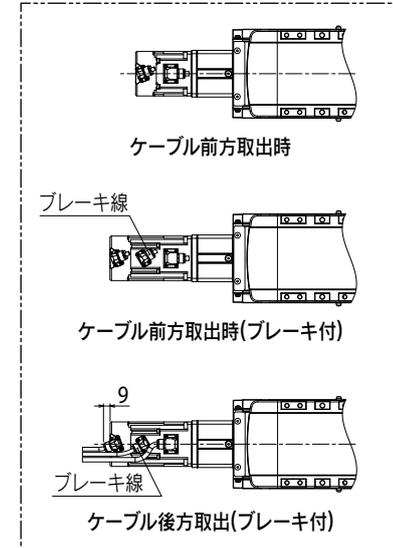
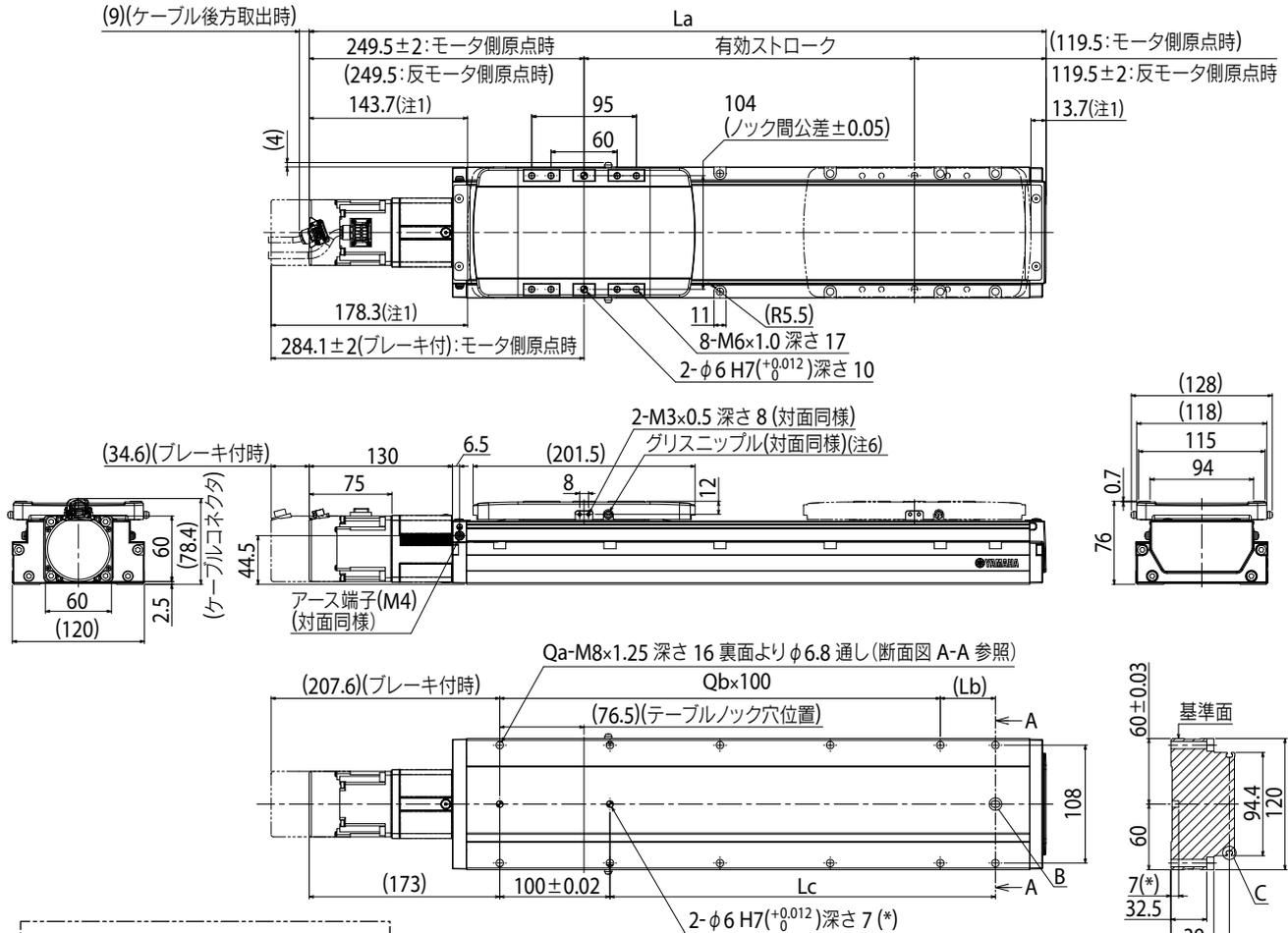
※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600 mm。



▶ 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。

ABAS12 ストレート (S)

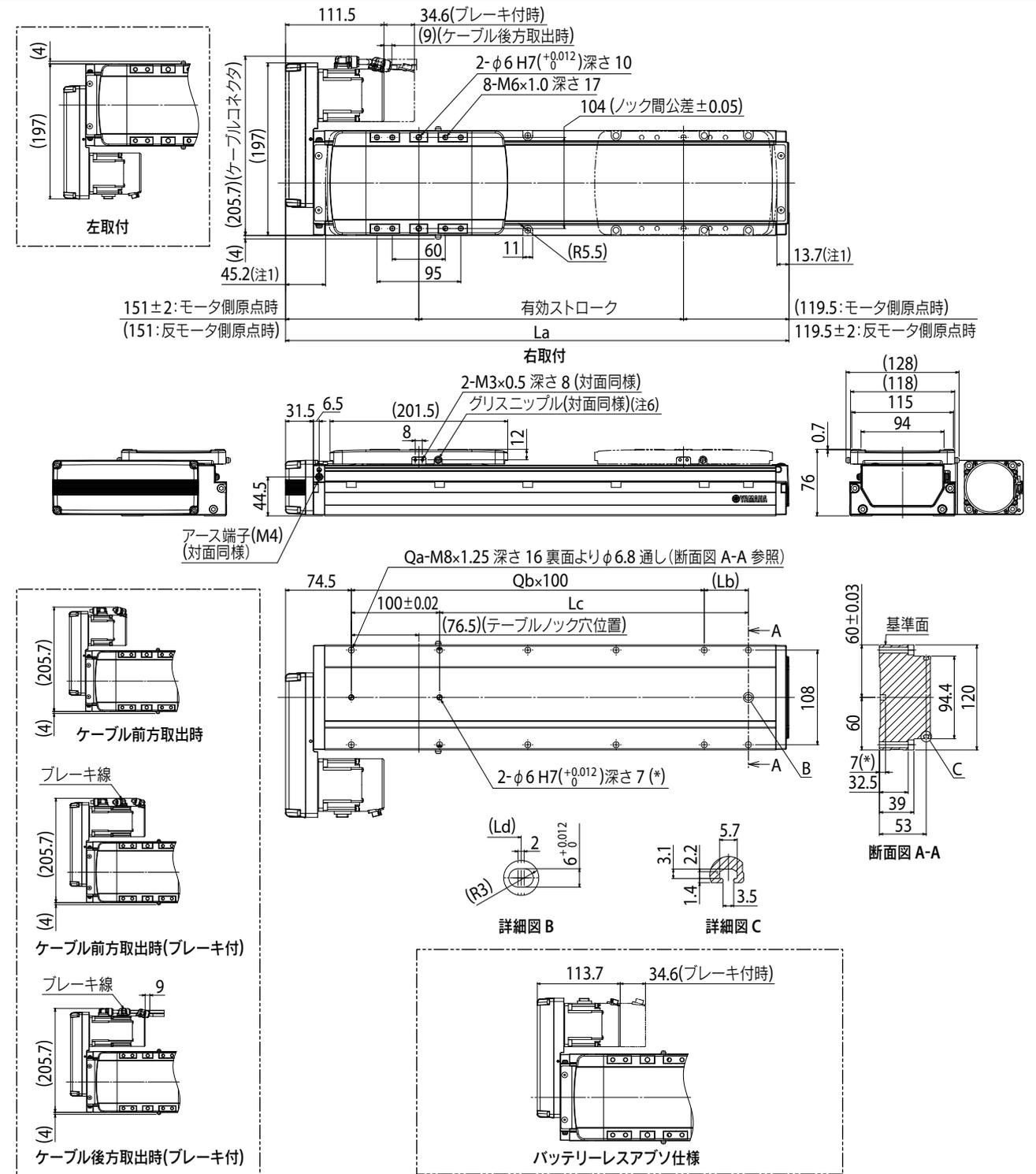
(9)ケーブル後方取出時



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には、パラメータを変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
 注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M6×1.0>は、首下長さ≧45 mm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<M8×1.25>は、首下長さ≧架台の厚さ+16 mm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.259参照)
 注7. 50ストロークの場合、本体を上面から固定する取付通し穴(Qa)の一部がスライダに隠れるため、4か所のみ使用可能です。そのため下面からの固定を推奨します。

有効ストローク	50 ^{※7}	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	
La	419	469	519	569	619	669	719	769	819	869	919	969	1019	1069	1119	1169	1219	1269	1319	1369	1419	1469	1519	1569	1619	
Lb	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	
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	
Qa	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	
Qb	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	
本体質量(kg) ^{※4}	5.3	5.7	6.1	6.5	6.9	7.3	7.7	8.1	8.5	8.9	9.4	9.8	10.2	10.7	11.1	11.5	12	12.4	12.9	13.3	13.7	14.2	14.6	15.1	15.5	
最高速度(mm/sec)	リード32	1800																								
	リード20	1200																								
	リード10	600																								
	リード5	300																								
速度設定	-																									
		90%	80%	70%	60%	55%	45%	40%	35%	30%	25%	20%	20%													

ABAS12 折曲げ (R/L)



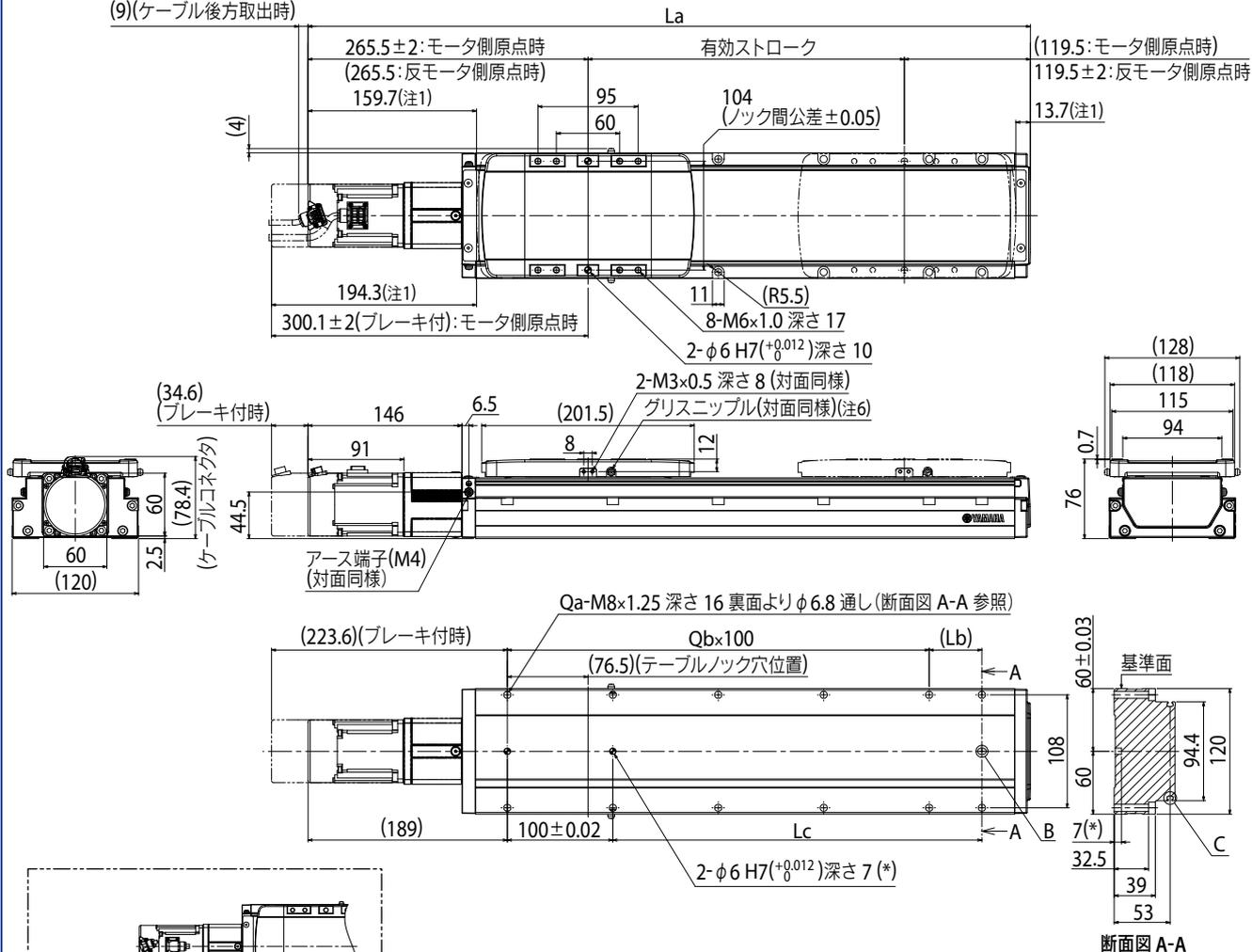
- 注1. 両端からのメカストップパによる停止位置です。
- 注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
- 注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M6×1.0>は、首下長さ<≦45 mm以上>を推奨します。
- 注4. プレーキ付モータ時は、本体質量が0.4kg増加します。
- 注5. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定:R30/可動:R50です。仕様により取出方向が異なります。
- 注6. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)
- 注7. 50ストロークの場合、本体を上面から固定する取付通し穴(Qa)の一部がスライドで隠れるため、4か所のみ使用可能です。そのため下面からの固定を推奨します。

有効ストローク	50 ^{※7}	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	1020.5	1070.5	1120.5	1170.5	1220.5	1270.5	1320.5	1370.5	1420.5	1470.5	1520.5
Lb	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
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
Qa	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
Qb	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13
本体質量(kg) ^{※4}	5.3	5.7	6.1	6.5	6.9	7.3	7.7	8.1	8.5	9	9.4	9.9	10.3	10.7	11.2	11.6	12	12.5	12.9	13.4	13.8	14.2	14.7	15.1	15.6
最高速度(mm/sec)	リード32	1800																							
	リード20	1200																							
	リード10	600																							
	リード5	300																							
	速度設定	-																							
%	90%	80%	70%	60%	55%	45%	40%	35%	30%	25%	20%	20%	20%	20%	20%	20%	20%	20%	20%	20%	20%	20%	20%	20%	20%

LCMR200
 GX
 LCM100
 YK-X
 Robonity
 PHASER
 FLIP-X
 TRANSERO
 XX-X
 YP-X
 CLEAN
 CONTROLLER INFORMATION
 LBAS
 LGXS
 LEAR
 ABAS
 AGXS
 ABAR
 フォット

ABAS12H ストレート (S)

(9)ケーブル後方取出時



ケーブル前方取出時

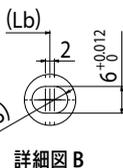
ブレーキ線

ケーブル前方取出時(ブレーキ付)

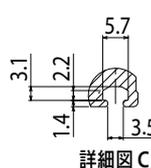
9

ブレーキ線

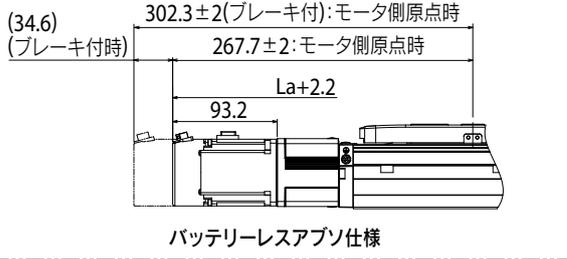
ケーブル後方取出(ブレーキ付)



詳細図 B



詳細図 C



バッテリーレスアプソ仕様

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には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M6×1.0>は、首下長さ<<45 mm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<M8×1.25>は、首下長さ<<架台の厚さ+16 mm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。

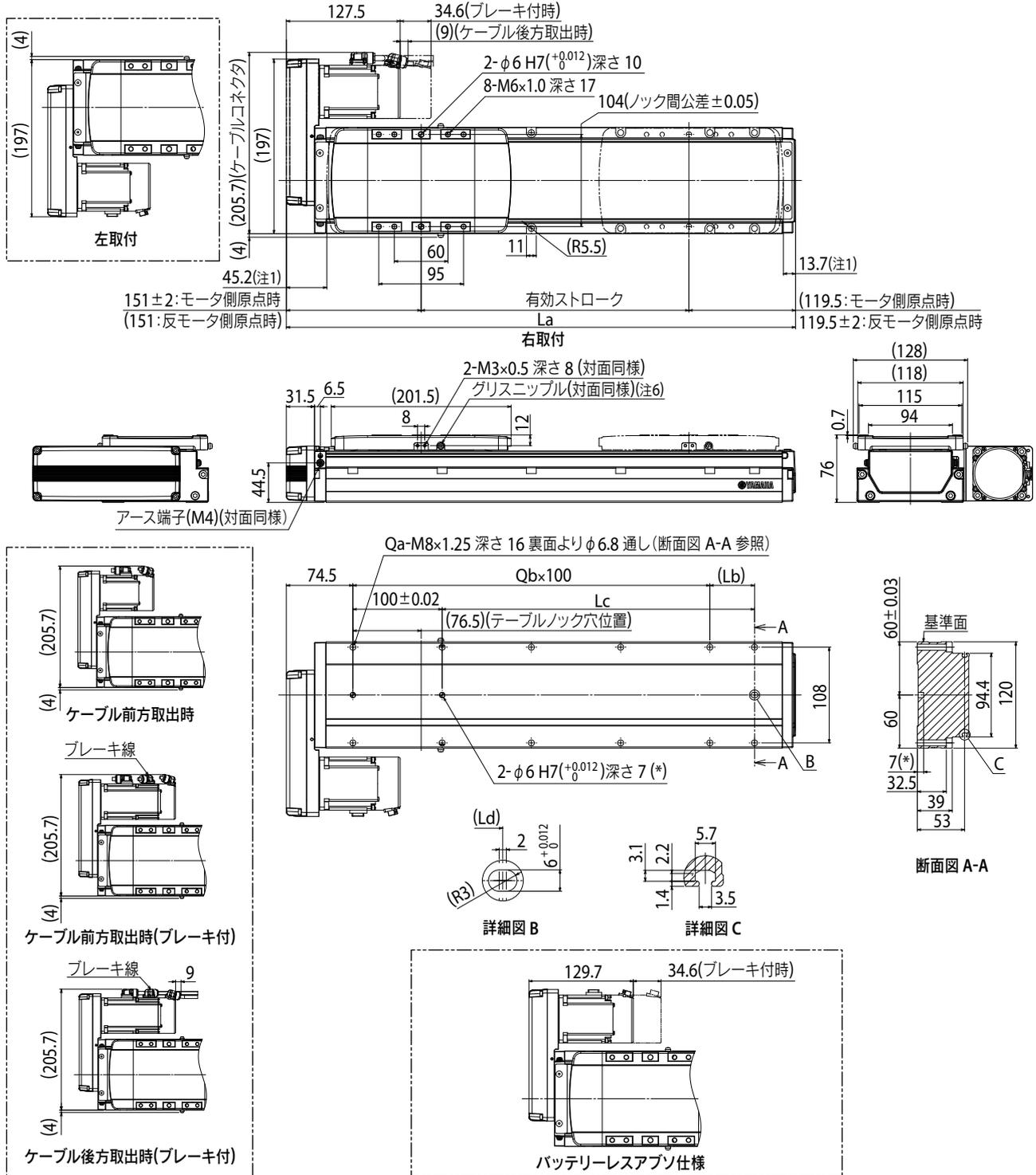
注5. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定:R30/可動:R50です。仕様により取出方向が異なります。

注6. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)

注7. 50ストロークの場合、本体を上面から固定する取付通し穴(Qa)の一部がスライダで隠れるため、4か所のみ使用可能です。そのため下面からの固定を推奨します。

有効ストローク	50 ^{※7}	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385	1435	1485	1535	1585	1635
Lb	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
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
Qa	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
Qb	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13
本体質量(kg) ^{※4}	5.6	6	6.4	6.8	7.2	7.6	8	8.4	8.8	9.2	9.7	10.1	10.5	11	11.4	11.8	12.3	12.7	13.2	13.6	14	14.5	14.9	15.4	15.8
最高速度(mm/sec)	リード32	1800											1620	1440	1260	1080	990	810	720	630	630	540	450	360	360
	リード20	1200											1080	960	840	720	660	540	480	420	420	360	300	240	240
	リード10	600											540	480	420	360	330	270	240	210	210	180	150	120	120
	リード5	300											270	240	210	180	165	135	120	105	105	90	75	60	60
	速度設定	-											90%	80%	70%	60%	55%	45%	40%	35%	35%	30%	25%	20%	20%

ABAS12H 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には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
 注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M6×1.0>は、首下長さ≦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<M8×1.25>は、首下長さ≦(架台の厚さ+16mm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.259参照)
 注7. ストロークの場合、本体を上から固定する取付通し穴(Qa)の一部がスライダで隠れるため、4か所のみ使用可能です。そのため下面からの固定を推奨します。

有効ストローク	50 ^{※7}	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	
La	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	1020.5	1070.5	1120.5	1170.5	1220.5	1270.5	1320.5	1370.5	1420.5	1470.5	1520.5	
Lb	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	
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	
Qa	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	
Qb	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	
本体質量(kg) ^{※4}	5.6	6	6.4	6.8	7.2	7.6	8	8.4	8.8	9.3	9.7	10.2	10.6	11	11.5	11.9	12.3	12.8	13.2	13.7	14.1	14.5	15	15.4	15.9	
最高速度(mm/sec)	リード32	1800																								
	リード20	1200																								
	リード10	600																								
	リード5	300																								
	速度設定	-																								

- LCMR200
- GX
- LCM100
- YK-X
- Robonity
- PHASER
- FLIP-X
- TRANSERO
- XX-X
- YP-X
- CLEAN
- CONTROLLER INFORMATION
- LBAS
- LGXS
- LEAR
- ABAS
- AGXS
- ABAR
- マクロー

AGXS05

Advancedモデル ● 単軸ロボット

● スライダタイプ



■ 注文型式

AGXS05										EP-01			
本体	加減速仕様 無記入: 標準 H: 高加減速仕様	リード指定 20: 20 mm 10: 10 mm 5: 5 mm	形状 ^{※1} 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: バッテリーレスアンプ/ブレーキなし BKBL: バッテリーレスアンプ/ブレーキ付き	側面カバー 無記入: 標準 W: T溝有り(両側) R: T溝有り(右側) L: T溝有り(左側)	ストローク ^{※2} 50 ~ 800 (50 mmピッチ)	ケーブル長 ^{※3} 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 ^{※4} 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50 ~ 550 (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. 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。
※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

■ 基本仕様

モータ出力 AC	50 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 φ12 (C5級)		
ストローク	50 mm ~ 800 mm (50 mmピッチ)		
最高速度 ^{※2}	1333 mm/sec	666 mm/sec	333 mm/sec
ボールネジリード	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平 5 kg 垂直 2 kg	8 kg 4 kg	13 kg 8 kg
定格推力	41 N	69 N	138 N
本体最大断面外形	W 48 mm × H 65 mm		
全長	ストレート ST + 195 mm	折曲げ ST + 161.5 mm	
クリーン度 ^{※3}	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当		
吸引量エア ^{※4}	30 Nℓ / min ~ 100 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)		

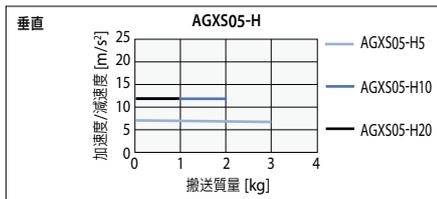
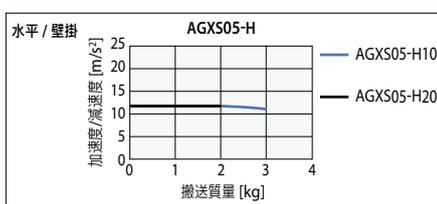
※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。
有効ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エア継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※ 加速度/減速度はP.231をご参照ください。

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	50 mm ~ 550 mm (50 mmピッチ)		
ボールネジリード	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	2 kg	3 kg	-
最高加速度	水平 11.77 m/s ² (1.2 G)	11.77 m/s ² (1.2 G)	-
最大可搬質量	1 kg	2 kg	3 kg
最高加速度	垂直 11.77 m/s ² (1.2 G)	11.77 m/s ² (1.2 G)	7.17 m/s ² (0.7 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[※]

AGXS05-20			AGXS05-10			AGXS05-5				
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	898	269	350	2kg	323	234	809	1kg	452	452
5kg	583	112	159	5kg	119	76	427	2kg	217	217

AGXS05-5			AGXS05-H20			AGXS05-H10			AGXS05-H5		
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)			垂直使用時 (単位: mm)		
	A	B	C		A	B	C		A	C	
3kg	4604	281	497	3kg	439	245	4371	4kg	183	183	
8kg	2197	101	179	8kg	117	65	1812	6kg	111	111	
13kg	1593	59	105	13kg	42	24	1000	8kg	75	75	

※ 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

静的許容モーメント (単位: N・m)		
MY	MP	MR
24	27	23

■ 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[※]

AGXS05-H20			AGXS05-H10			AGXS05-H5				
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
1kg	498	324	323	1kg	297	288	468	1kg	223	223
2kg	230	157	150	2kg	123	120	199	3kg	138	138

※ 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550 mm。

■ 高加減速時の有効ストロークと最高速度

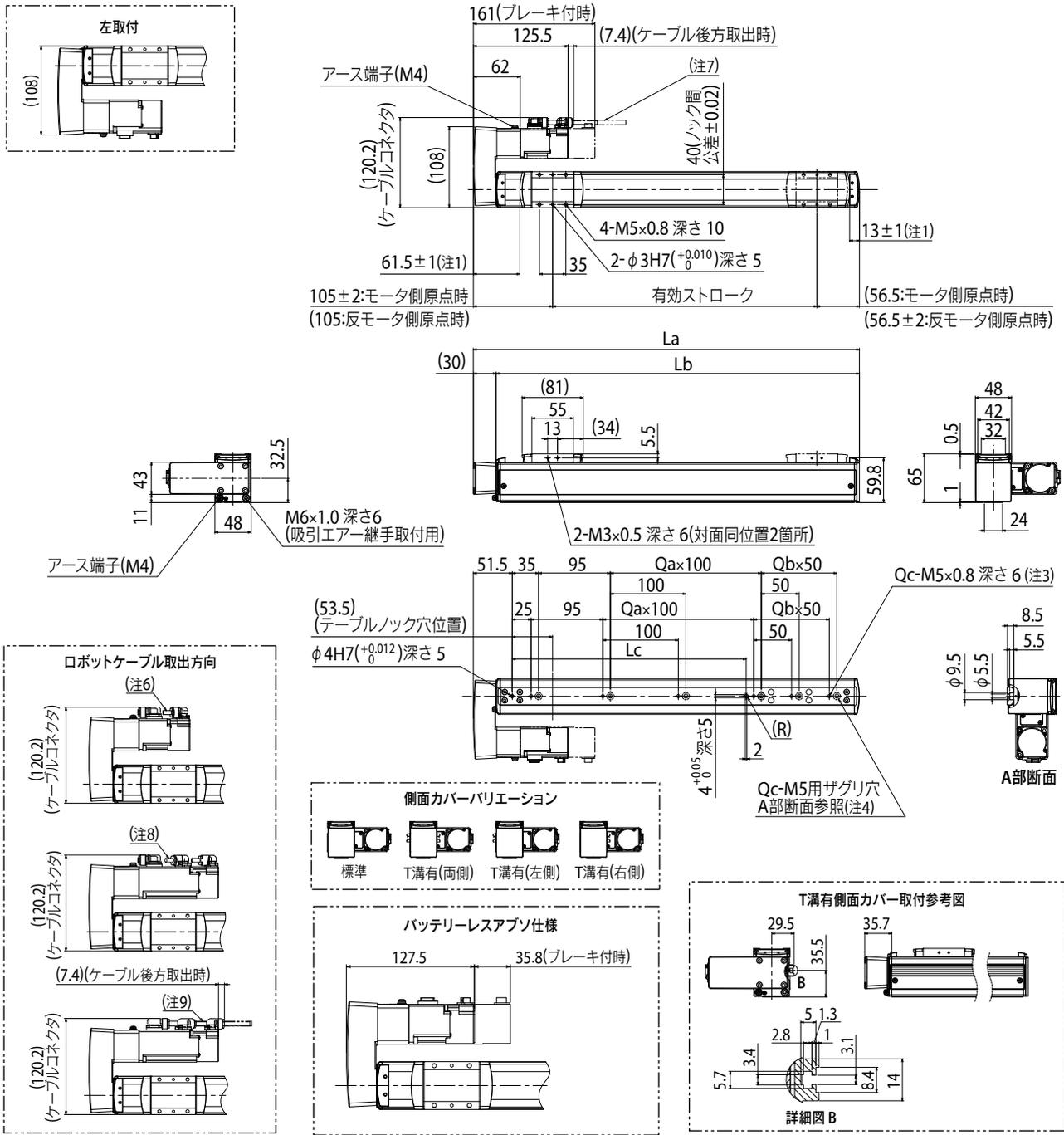
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550
最高速度 (mm/sec)	リード20	1333									
	リード10	666									
	リード5	333									

※ 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50 ~ 550 (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、動作アキュラシーとモータ負荷率を考慮する必要があります。(P.143参照)
※ 加速度/減速度はP.232をご参照ください。



▶ 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。

AGXS05 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には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
 注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリューを外して固定してください。
 注4. ザグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを外して固定してください。
 使用する六角穴付ボルト(M5×0.8)は首下長さ15mm以下としてください。
 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。
 注11. T溝有側面カバーはセンサ取付用です。
 注12. 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13. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La	211.5	261.5	311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5
Lb	181.5	231.5	281.5	331.5	381.5	431.5	481.5	531.5	581.5	631.5	681.5	731.5	781.5	831.5	881.5	931.5
Lc	110	110	110	110	310	310	310	310	310	310	610	610	610	610	610	610
Qa	0	0	0	0	2	2	2	2	2	2	5	5	5	5	5	5
Qb	0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5
Qc	2	3	4	5	4	5	6	7	8	9	7	8	9	10	11	12
本体質量(kg) ^{※5}	1.9	2.1	2.2	2.4	2.5	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.5	3.6	3.8	3.9	4.1	4.2
最高速度(mm/sec)	リード20	1333										1066	933	800	666	
	リード10	666										532	466	400	333	
	リード5	333										266	233	200	166	
	速度設定	-										80%	70%	60%	50%	

AGXS05L

Advancedモデル

● 単軸ロボット

● スライダタイプ



■ 注文型式

AGXS05L

本体	加減速仕様 無記入:標準 H:高加減速仕様	リード指定 20:20mm 10:10mm 5:5mm	形状 ^{※1} S:ストレート R:右折曲げ L:左折曲げ	モータ仕様 S:標準/ブレイキなし BK:標準/ブレイキ付き BL:バッテリーレスアブソリュートブレイキなし BKBL:バッテリーレスアブソリュートブレイキ付き	側面カバー 無記入:標準 W:T溝有り(両側) R:T溝有り(右側) L:T溝有り(左側)	ストローク ^{※2} 50~800 (50mmピッチ)	ケーブル長 ^{※3} R3:3m R5:5m R10:10m	ケーブル取出方向 R:モータ後方 F:モータ前方	EP-01	ポジション EP-01	ドライバ/モータ容量 A10:200W以下	回生装置 ^{※4} 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 ^{※5} 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50~550(50mm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. 垂直使用時で500mmストローク以上の場合は回生装置が必要です。

※5. モータ仕様为标准(S, BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。
 ※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

■ 基本仕様

モータ出力 AC	100 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φ12(C5級)		
ストローク	50 mm ~ 800 mm (50 mmピッチ)		
最高速度 ^{※2}	1333 mm/sec	666 mm/sec	333 mm/sec
ボールネジリード	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	12 kg	24 kg
	垂直	3 kg	6 kg
定格推力	水平	84 N	169 N
	垂直	169 N	339 N
本体最大断面外形	W 48 mm × H 65 mm		
全長	ストレート	ST + 236 mm	
	折曲げ	ST + 191.5 mm	
クリーン度 ^{※3}	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当		
吸引量エア ^{※4}	30 Nℓ/min ~ 100 Nℓ/min		
位置検出器	アブソリュートエンコーダ		
位置検出器	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場合があります。
 有効ストロークが600mm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.233をご参照ください。

■ 許容オーバーハング量[※]

AGXS05L-20		AGXS05L-10		AGXS05L-5	
水平使用時	壁面取付使用時	水平使用時	壁面取付使用時	水平使用時	壁面取付使用時
(単位:mm)	(単位:mm)	(単位:mm)	(単位:mm)	(単位:mm)	(単位:mm)
A	B	A	B	A	B
3kg	1755	559	426	10kg	3127
8kg	737	200	153	20kg	1841
12kg	608	133	104	32kg	1554

垂直使用時	壁面取付使用時	垂直使用時	壁面取付使用時	垂直使用時	壁面取付使用時
(単位:mm)	(単位:mm)	(単位:mm)	(単位:mm)	(単位:mm)	(単位:mm)
A	C	A	C	A	C
1kg	1486	1486	6kg	277	316
2kg	730	730	12kg	101	115
3kg	478	478	24kg	12	14

※ 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

MY	MP	MR
72	72	64

■ 適用コントローラ

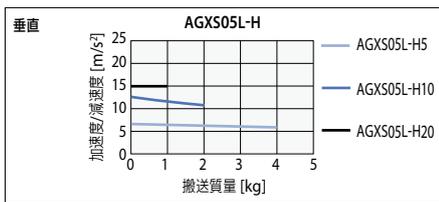
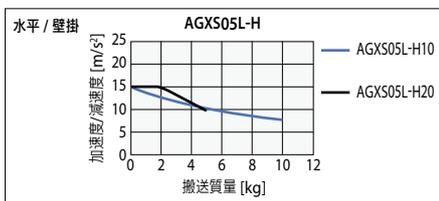
コントローラ	運転方法
EP-01	ポイントトレース/リモートコマンド

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	50 mm ~ 550 mm (50 mmピッチ)		
ボールネジリード	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	5 kg	10 kg
	垂直	1 kg	2 kg
最高加速度	水平	14.72 m/s ² (1.5 G)	14.72 m/s ² (1.5 G)
	垂直	14.72 m/s ² (1.5 G)	6.65 m/s ² (0.7 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[※]

AGXS05L-H20		AGXS05L-H10		AGXS05L-H5	
水平使用時	壁面取付使用時	水平使用時	壁面取付使用時	垂直使用時	壁面取付使用時
(単位:mm)	(単位:mm)	(単位:mm)	(単位:mm)	(単位:mm)	(単位:mm)
A	B	A	B	A	C
2kg	675	501	332	1kg	728
5kg	330	191	131	2kg	762

※ 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550 mm。

■ 高加減速時の有効ストロークと最高速度

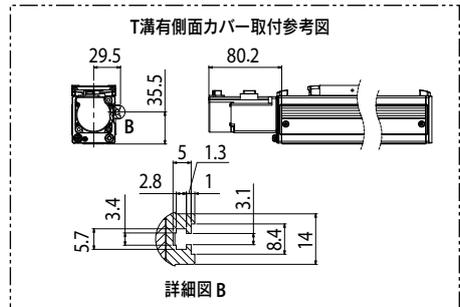
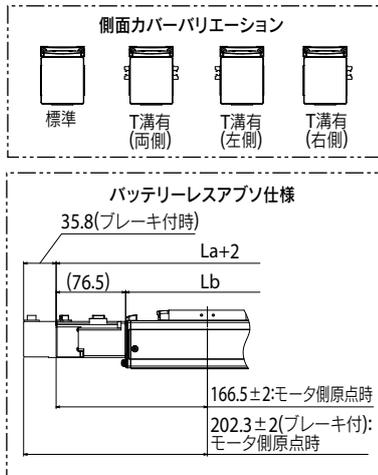
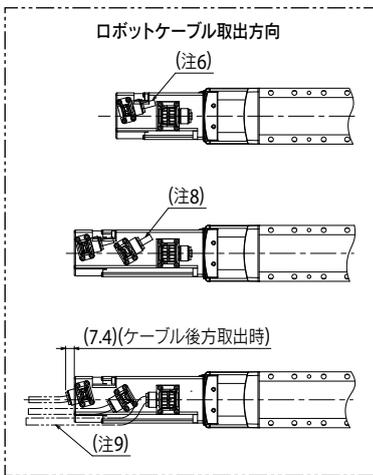
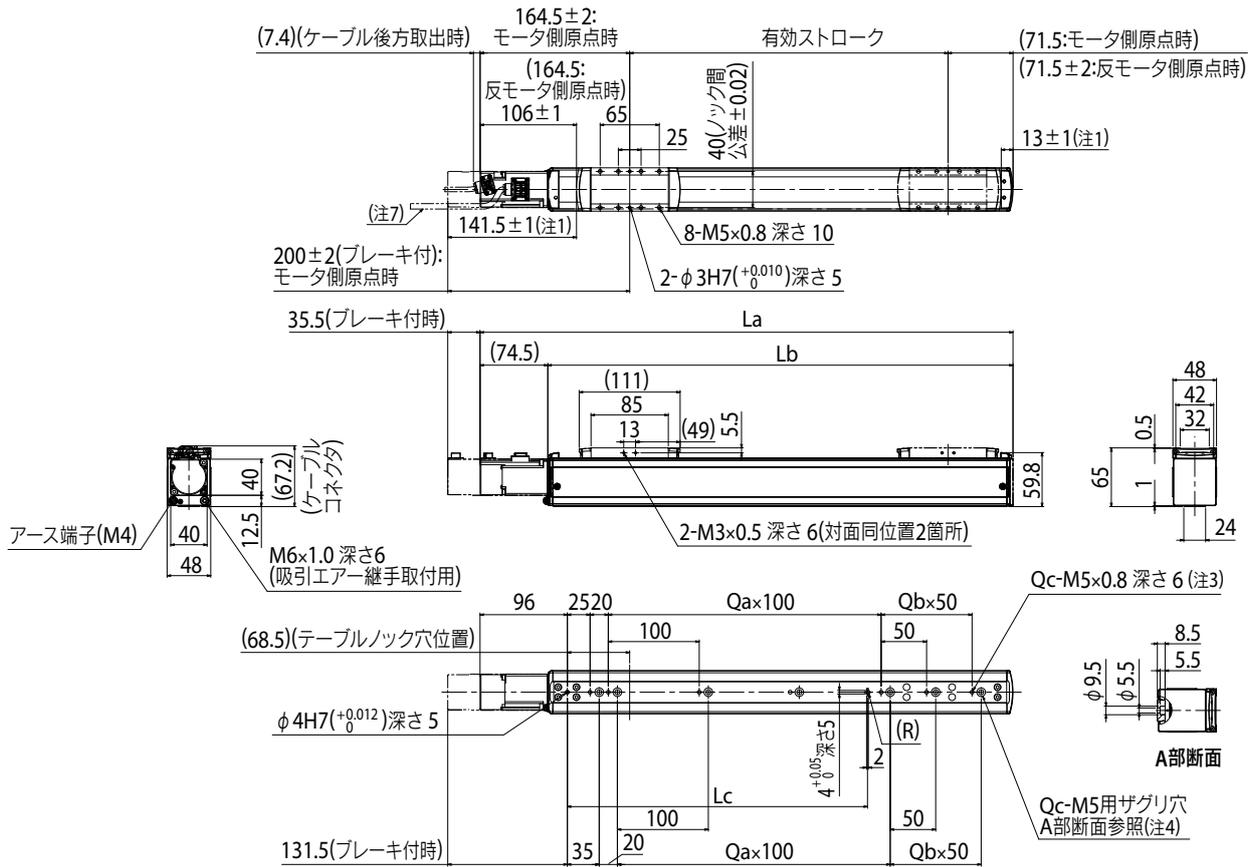
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	
最高速度 (mm/sec)	リード20	1333										
	リード10	666										
	リード5	333										

※ 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50~550(50mm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、動作アキュリティとモータ負荷率を考慮する必要があります。(P.143参照)
 ※ 加速度/減速度はP.234をご参照ください。



▶ 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。

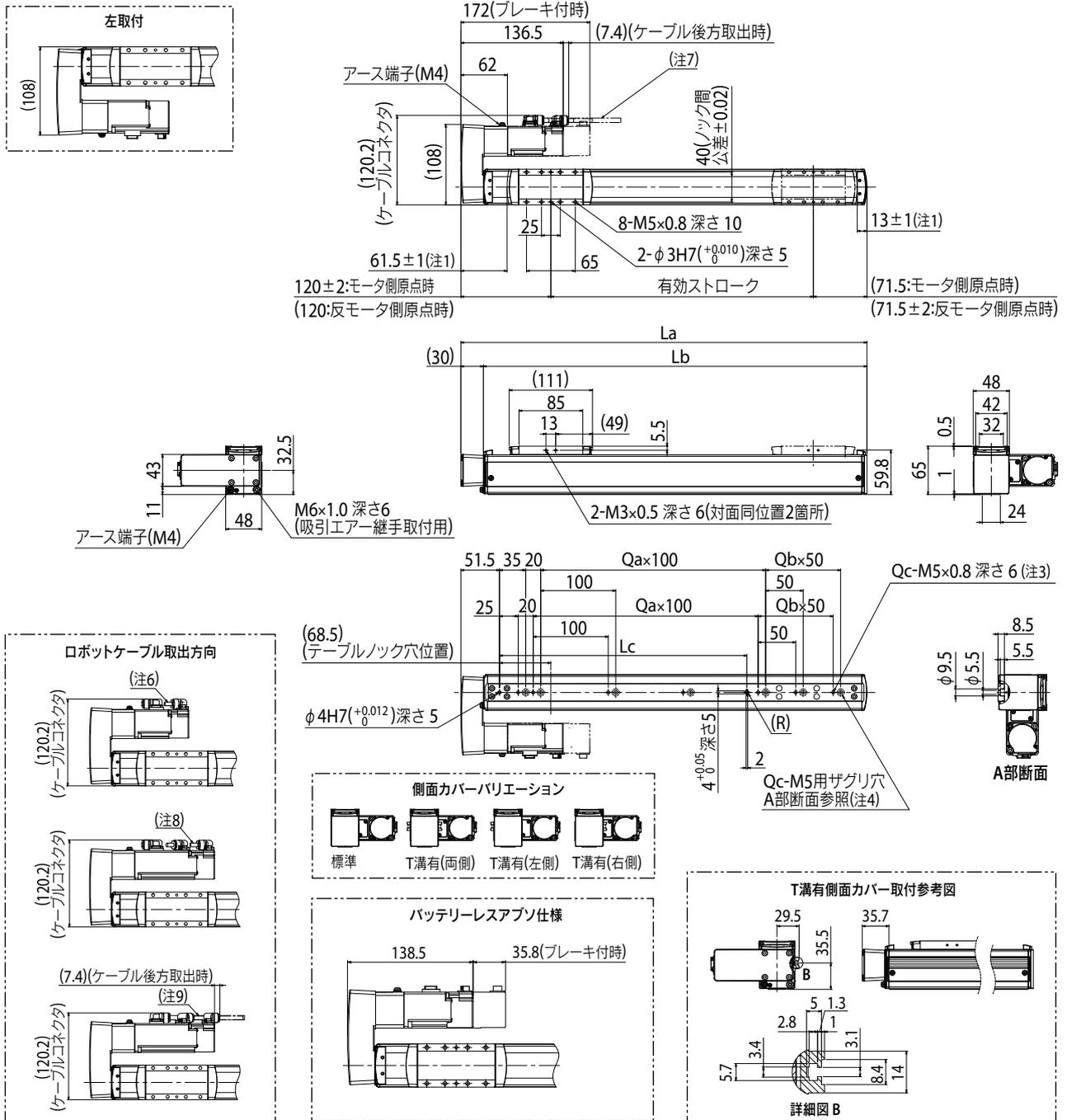
AGXS05L ストレート (S)



- 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には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
- 注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリューを外して固定してください。
- 注4. サグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを外して固定してください。使用する六角穴付ボルト(M5×0.8)は首下長さ15mm以下としてください。
- 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(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以上でご利用ください。
- 注11. T溝有側面カバーはセンサ取付用です。
- 注12. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
La	286	336	386	436	486	536	586	636	686	736	786	836	886	936	986	1036	
Lb	211.5	261.5	311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5	
Lc	130	130	130	130	330	330	330	330	330	330	630	630	630	630	630	630	
Qa	1	1	1	1	3	3	3	3	3	3	6	6	6	6	6	6	
Qb	0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5	
Qc	3	4	5	6	5	6	7	8	9	10	8	9	10	11	12	13	
本体質量 (kg)※5	1.8	1.9	2.1	2.2	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.5	3.6	3.8	3.9	4.1	
最高速度 (mm/sec)	リード20												1066	933	800	666	
	リード10												666	532	466	400	333
	リード5												333	266	233	200	166
	速度設定												-	80%	70%	60%	50%

AGXS05L 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には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
- 注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリューを外して固定してください。
- 注4. サグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを外して固定してください。
- 注5. 使用する六角穴付ボルト (M5×0.8) は首下長さ15mm以下としてください。
- 注6. プレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
- 注7. ロボットケーブル前方取出時です。
- 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. T溝有側面カバーはセンサ取付用です。
- 注12. 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13. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800		
La	241.5	291.5	341.5	391.5	441.5	491.5	541.5	591.5	641.5	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5		
Lb	211.5	261.5	311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5		
Lc	130	130	130	130	330	330	330	330	330	330	630	630	630	630	630	630		
Qa	1	1	1	1	3	3	3	3	3	3	6	6	6	6	6	6		
Qb	0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5		
Qc	3	4	5	6	5	6	7	8	9	10	8	9	10	11	12	13		
本体質量 (kg) ^{※5}	2.2	2.3	2.5	2.6	2.8	3.0	3.1	3.3	3.4	3.6	3.7	3.9	4.0	4.2	4.3	4.5		
最高速度 (mm/sec)	リード20												1333					
	リード10												666					
	リード5												333					
	速度設定												-	80%	70%	60%	50%	

AGXS07

Advancedモデル ● 単軸ロボット

● スライダタイプ



■ 注文型式

AGXS07										EP-01					
本体	加減速仕様 無記入:標準 H:高加減速仕様	リード指定 30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	形状 ^{※1} 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/ブレーキなし BKBL:バッテリーレスアプ/ブレーキ付き	側面カバー 無記入:標準 W:T溝有り(右側) R:T溝有り(右側) L:T溝有り(左側)	ストローク ^{※2} 50~1100 (50mmピッチ)	ケーブル長 ^{※3} R3:3m R5:5m R10:10m	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 ^{※4} EP-01	ドライバ: モータ容量 A10:200W以下	再生装置 ^{※4} 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	バネ ^{※5} 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50~650(50mm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. 垂直使用時に500mmストローク以上の場合は再生装置が必要です。
 ※5. 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。
 ※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータ変更が可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

■ 基本仕様

モータ出力 AC	100 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φ15 (C5級)			
ストローク	50 mm ~ 1100 mm (50 mmピッチ)			
最高速度 ^{※2}	1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード	30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平 10 kg / 2 kg	25 kg / 4 kg	45 kg / 8 kg	85 kg / 16 kg
定格推力	56 N	84 N	169 N	339 N
本体最大断面外形	W 70 mm × H 76.5 mm			
全長	ストレート	ST + 276.5 mm		
	折曲げ	ST + 232 mm		
クリーン度 ^{※3}	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当			
吸引量エア ^{※4}	30 Nℓ / min ~ 115 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場合があります。
 有効ストロークが700mm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.235をご参照ください。

■ 許容オーバーハング量[※]

AGXS07-30 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 3078 1509 1221	2kg 1237 1442 2975	1kg 2335 2335
6kg 1191 501 418	6kg 393 435 1062	2kg 1158 1158
10kg 957 317 282	10kg 244 251 793	
AGXS07-20 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	A C
10kg 1327 370 358	10kg 313 304 1164	1kg 3416 3416
20kg 1136 186 188	20kg 131 119 804	2kg 1701 1701
25kg 1509 163 173	25kg 109 97 1010	4kg 841 841
AGXS07-10 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	A C
15kg 2420 338 372	15kg 306 271 2192	3kg 1688 1688
30kg 1531 160 176	30kg 106 94 1155	6kg 827 827
45kg 1181 101 111	45kg 39 34 623	8kg 612 612
AGXS07-5 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 2915 172 197	30kg 122 106 2458	6kg 907 907
50kg 2535 96 110	50kg 34 30 1476	9kg 591 591
85kg 2024 49 56	85kg 0 0 0	16kg 314 314

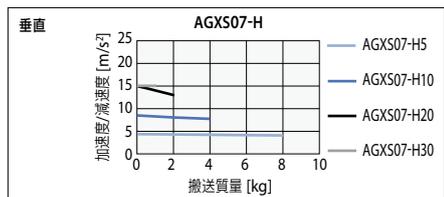
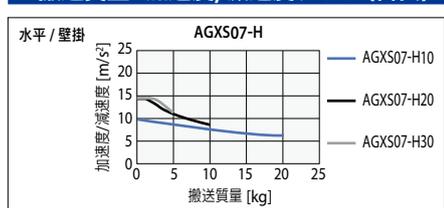
※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
 ※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

高加減速でご使用の場合(高加減速仕様)

■ 基本仕様

ストローク	50 mm ~ 650 mm (50 mmピッチ)			
ボールネジリード	30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	5 kg	10 kg	20 kg	-
最高加速度	水平 14.72 m/s ² (1.5 G)	14.72 m/s ² (1.5 G)	9.64 m/s ² (1 G)	-
最大可搬質量	1 kg	2 kg	4 kg	8 kg
最高加速度	垂直 14.72 m/s ² (1.5 G)	14.72 m/s ² (1.5 G)	8.44 m/s ² (0.9 G)	4.32 m/s ² (0.4 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[※]

AGXS07-H30 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 1020 897 608	2kg 579 830 976	1kg 1165 1165
5kg 461 346 245	5kg 208 279 401	
AGXS07-H20 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
3kg 1224 758 640	3kg 600 692 1175	1kg 1793 1793
6kg 684 369 321	6kg 274 303 621	2kg 891 891
10kg 459 214 190	10kg 138 147 376	
AGXS07-H10 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
5kg 2208 622 665	5kg 603 556 2129	1kg 3012 3012
12kg 991 249 266	12kg 200 182 890	2kg 1487 1487
20kg 637 142 152	20kg 83 75 497	4kg 725 725

※ 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	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
リード30	1800												
最高速度 (mm/sec)	1200												
リード20	600												
リード10	300												
リード5	300												

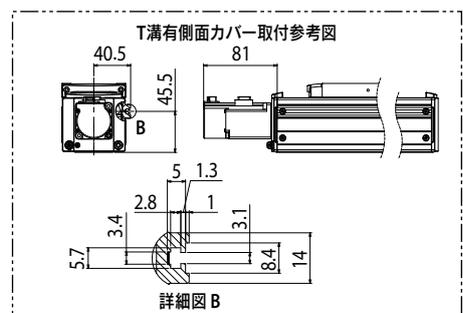
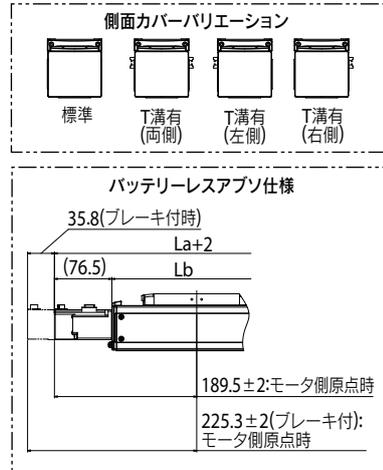
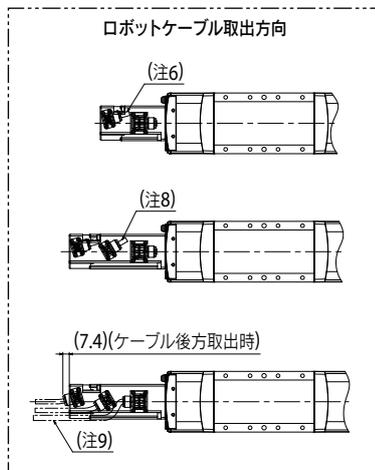
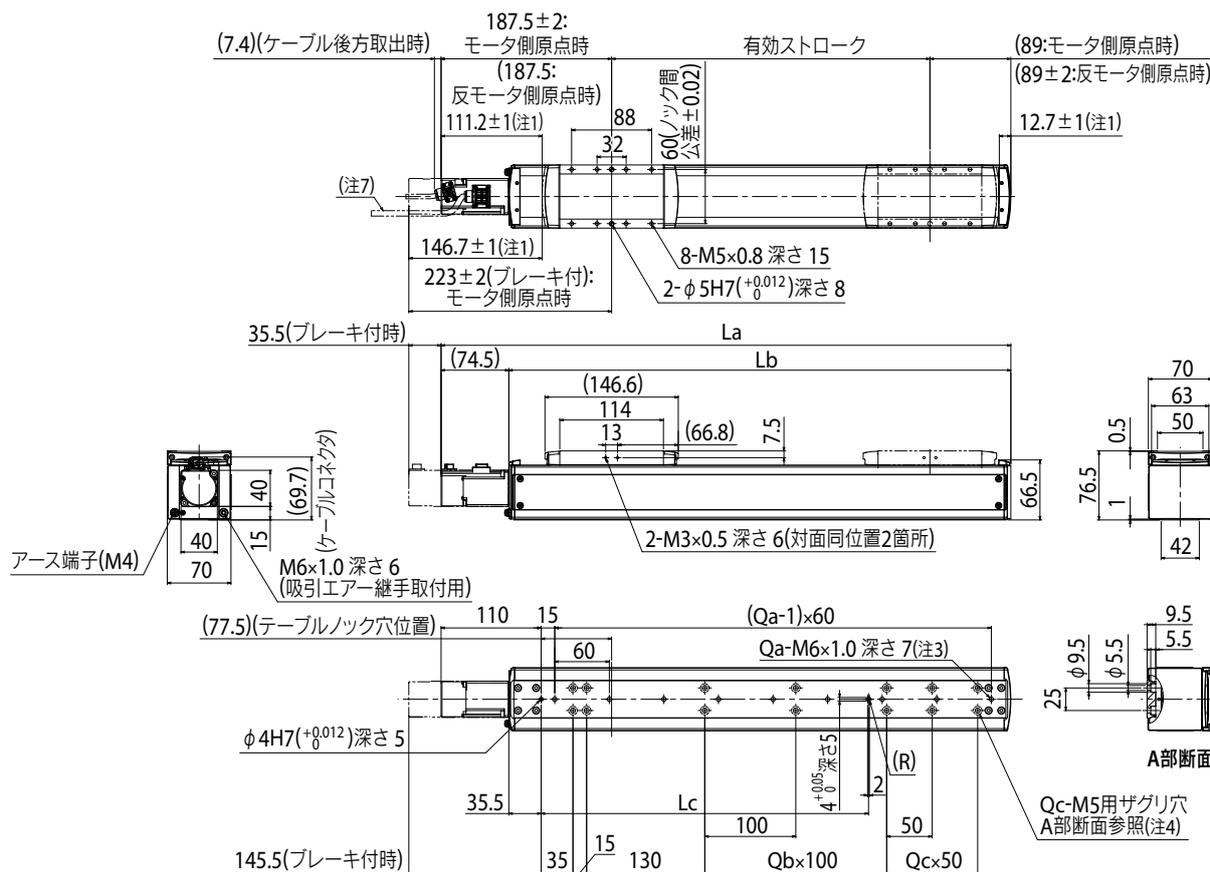
※ 高加減速仕様でご使用の場合、折曲げ仕様のご使用はできません。
 ※ 高加減速仕様は50~650(50mmピッチ)でご使用ください。
 ※ 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。
 ※ 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。
 ※ 高加減速仕様でご使用の場合、動作アキュラティとモータ負荷率を考慮する必要があります。(P.143参照)
 ※ 加速度/減速度はP.237をご参照ください。



▶ 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。

ユニオンマテリアル
LCMR200
単軸ロボット
GX
ユニオンマテリアル
LCM100
ユニオンマテリアル
YK-X
単軸ロボット
Robonity
ユニオンマテリアル
PHASER
単軸ロボット
FLIP-X
小型単軸ロボット
TRANSERO
直交ロボット
XX-X
ヒック&ブレイズ
YP-X
クリーン
コントローラ
INFORMATION
各種情報
LBAS
LGXS
LEAR
ABAS
AGXS
ABAR
マテリアル

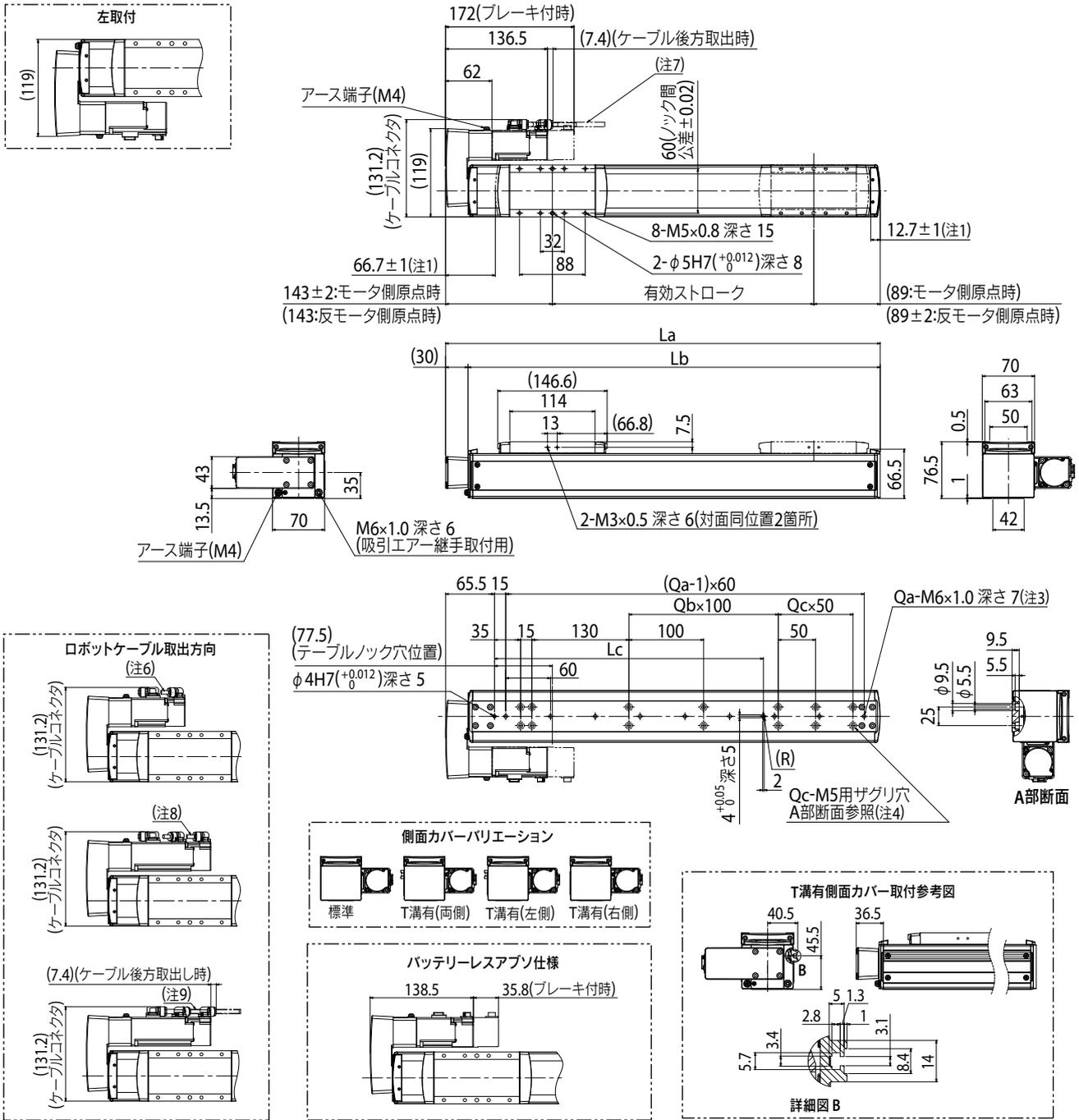
AGXS07 ストレート (S)



- 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には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
- 注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリューを外して固定してください。
- 注4. ザグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを外して固定してください。使用する六角穴付ボルト(M5×0.8)は首下長さ15mm以下としてください。
- 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。
- 注11. T溝有側面カバーはセンサ取付用です。
- 注12. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)

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	326.5	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5	726.5	776.5	826.5	876.5	926.5	976.5	1026.5	1076.5	1126.5	1176.5	1226.5	1276.5	1326.5	1376.5		
Lb	252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302		
Lc	160	160	160	160	360	360	360	360	360	360	360	360	760	760	760	760	760	760	760	760	760	760		
Qa	4	5	5	6	7	8	9	10	10	11	12	13	14	15	15	16	17	18	19	20	20	21		
Qb	0	0	0	0	2	2	2	2	2	2	2	2	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6		
Qc	0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	6	7	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9		
Qd	6	8	10	12	10	12	14	16	18	20	22	24	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36		
本体質量(kg) ^{※5}	3.6	3.8	4.1	4.4	4.7	4.9	5.2	5.5	5.7	6.0	6.3	6.6	6.8	7.1	7.4	7.6	7.9	8.2	8.5	8.7	9.0	9.3		
最高速度(mm/sec)	リード30											1800	1530	1350	1170	990	900	810	720	630				
	リード20											1200	1020	900	780	660	600	540	480	420				
	リード10											600	510	450	390	330	300	270	240	210				
	リード5											300	255	225	195	165	150	135	120	105				
	速度設定											-	85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%				

AGXS07 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には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
- 注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリューを取外して固定してください。
- 注4. サグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを取外して固定してください。
- 使用する六角穴付ボルト(M5×0.8)は首下長さ15mm以下としてください。
- 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。
- 注11. T溝有側面カバーはセンサー取付用です。
- 注12. 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13. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)

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	282	332	382	432	482	532	582	632	682	732	782	832	882	932	982	1032	1082	1132	1182	1232	1282	3321						
Lb	252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302						
Lc	160	160	160	160	360	360	360	360	360	360	360	360	760	760	760	760	760	760	760	760	760	760						
Qa	4	5	5	6	7	8	9	10	10	11	12	13	14	15	15	16	17	18	19	20	20	21						
Qb	0	0	0	0	2	2	2	2	2	2	2	2	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6						
Qc	0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	6	7	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9						
Qd	6	8	10	12	10	12	14	16	18	20	22	24	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36						
本体質量 (kg) ^{※5}	4.0	4.2	4.5	4.8	5.1	5.3	5.6	5.9	6.1	6.4	6.7	7.0	7.2	7.5	7.8	8.0	8.3	8.6	8.9	9.1	9.4	9.7						
最高速度 (mm/sec)	リード30															1800	1530	1350	1170	990	900	810	720	630				
	リード20															1200												
	リード10															600	510	450	390	330	300	270	240	210				
	リード5															300	255	225	195	165	150	135	120	105				
速度設定															-	85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%					

AGXS10

Advancedモデル ● 単軌ロボット

● スライダタイプ



注文型式

AGXS10

本体	加減速仕様 無記入: 標準 H: 高加減速仕様	リード指定 30: 30 mm 20: 20 mm 10: 10 mm 5: 5 mm	形状 ^{※1} 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 ^{※2} 100~1250 (50 mmピッチ)	ケーブル長 ^{※3} 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	EP-01	ポジション EP-01	ドライバー: モータ容量 A10: 200W以下	回生装置 ^{※4} 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 ^{※5} 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100~650(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。
 水平使用時にリード10、20、30の300~800mm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。
 ※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

基本仕様

モータ出力 AC	200 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 φ15 (C5級)		
ストローク	100 mm~1250 mm (50 mmピッチ)		
最高速度 ^{※2}	1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
ボールネジリード	30 mm	20 mm	10 mm
最大可搬質量	水平	25 kg	40 kg
	垂直	4 kg	8 kg
定格推力	113 N	170 N	341 N
本体最大断面外形	W 100 mm × H 99.5 mm		
全長	ストレート	ST + 250.5 mm	
	折曲げ	ST + 220.5 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	アプソリュートエンコーダ バッテリーレスアプ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700mm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。
 ※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.238をご参照ください。

許容オーバーハング量[※]

AGXS10-30 水平使用時 (単位: mm)	A	B	C
10kg	878	537	292
20kg	609	256	146
25kg	608	211	124
AGXS10-20 水平使用時 (単位: mm)	A	B	C
15kg	1269	451	282
25kg	754	253	158
40kg	466	142	88
AGXS10-10 水平使用時 (単位: mm)	A	B	C
30kg	1794	298	203
50kg	1358	162	111
80kg	1266	86	59
AGXS10-5 水平使用時 (単位: mm)	A	B	C
30kg	5605	321	225
50kg	3694	177	124
80kg	2619	95	67
100kg	2224	68	48

壁面取付使用時 (単位: mm)	A	B	C
10kg	271	473	803
20kg	118	192	481
25kg	93	147	454
垂直使用時 (単位: mm)	A	C	
1kg	4135	4135	
4kg	985	985	

壁面取付使用時 (単位: mm)	A	B	C
15kg	252	387	1159
25kg	123	189	629
40kg	51	78	311
壁面取付使用時 (単位: mm)	A	B	C
30kg	162	234	1623
50kg	68	98	1060
80kg	16	22	552
壁面取付使用時 (単位: mm)	A	B	C
30kg	181	258	5195
50kg	79	113	3111
80kg	22	31	1557
100kg	0	0	0

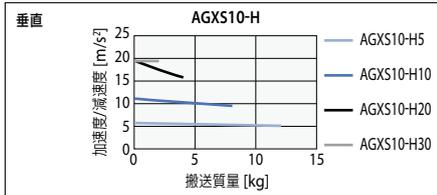
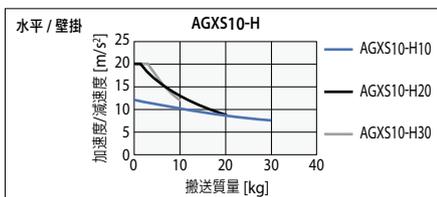
※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
 ※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

高加減速でご使用の場合(高加減速仕様)

基本仕様

ストローク	100 mm~650 mm (50 mmピッチ)		
ボールネジリード	30 mm	20 mm	10 mm
最大可搬質量	水平	10 kg	20 kg
	垂直	2 kg	4 kg
最高加速度	水平	19.62 m/s ² (2 G)	19.62 m/s ² (2 G)
	垂直	19.62 m/s ² (2 G)	10.84 m/s ² (1.1 G)
最高減速度	水平	11.71 m/s ² (1.2 G)	-
	垂直	5.53 m/s ² (0.6 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[※]

AGXS10-H30 水平使用時 (単位: mm)	A	B	C
3kg	1041	1117	541
6kg	581	534	266
10kg	384	300	153
AGXS10-H20 水平使用時 (単位: mm)	A	B	C
5kg	1218	844	493
12kg	575	326	193
20kg	375	177	106
AGXS10-H10 水平使用時 (単位: mm)	A	B	C
10kg	1851	568	383
20kg	973	263	177
30kg	671	162	109
壁面取付使用時 (単位: mm)	A	B	C
10kg	343	504	1784
20kg	136	199	885
30kg	67	98	552
壁面取付使用時 (単位: mm)	A	C	
3kg	1849	1849	
5kg	1086	1086	
8kg	788	788	

※ 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

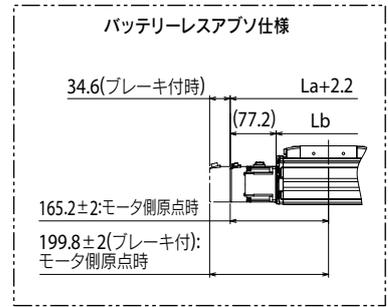
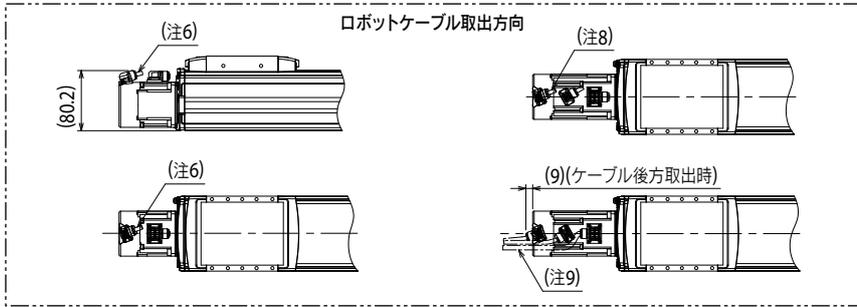
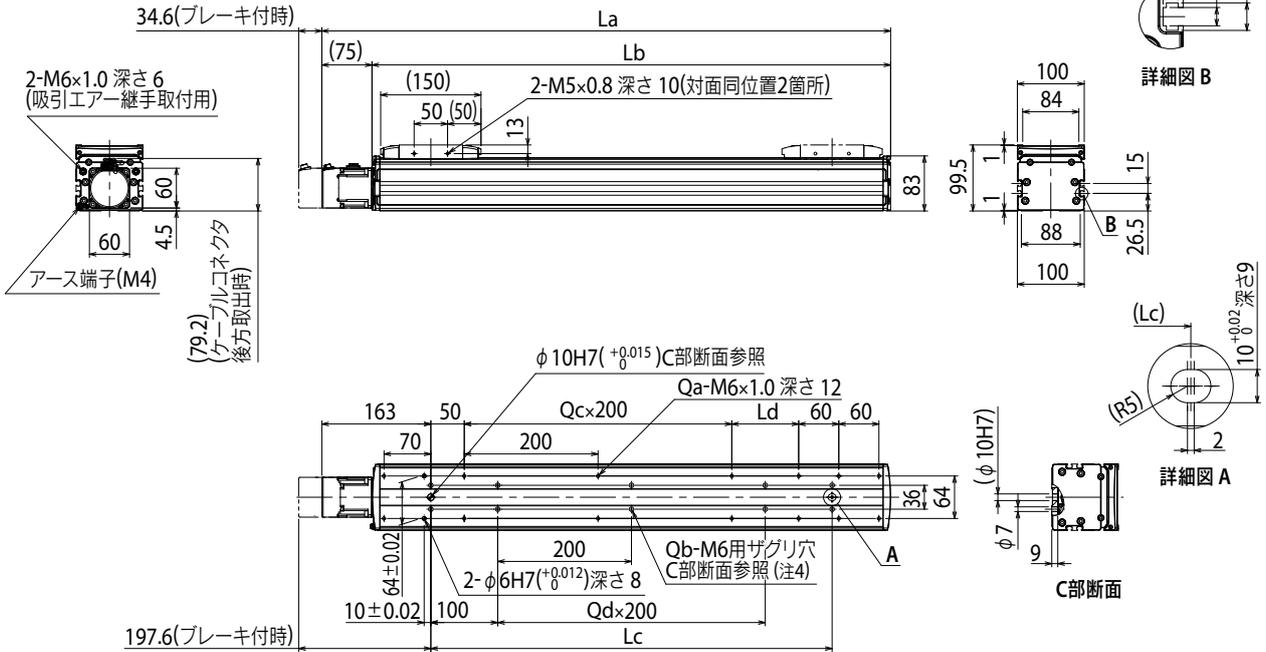
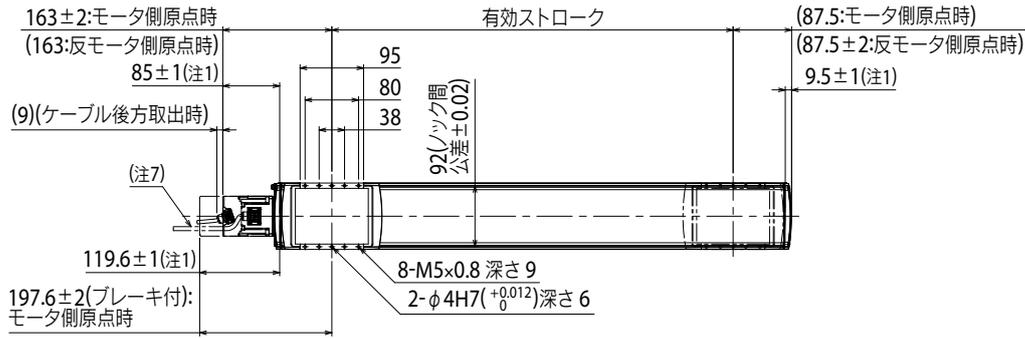
有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
最高速度 (mm/sec)	リード30	1800										
	リード20	1200										
	リード10	600										
	リード5	300										

※ 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100~650(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.143参照)
 ※ 加速度/減速度はP.240をご参照ください。



▶ 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。

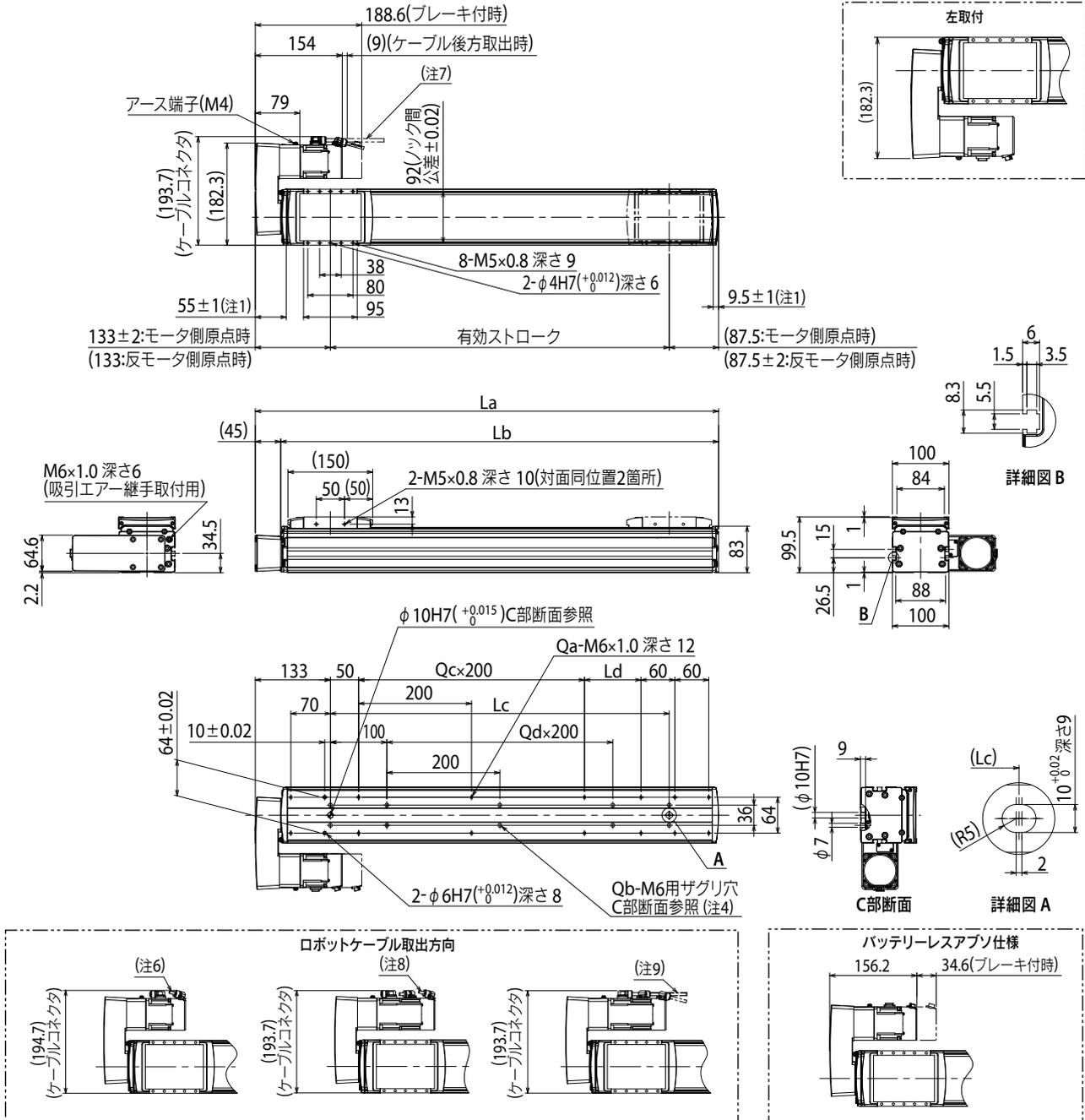
AGXS10 ストレート (S)



- 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には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
 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<M6×1.0>は、首下長さ<<20mm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<M6×1.0>は、首下長さ<<梁台の厚さ+10mm以上>>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. プレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.4kg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以上でご使用ください。
 注11. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)

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														
La	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5	650.5	700.5	750.5	800.5	850.5	900.5	950.5	1000.5	1050.5	1100.5	1150.5	1200.5	1250.5	1300.5	1350.5	1400.5	1450.5	1500.5														
Lb	275.5	325.5	375.5	425.5	475.5	525.5	575.5	625.5	675.5	725.5	775.5	825.5	875.5	925.5	975.5	1025.5	1075.5	1125.5	1175.5	1225.5	1275.5	1325.5	1375.5	1425.5														
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														
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														
Qa	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20														
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														
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														
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														
本体質量(Kg) ^{※5}	5.4	5.9	6.4	6.9	7.4	7.9	8.4	8.9	9.4	9.9	10.4	10.9	11.4	11.9	12.4	12.9	13.4	13.9	14.4	14.9	15.4	15.9	16.4	16.9														
最高速度(mm/sec)	リード30													1800																								
	リード20													1200																								
	リード10													600																								
	リード5													300																								
速度設定													-																									
														1530	1350	1170	990	900	810	720	630	540	450	360	270	180	90	75	85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	25%

AGXS10 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には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
- 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<M6×1.0>は、首下長さ<<20mm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<M6×1.0>は、首下長さ<< 架台の厚さ+10mm以上>>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. 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。
- 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.259参照)

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	
La	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	1020.5	1070.5	1120.5	1170.5	1220.5	1270.5	1320.5	1370.5	1420.5	1470.5	
Lb	275.5	325.5	375.5	425.5	475.5	525.5	575.5	625.5	675.5	725.5	775.5	825.5	875.5	925.5	975.5	1025.5	1075.5	1125.5	1175.5	1225.5	1275.5	1325.5	1375.5	1425.5	
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	
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	
Qa	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	
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	
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	
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	
本体質量 (Kg) 注5	6.6	7.1	7.6	8.1	8.6	9.1	9.6	10.1	10.6	11.1	11.6	12.1	12.6	13.1	13.6	14.1	14.6	15.1	15.6	16.1	16.6	17.1	17.6	18.1	
最高速度 (mm/sec)	リード30	1800																							
	リード20	1200																							
	リード10	600																							
	リード5	300																							
	速度設定	-																							

LCMR200
 GX
 LCM100
 YK-X
 Robony
 PHASER
 FLIP-X
 TRANSERO
 XX-X
 YP-X
 CLEAN
 CONTROLLER INFORMATION
 LBAS
 LGXS
 LEAR
 ABAS
 AGXS
 ABAR
 フォション

AGXS12

Advancedモデル ● 単軸ロボット

● スライダタイプ



■ 注文型式

AGXS12								EP-01					
本体	加減速仕様 無記入:標準 H:高加減速仕様	リード指定 30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	形状 ^{※1} 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/ブレーキなし BKBL:バッテリーレスアプ/ブレーキ付き	ストローク ^{※2} 100~1250 (50mmピッチ)	ケーブル長 ^{※3} R3:3m R5:5m R10:10m	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 A30:400W/750W	回生装置 ^{※4} 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	バネリ ^{※5} 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100~650(50mm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/水平使用時に400mmストローク以上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。
 ※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

■ 基本仕様

モータ出力 AC	400 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φ15 (C5級)			
ストローク	100 mm~1250 mm (50 mmピッチ)			
最高速度 ^{※2}	1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード	30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	35 kg	50 kg	95 kg
	垂直	8 kg	15 kg	25 kg
定格推力	225 N	339 N	678 N	1360 N
本体最大断面外形	W 125 mm × H 101 mm			
全長	ストレート	ST + 302.5 mm		
	折曲げ	ST + 256.5 mm		
クリーン度 ^{※3}	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当			
吸引量エアー ^{※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℃, 35~80%RH (結露なきこと)			

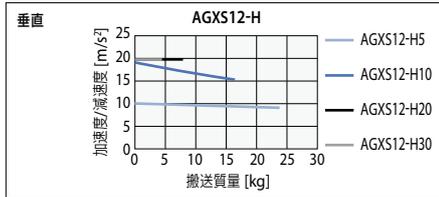
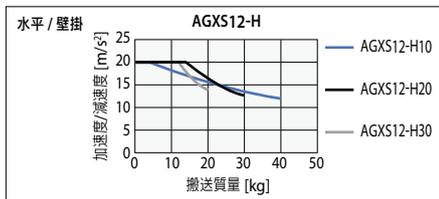
※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
 ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。
 有効ストロークが700mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度) その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
 ※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エアー継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
 ※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
 ※ 加速度/減速度はP.242をご参照ください。

高加減速でご使用の場合(高加減速仕様)

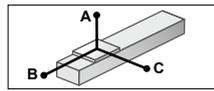
■ 基本仕様

ストローク	100 mm~650 mm (50 mmピッチ)			
ボールネジリード	30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	20 kg	30 kg	40 kg	-
	19.62 m/s ² (2 G)	19.62 m/s ² (2 G)	19.62 m/s ² (2 G)	-
	4 kg	8 kg	16 kg	24 kg
最高加速度	19.62 m/s ² (2 G)	19.62 m/s ² (2 G)	19.62 m/s ² (2 G)	9.85 m/s ² (1 G)
	4 kg	8 kg	16 kg	24 kg
	19.62 m/s ² (2 G)	19.62 m/s ² (2 G)	19.62 m/s ² (2 G)	9.85 m/s ² (1 G)

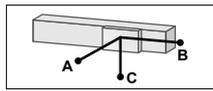
■ 搬送質量-加速度/減速度グラフ(目安)



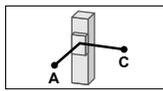
■ 許容オーバーハング量[※]



	A	B	C
10kg	1796	1074	637
20kg	1300	531	332
35kg	1341	334	227

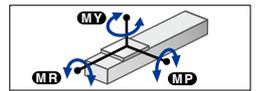


	A	B	C
10kg	631	1009	1720
20kg	316	466	1171
35kg	197	269	1130



	A	C
3kg	2642	2642
6kg	1289	1289
8kg	951	951

■ 静的許容モーメント



(単位:N・m)		
MY	MP	MR
334	334	294

■ 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

AGXS12-20 水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
15kg	2231	904	613
30kg	1290	428	293
50kg	882	237	164

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
15kg	591	839	2141
30kg	260	363	1167
50kg	126	172	710

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
5kg	2424	2424
10kg	1207	1207
15kg	803	803

AGXS12-10 水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
30kg	3109	607	456
50kg	2421	345	260
80kg	2417	198	150
95kg	2559	159	121

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
30kg	413	542	2978
50kg	215	280	2208
80kg	103	133	1927
95kg	73	95	1830

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
10kg	1862	1862
15kg	1221	1221
25kg	708	708

AGXS12-5 水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
30kg	11079	653	504
50kg	7434	373	288
80kg	5458	215	166
115kg	4364	136	105

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
30kg	456	588	10692
50kg	239	308	6935
80kg	117	150	4713
115kg	55	71	3221

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
15kg	1332	1332
30kg	634	634
45kg	402	402

※ 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[※]

	A	B	C
5kg	1216	1297	669
12kg	461	506	252
20kg	316	280	147

	A	B	C
5kg	648	1224	1183
12kg	226	436	427
20kg	117	213	266

	A	C
2kg	1984	1984
4kg	960	960

	A	C
8kg	1487	1487
16kg	712	712
24kg	454	454

AGXS12-H20 水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
10kg	999	807	489
20kg	521	378	231
30kg	382	234	146

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
10kg	458	740	966
20kg	196	311	479
30kg	109	168	325

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
3kg	2031	2031
5kg	1193	1193
8kg	722	722

AGXS12-H10 水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
15kg	1668	737	535
25kg	1060	423	308
40kg	709	246	180

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
15kg	491	672	1628
25kg	263	358	1012
40kg	134	181	644

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
5kg	2071	2071
10kg	1011	1011
16kg	612	612

※ 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

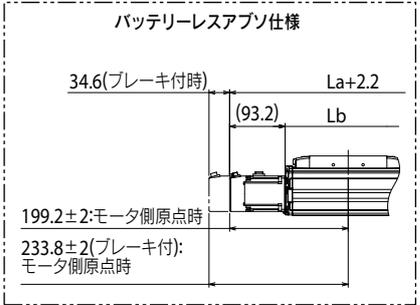
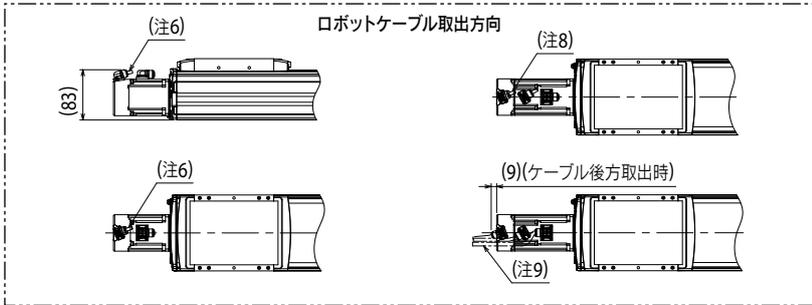
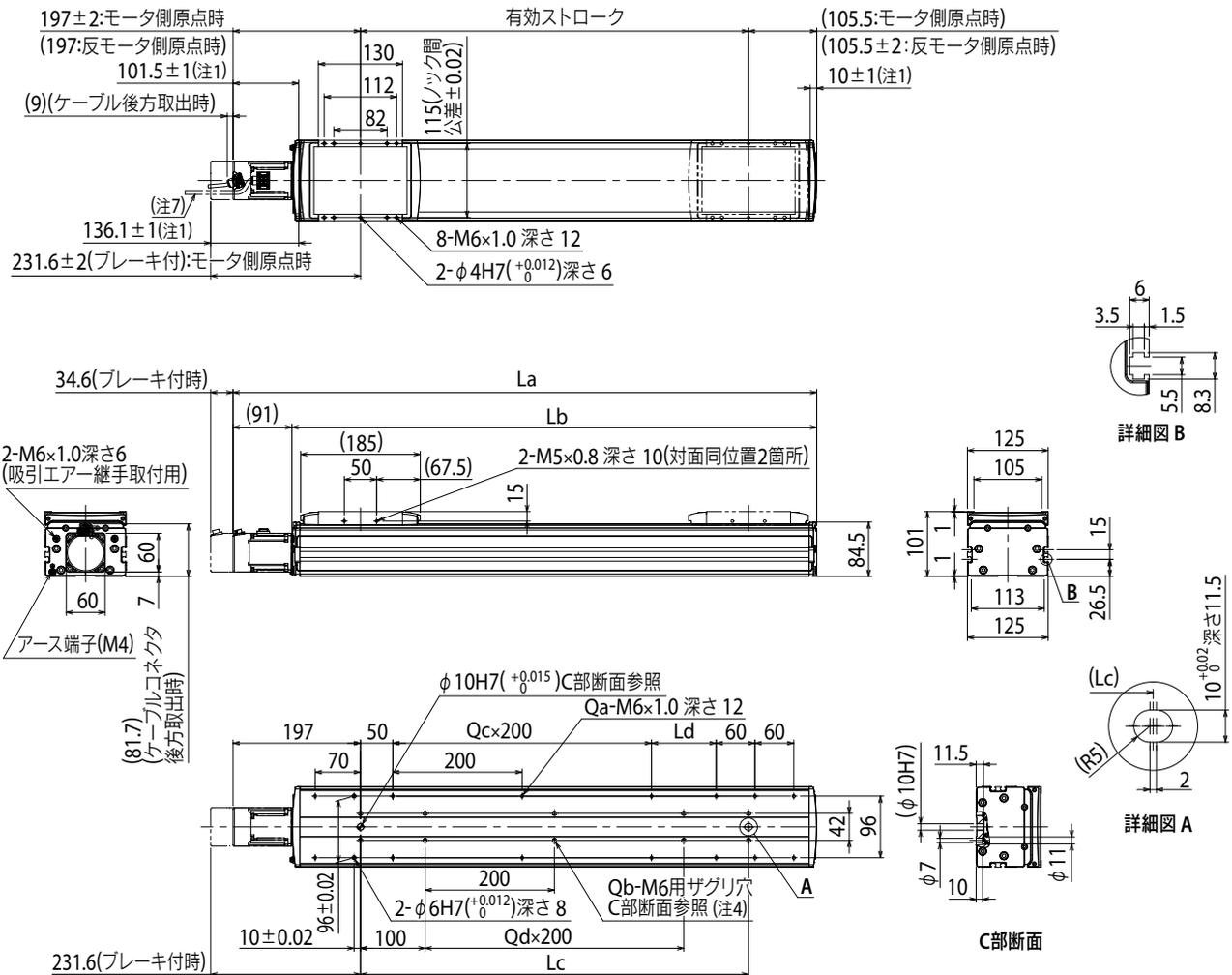
有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
リード30												
最高速度 (mm/sec)												
リード20												
リード10												
リード5												

※ 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100~650(50mm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、動作アキュラシーとモータ負荷率を考慮する必要があります。(P.143参照)
 ※ 加速度/減速度はP.244をご参照ください。



▶ 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。

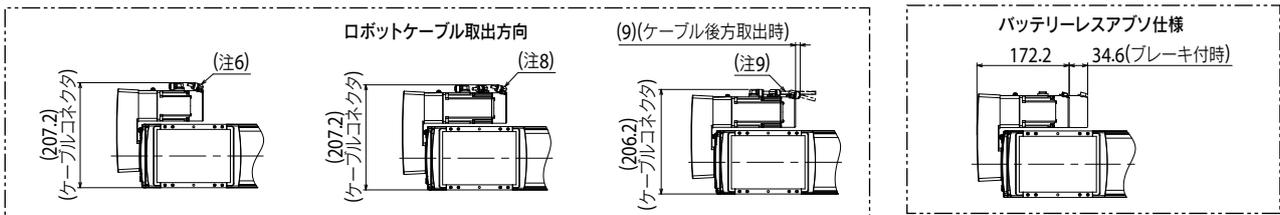
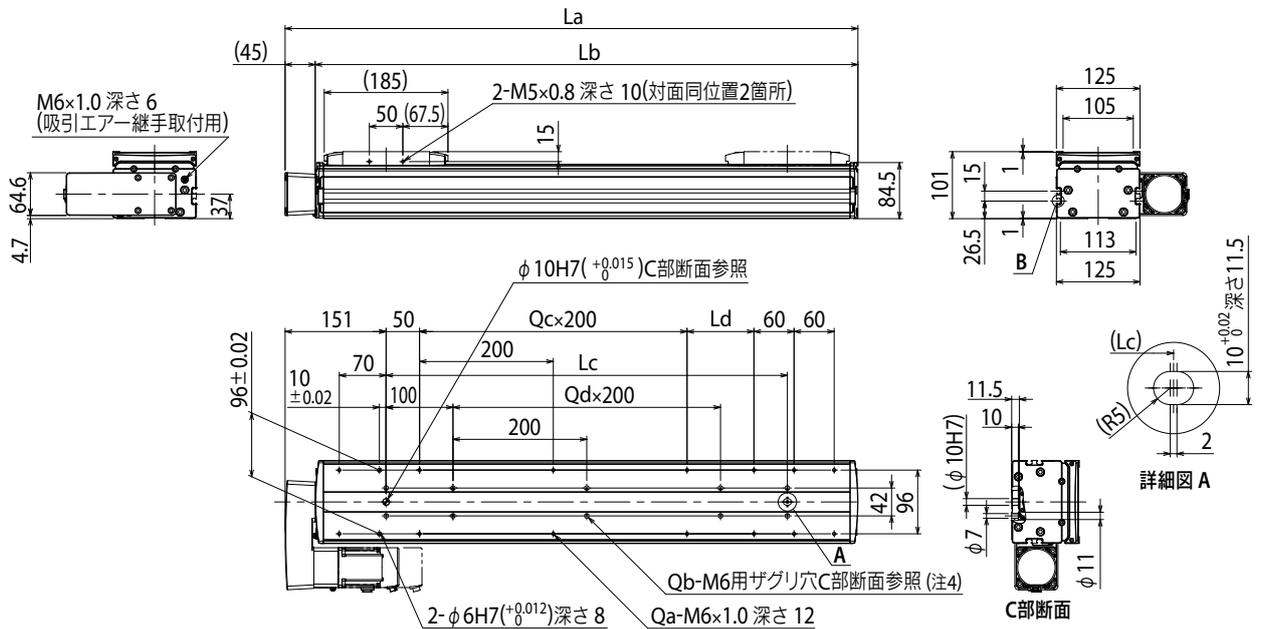
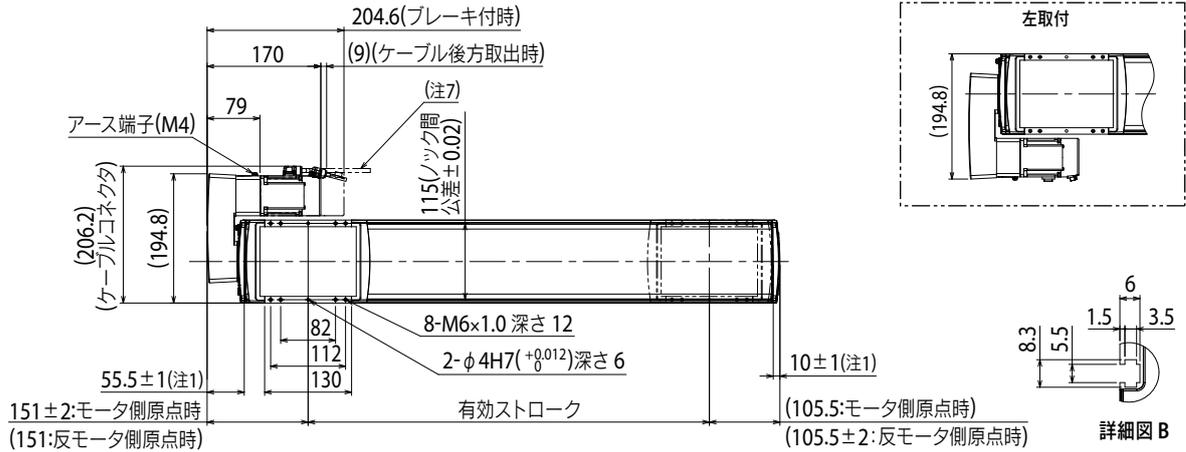
AGXS12 ストレート (S)



- 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には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
- 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<M6×1.0>は、首下長さ<20mm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<M6×1.0>は、首下長さ<※
※ 取付の厚さ+10mm以上>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. プレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.4kg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以上でご使用ください。
- 注11. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)

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			
La	402.5	452.5	502.5	552.5	602.5	652.5	702.5	752.5	802.5	852.5	902.5	952.5	1002.5	1052.5	1102.5	1152.5	1202.5	1252.5	1302.5	1352.5	1402.5	1452.5	1502.5	1552.5			
Lb	311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5	1011.5	1061.5	1111.5	1161.5	1211.5	1261.5	1311.5	1361.5	1411.5	1461.5			
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			
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			
Qa	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20			
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			
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			
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			
本体質量 (Kg)※5	7.6	8.2	8.9	9.6	10.2	10.9	11.6	12.3	12.9	13.6	14.3	15.0	15.6	16.3	17.0	17.6	18.3	19.0	19.7	20.3	21.0	21.7	22.4	23.0			
最高速度 (mm/sec)	リード30	1800											1530	1350	1170	990	900	810	720	630	540	450	360	270	180	90	
	リード20	1200											1020	900	780	660	600	540	480	420	360	300	240	180	150	120	90
	リード10	600											510	450	390	330	300	270	240	210	180	150	120	90	75	60	45
	リード5	300											255	225	195	165	150	135	120	105	90	75	60	45	30	22.5	15
	速度設定	-											85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	25%	20%	15%	10%	5%	

AGXS12 折曲げ (R/L)

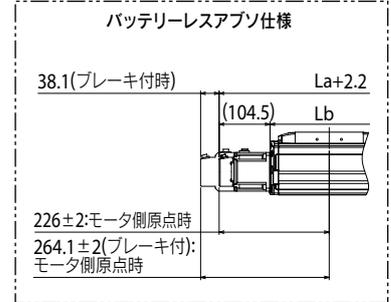
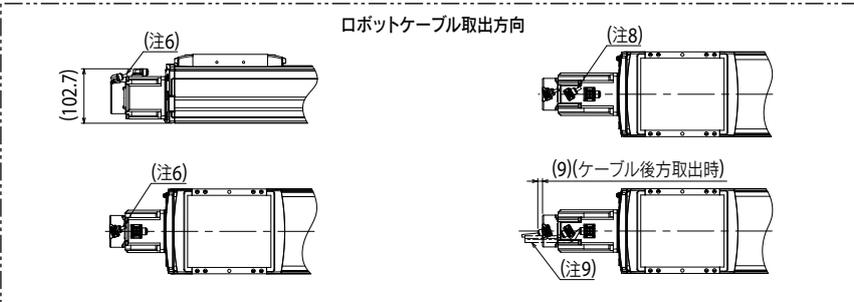
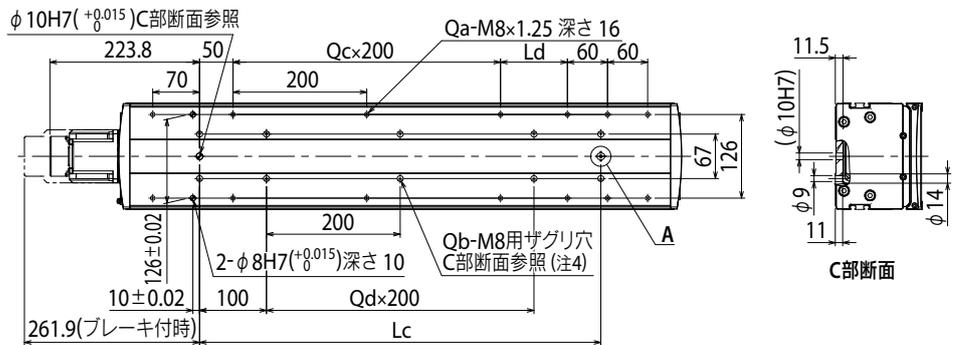
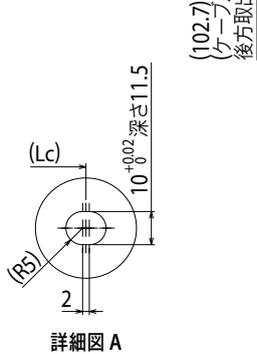
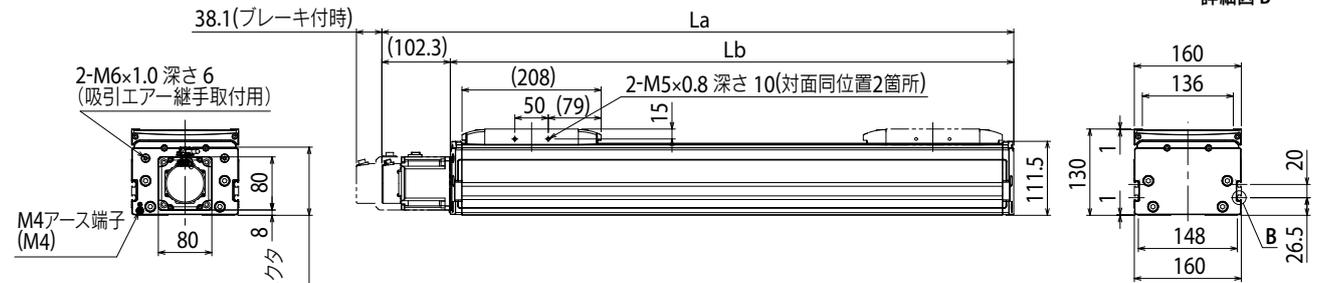
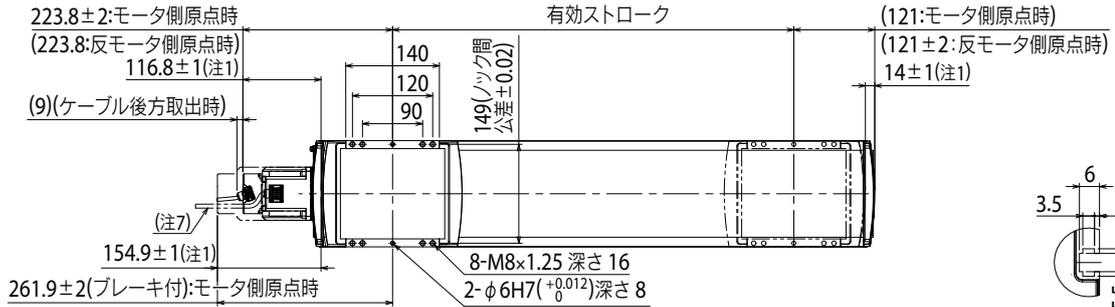


- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
- 注3. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ<≦20mm以上>としてください。
取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ<≦ 架台の厚さ+10mm以下>を推奨します。
- 注4. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
- 注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.4kg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。
- 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.259参照)

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	
La	356.5	406.5	456.5	506.5	556.5	605.5	656.5	706.5	756.5	806.5	856.5	906.5	956.5	1006.5	1056.5	1106.5	1156.5	1206.5	1256.5	1306.5	1356.5	1406.5	1456.5	1506.5	
Lb	311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5	1011.5	1061.5	1111.5	1161.5	1211.5	1261.5	1311.5	1361.5	1411.5	1461.5	
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	
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	
Qa	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	
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	
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	
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	
本体質量 (Kg) ^{※5}	8.8	9.4	10.1	10.8	11.4	12.1	12.8	13.5	14.1	14.8	15.5	16.2	16.8	17.5	18.2	18.8	19.5	20.2	20.9	21.5	22.2	22.9	23.6	24.2	
最高速度 (mm/sec)	リード30	1800											1530	1350	1170	990	900	810	720	630	540	450	360	270	
	リード20	1200											1020	900	780	660	600	540	480	420	360	300	240	180	150
	リード10	600											510	450	390	330	300	270	240	210	180	150	120	90	75
	リード5	300											255	225	195	165	150	135	120	105	90	75	60	45	30
	速度設定	-											85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	25%	20%	15%	10%

AGXS16 ストレート (S)

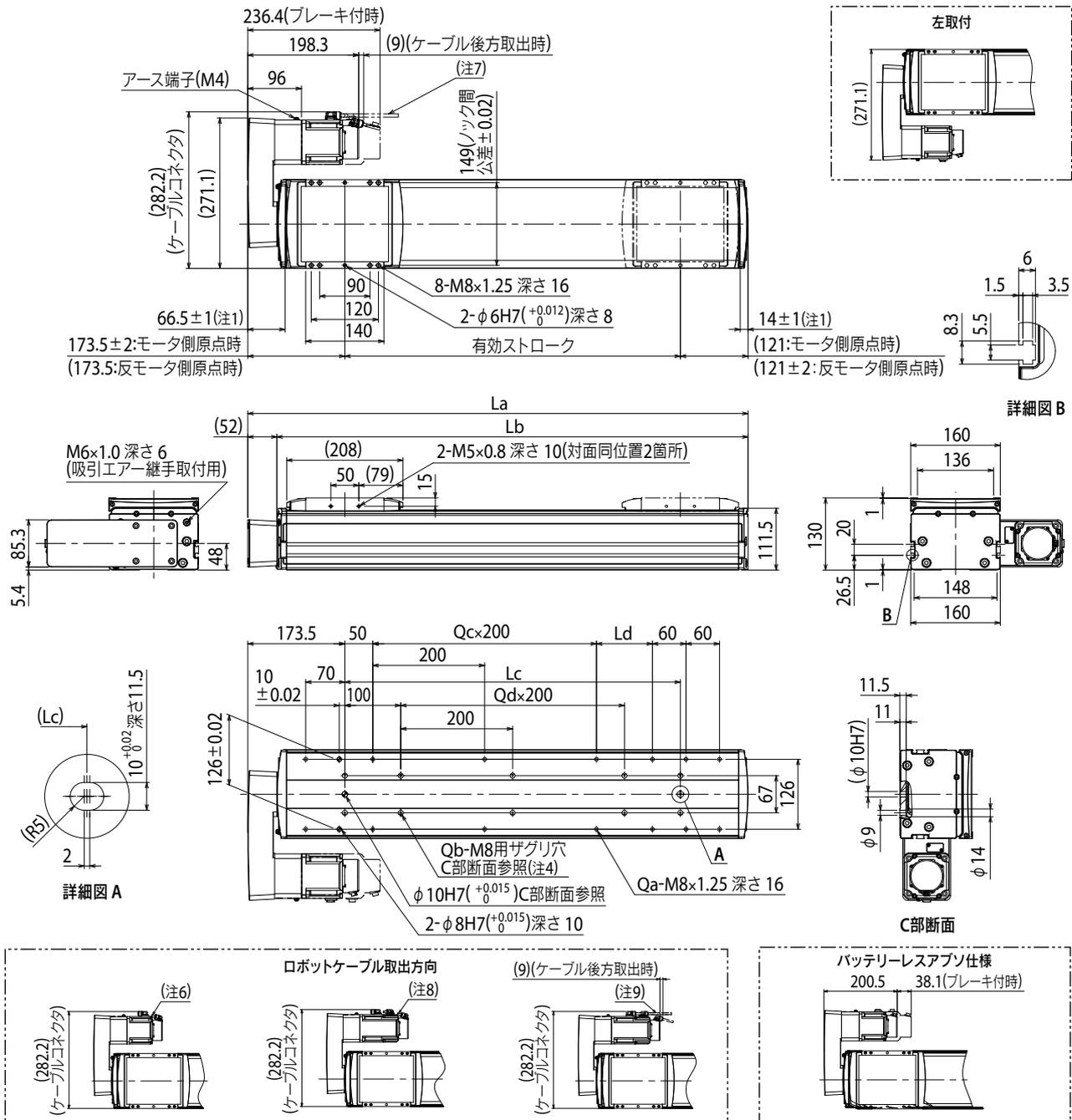


- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
- 注3. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ<≦25mm以上>としてください。
取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ<≦架台の厚さ+15mm以下>を推奨します。
- 注4. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
- 注5. ブレーキ無の質量です。ブレ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以上でご利用ください。
- 注11. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)

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	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																												
最高速度																												
リード20																												
リード10																												
速度設定																												

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には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
- 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以上でご利用ください。
- 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.259参照)

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	12	14	14	14	16	16	16	16	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) ³	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%

LCMR200
 GX
 LCM100
 YK-X
 Robonity
 PHASER
 FLIP-X
 TRANSERO
 XA-X
 YA-X
 CLEAN
 CONTROLLER INFORMATION
 LBAS
 LGXS
 LBAR
 ABAS
 AGXS
 ABAR
 フォット

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 40:40 mm 20:20 mm 10:10 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: バッテリーレスアンプ/ブレーキなし BKBL: バッテリーレスアンプ/ブレーキ付き	ストローク 100~1450 (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 A30: 400W/750W	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。
 水平使用時にリード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. モータ仕様は標準(S, BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。
 ※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

■ 基本仕様

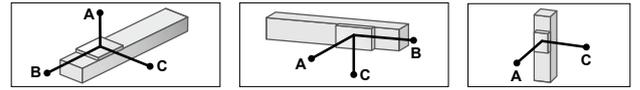
モータ出力 AC	750 W		
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.005 mm		
減速機構	研削ボールねじφ20 (C5級)		
ストローク	100 mm~1450 mm (50 mmピッチ)		
最高速度 ^{※2}	2400 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
ボールネジリード	40 mm	20 mm	10 mm
最大可搬質量	水平	65 kg	130 kg
	垂直	15 kg	35 kg
定格推力	320 N	640 N	1280 N
本体最大断面外形	W 200 mm × H 140 mm		
全長	ストレート	ST + 390.8 mm	
	折曲げ	ST + 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.249 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[※]



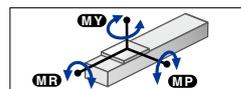
AGXS20-40 水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)	
	A	B	C	A	C
20kg	5318	2821	2096	20kg	8187
40kg	4836	1609	1369	40kg	5203
65kg	4824	1088	1001	65kg	4810

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	C
50kg	5436	1493	1377	50kg	3436
80kg	4417	911	854	80kg	2600
100kg	4592	756	727	100kg	3073
130kg	4338	596	584	130kg	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	C
40kg	22519	2607	2713	40kg	5157
80kg	16716	1274	1331	80kg	2553
120kg	14066	830	868	120kg	1600
160kg	12284	608	637	160kg	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。

■ 静的許容モーメント

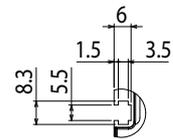
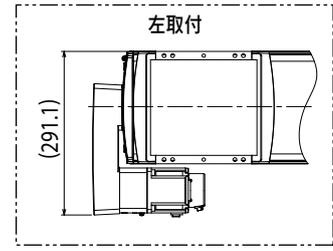
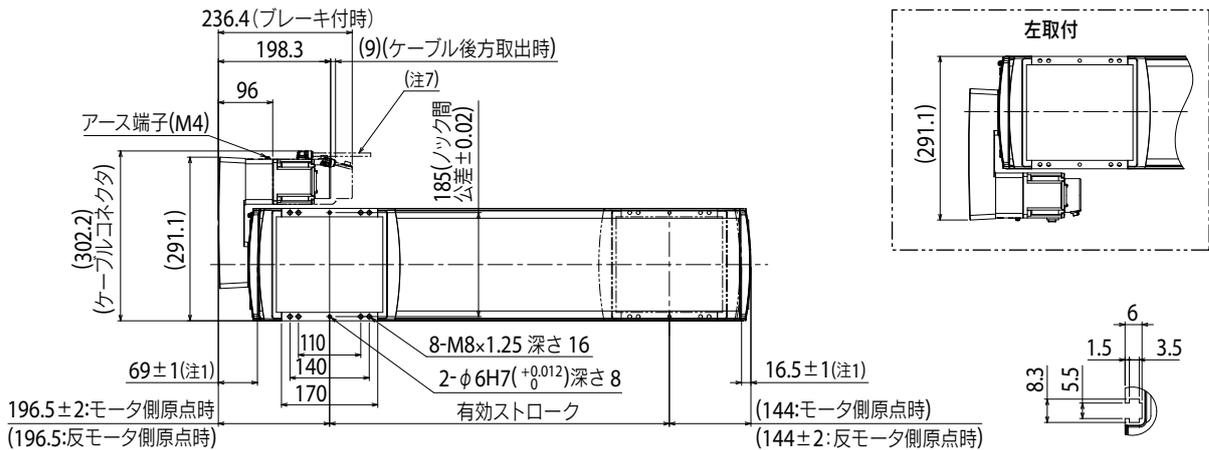


(単位:N・m)		
MY	MP	MR
1423	1423	1251

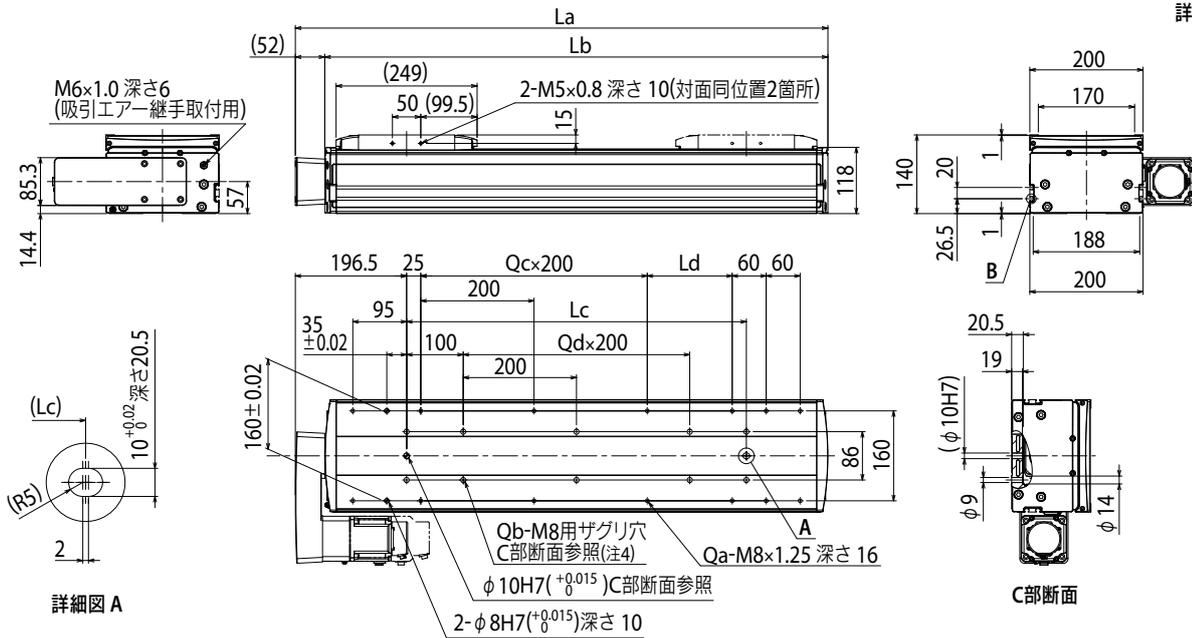


▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

AGXS20 折曲げ (R/L)

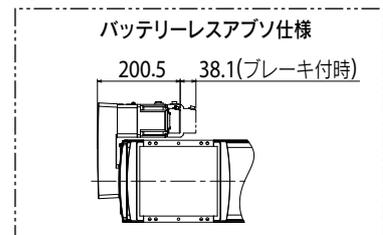
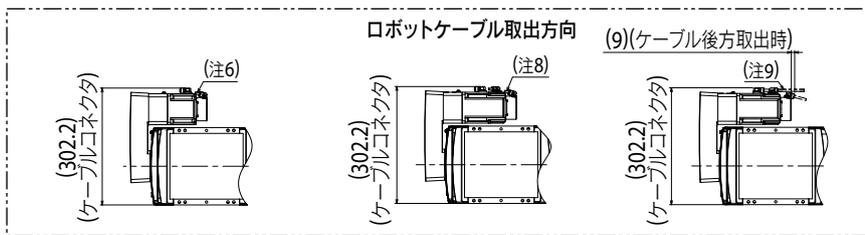


詳細図 B



詳細図 A

C部断面



- 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には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
- 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。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.259参照)

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	18	18	18	20	20	20	20	20	22	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	16	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	2	2	2	2	3	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									2400									2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960	840	720	600
最高速度									1200									1080	960	840	720	660	600	540	480	420	360	300
(mm/sec) 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%

動作デューティとモータ負荷率

■ 高加減速仕様の場合

使用可能な動作デューティは搬送質量や加速度の動作条件によって変化しますので確認してご使用ください。
 動作デューティ比と連続運転可能な時間の関係のグラフは目安としてください。
 グラフに記載のない機種については標準と同様、動作デューティ50%以内を目安としてご検討ください。

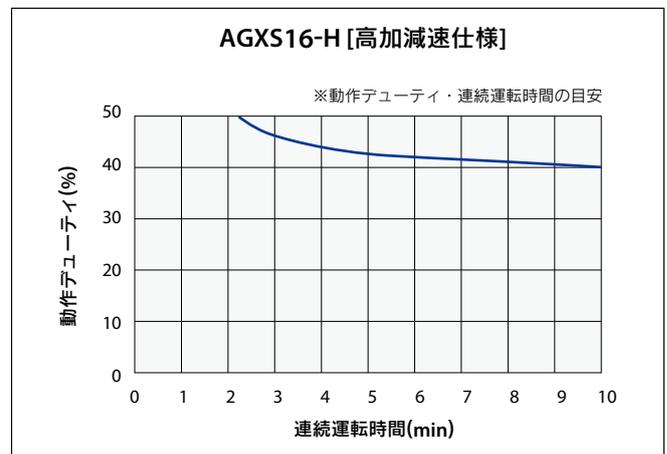
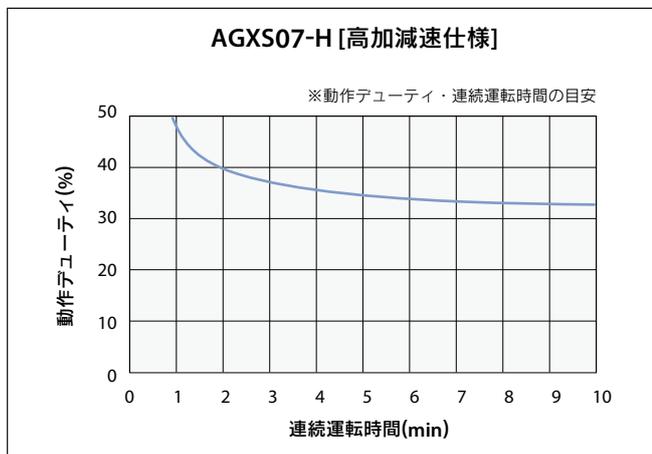
実際の動作にはバラつきがあります。
 コントローラのモータ負荷率を確認しながら動作条件を調整してください。
 ロボットの動作デューティが高いと“オーバーロード”などのエラーが発生することがあります。
 そのような場合は、モータ負荷率を下げるために、加減速を落とすか、休止時間を増やすなどをしてください。

モータ負荷率の確認方法はコントローラのマニュアルをご参照ください。
 また、EP-Managerの情報モニタ画面などをご活用ください。

※動作デューティ

$$\text{動作デューティ} = \{ \text{単軸動作時間} / (\text{単軸動作時間} + \text{単軸休止時間}) \} * 100 [\%]$$

■ 動作デューティ・連続運転時間(目安)



- LCMR200
- GX
- LCM100
- YK-X
- Robonity
- PHASER
- FLIP-X
- TRANSERVO
- XY-X
- YP-X
- CLEAN
- CONTROLLER
- INFORMATION
- LBAS
- LGXS
- LEAR
- ABAS
- AGXS
- ABAR
- アプリケーション

ABAR04

Basicモデル

● 単軸ロボット

● ロッドタイプ



■ 注文型式

ABAR04							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 50~500 (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. 垂直使用時で250mmストローク以上の場合に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。
 ※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

■ 基本仕様

モータ出力 AC	50 W	
繰返し位置決め精度 ^{※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 ~ 500 mm (50 mmピッチ)	
最高速度 ^{※2}	720 mm/sec	360 mm/sec
ボールネジリード	12 mm	6 mm
最大可搬質量	水平	15 kg
	垂直	25 kg
最大押付力	3 kg	5 kg
	83 N	167 N
ロッド不回転精度	±0°	
本体最大断面外形	W 44 mm × H 46 mm	
全長	ストレート	ST + 326.5 mm
	折曲げ	ST + 245 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	
使用环境温度、湿度	0~40 °C, 35~80 %RH (結露なきこと)	

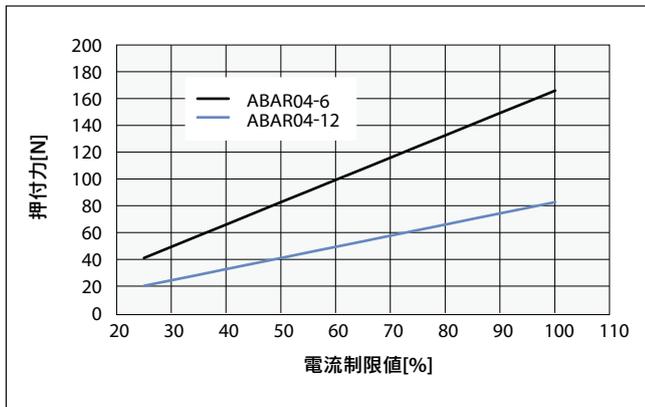
※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
 ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。
 有効ストロークが300mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)
 その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
 ※ 加速度/減速度はP.251 をご参照ください。

■ 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

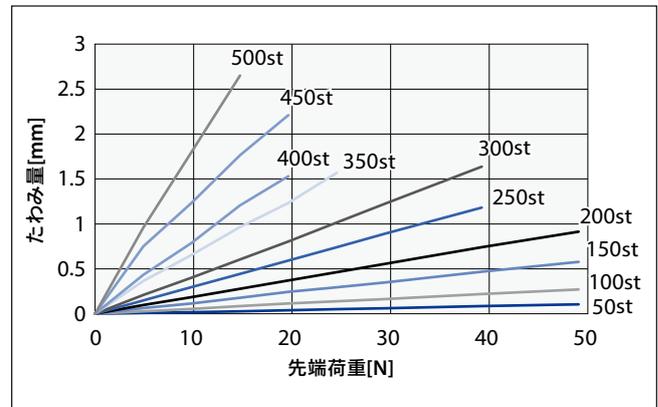
■ 押付力(参考値)

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)

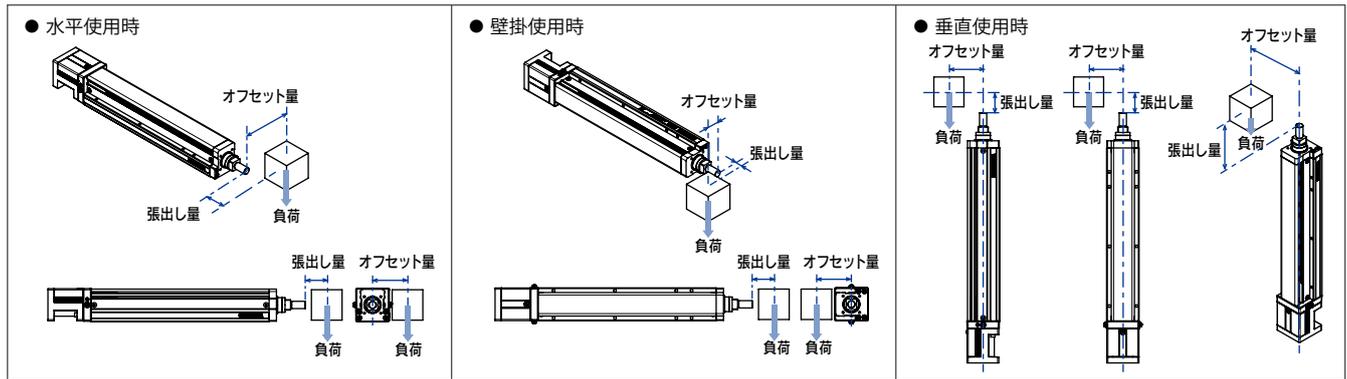
ストロークごとのたわみ量は下記グラフをご参照ください。



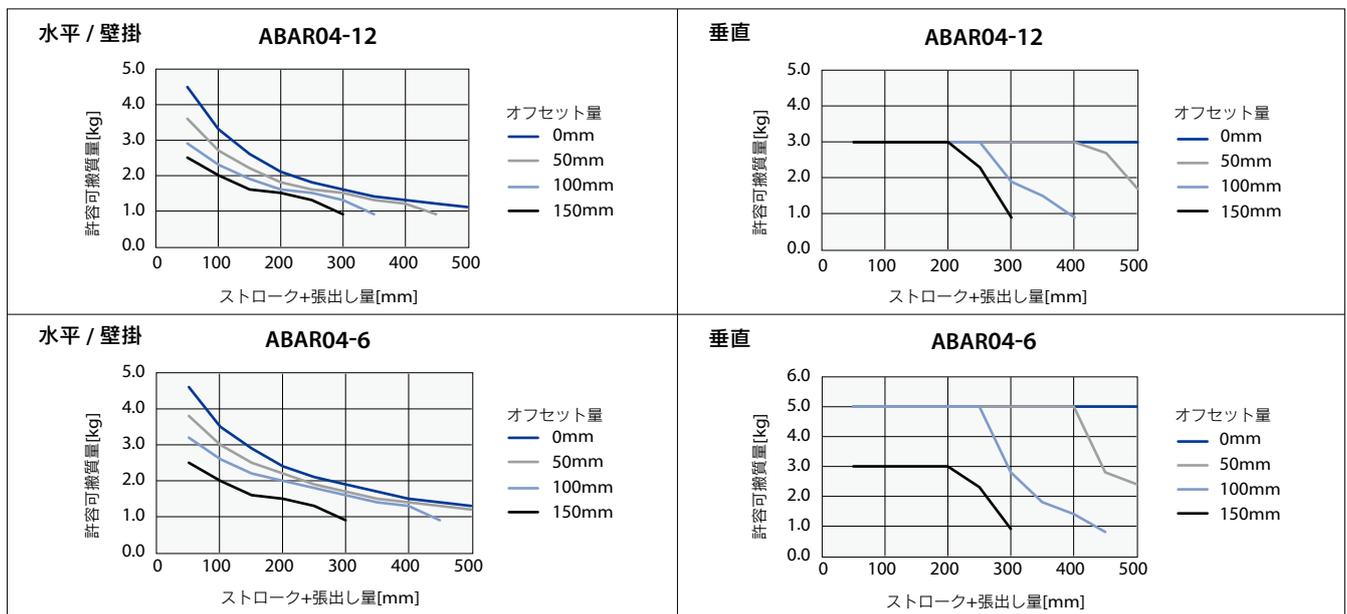
▶ サイクルタイムシミュレーションは弊社メンバーサイトから簡単にできます。

■ 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。

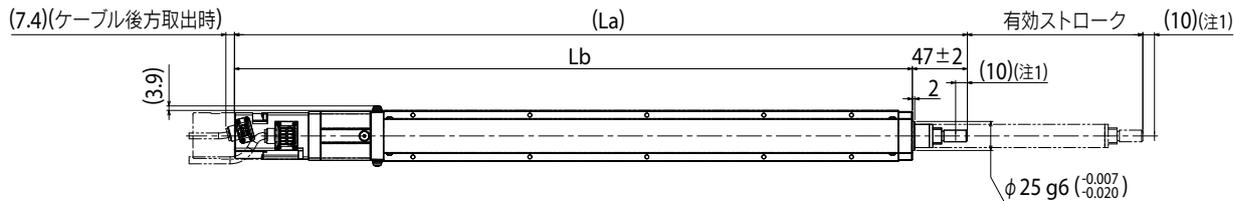


※1. 下記を超える質量の搬送物を可搬する際には外付けサポートガイドを適用ください。
 ロッドに不必要な負荷が掛からないように、サポートガイドはフレキシブルな取り付けとしてください。
 ※2. ガイド寿命5000 km時の値です。

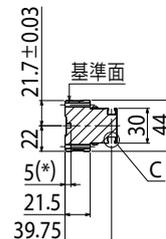
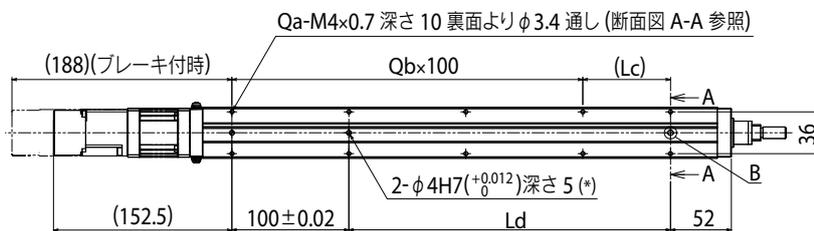


- ユニアクス型ロボット
- LCMR200
- 単軸ロボット
- GX
- ユニアクス型ロボット
- LCM100
- スカラーロボット
- YK-X
- 単軸ロボット
- Robonity
- ユニアクス型ロボット
- PHASER
- 単軸ロボット
- FLIP-X
- 小型単軸ロボット
- TRANSERO
- 直交ロボット
- XX-X
- ヒック&スレーブ
- YP-X
- クリーン
- CLEAN
- コントローラ
- CONTROLLER
- 各種情報
- INFORMATION
- LBAS
- LGXS
- LEAR
- ABAS
- AGXS
- ABAR
- オプション

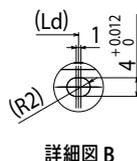
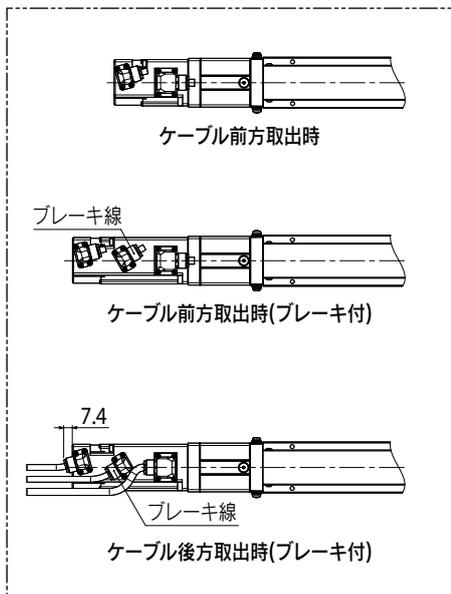
ABAR04 ストレート (S)



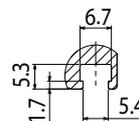
4-M4×0.7 深さ 10



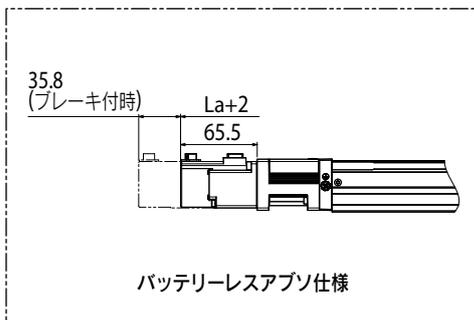
断面図 A-A



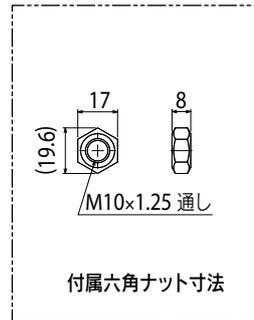
詳細図 B



詳細図 C



バッテリーレスアソ仕様

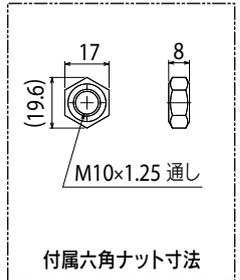
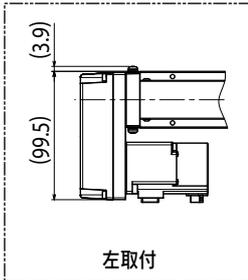
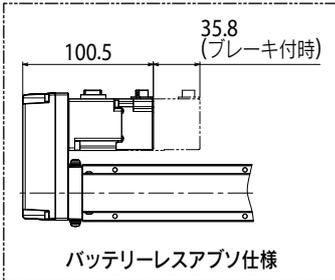
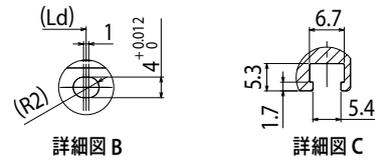
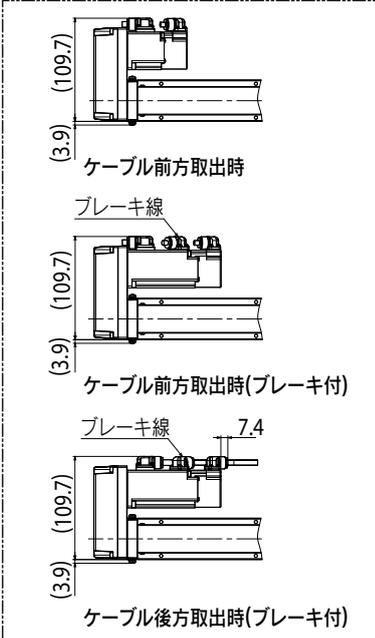
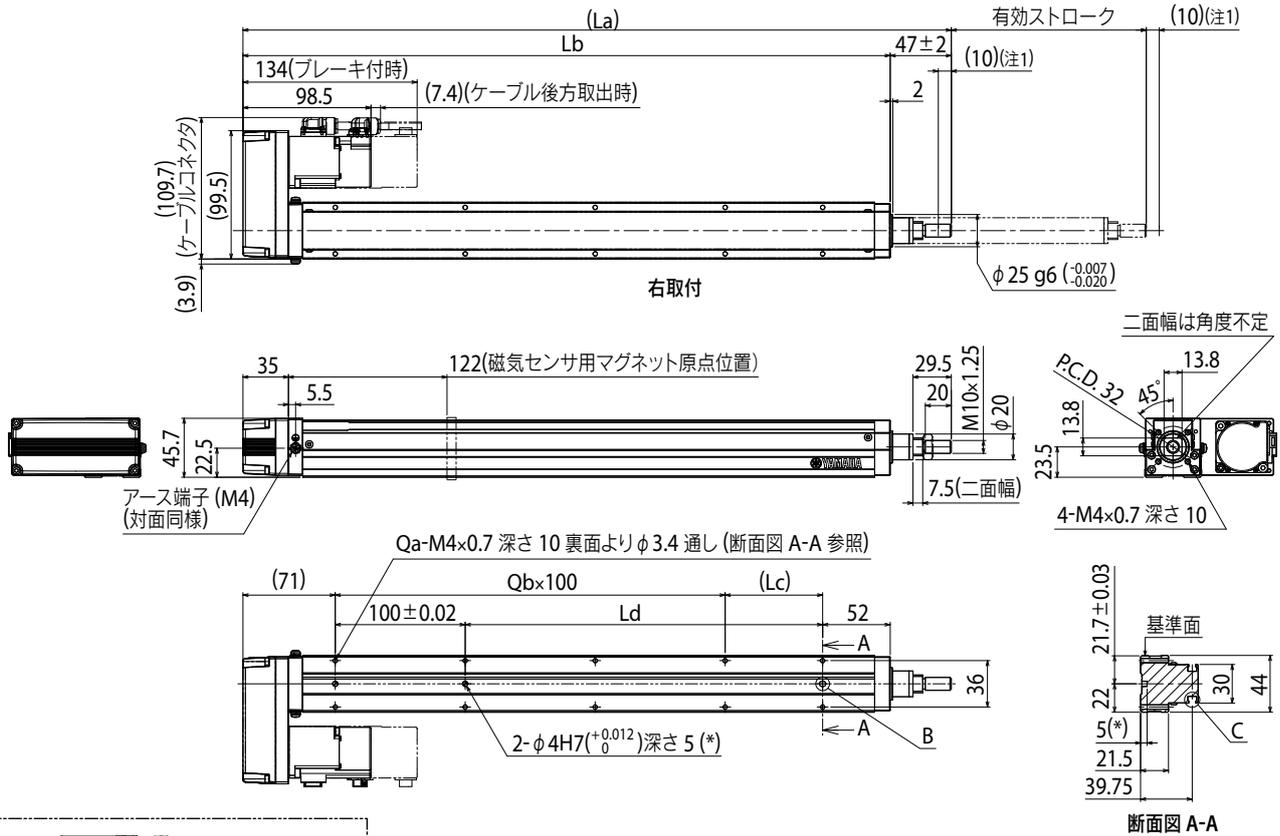


付属六角ナット寸法

- 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には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
- 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. ブレーキ付モータ時は、本体質量が0.2kg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.259参照)
部品番号: KFU-M3861-00

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
La	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5	726.5	776.5	826.5	
Lb	329.5	379.5	429.5	479.5	529.5	579.5	629.5	679.5	729.5	779.5	
Lc	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	
Ld	25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	
Qa	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	
Qb	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	
本体質量 (kg) (注4)	1.2	1.3	1.5	1.7	1.9	2	2.2	2.4	2.6	2.8	
最高速度 (mm/sec)	リード12	720					648	504	396	324	
	リード6	360					324	252	198	162	
	速度設定	-					90%	70%	55%	45%	

ABAR04 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には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
- 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. ブレーキ付モータ時は、本体質量が0.2kg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.259参照)
部品番号:KFU-M3861-00

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
La	295	345	395	445	495	545	595	645	695	745	
Lb	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	
Lc	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	
Ld	25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	
Qa	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	
Qb	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	
本体質量 (kg) (注4)	1.3	1.4	1.6	1.8	2	2.2	2.3	2.5	2.7	2.9	
最高速度 (mm/sec)	リード12	720					648	504	396	324	
	リード6	360					324	252	198	162	
	速度設定	-					90%	70%	55%	45%	

LCMR200
GX
LCM100
YK-X
Robonity
PHASER
FLIP-X
TRANSERO
XX-X
YP-X
CLEAN
CONTROLLER INFORMATION
LBAS
LGXS
LEAR
ABAS
AGXS
ABAR

ABAR05

Basicモデル

● 単軸ロボット

● ロッドタイプ



■ 注文型式

ABAR05							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: バッテリーレスアプソリュート/ブレーキなし BKBL: バッテリーレスアプソリュート/ブレーキ付き	ストローク 50~600 (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. 垂直使用時で150mmストローク以上の場合には回生装置が必要です。
水平使用時でリード20の300~400mmストロークの場合には回生装置が必要です。
- ※3. モータ仕様で標準(S, BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。
※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

■ 基本仕様

モータ出力 AC	100 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φ12 (C7級)		
ストローク	50 mm ~ 600 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	15 kg	25 kg
	垂直	4 kg	8 kg
最大押付力	100 N	200 N	400 N
ロッド不回転精度	±0°		
本体最大断面外形	W 54 mm × H 54.7 mm		
全長	ストレート	ST + 344 mm	
	折曲げ	ST + 249 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350mm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.252をご参照ください。

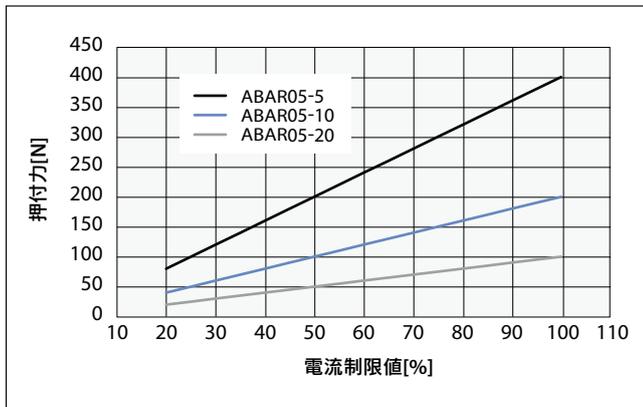
■ 適用コントローラ

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)

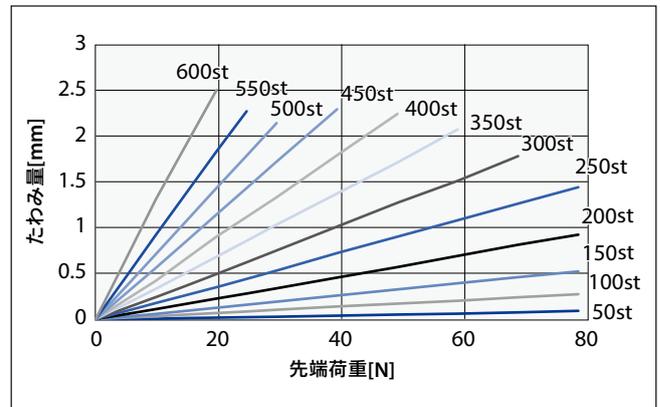
押付運転時の押付力は下記グラフをご参照ください。

※ 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)

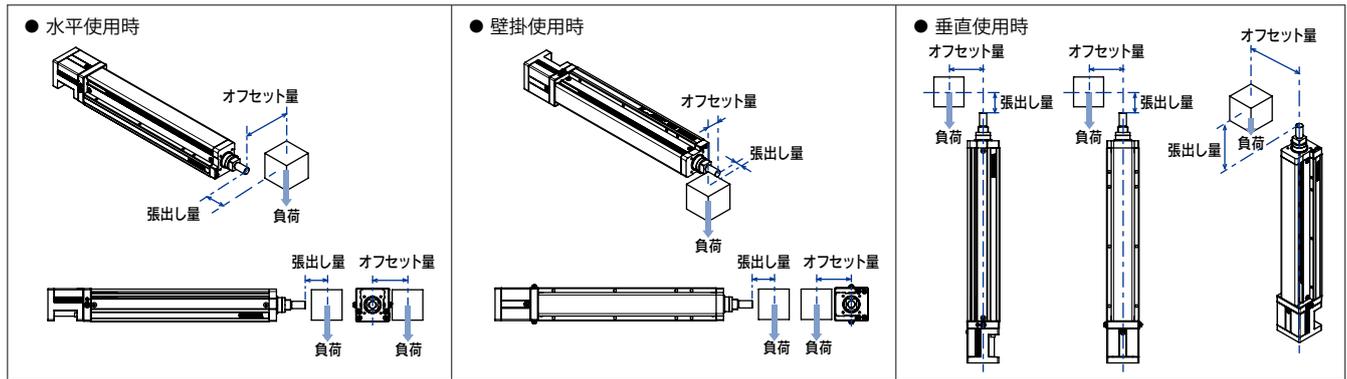
ストロークごとのたわみ量は下記グラフをご参照ください。



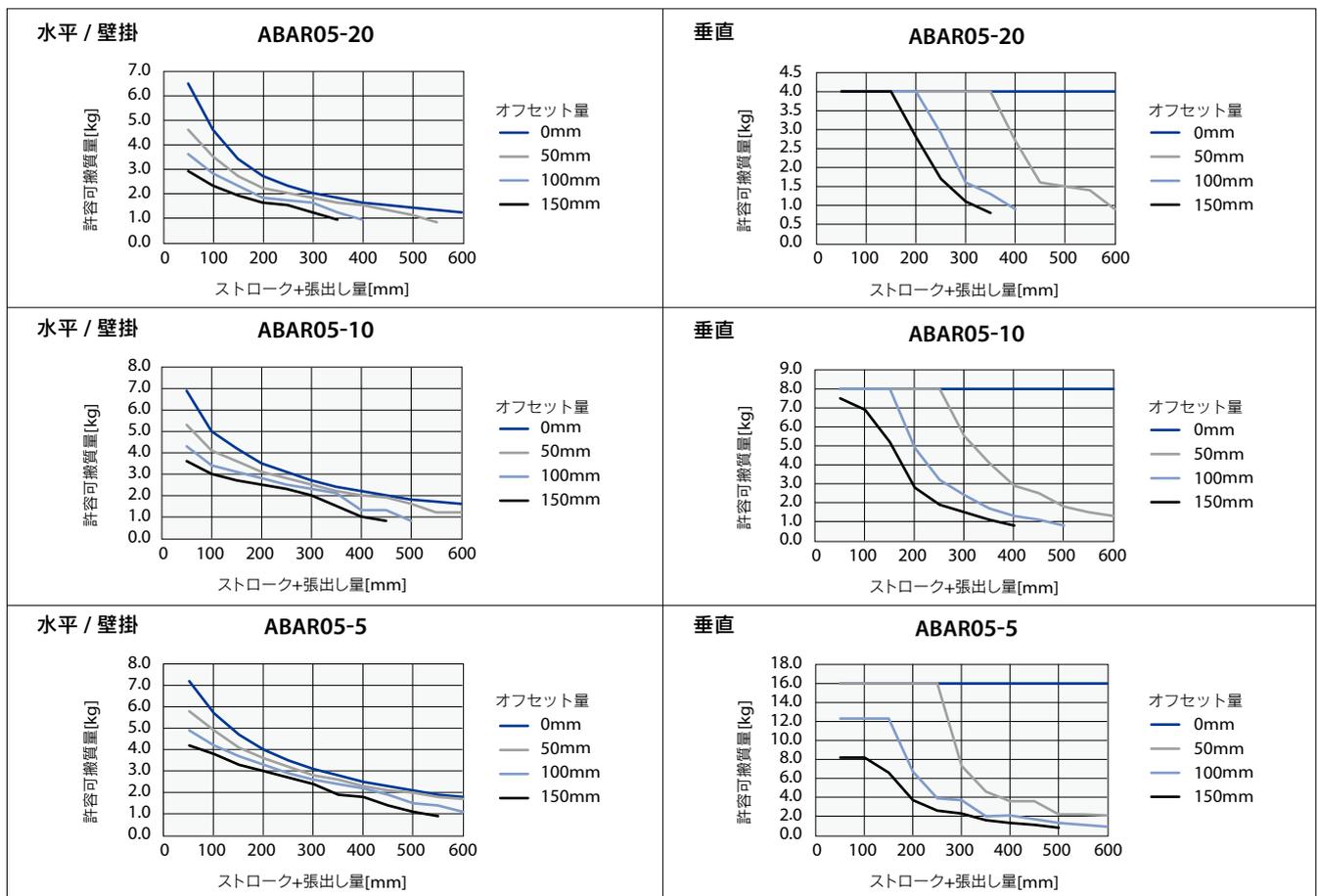
▶ サイクルタイムシミュレーションは弊社メンバーサイトから簡単にできます。

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。

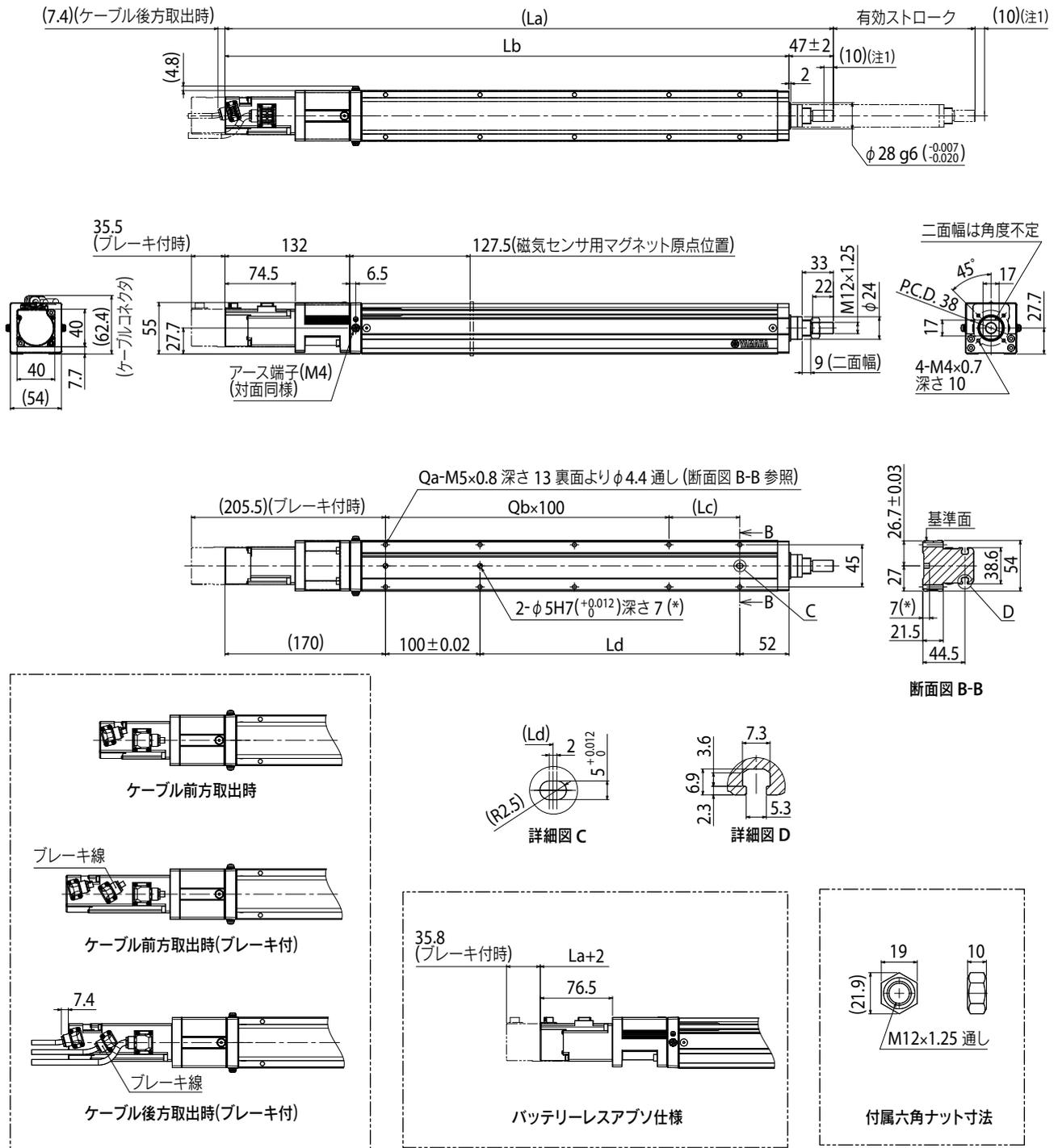


※1. 下記を超える質量の搬送物を可搬する際には外付けサポートガイドを適用ください。
 ロッドに不必要な負荷が掛からないように、サポートガイドはフレキシブルな取り付けとしてください。
 ※2. ガイド寿命5000 km時の値です。



ユニファイドシリーズ
LCMR200
単軸ロボット
GX
ユニファイドシリーズ
LCM100
スカラーロボット
YK-X
単軸ロボット
Robonity
ユニファイドロボット
PHASER
単軸ロボット
FLIP-X
小型単軸ロボット
TRANSERO
直交ロボット
XX-X
ヒック&スレーブ
YP-X
クリーン
CONTOUR
コントローラ
INFORMATION
各種情報
LBAS
LGXS
LEAR
ABAS
AGXS
ABAR
オプション

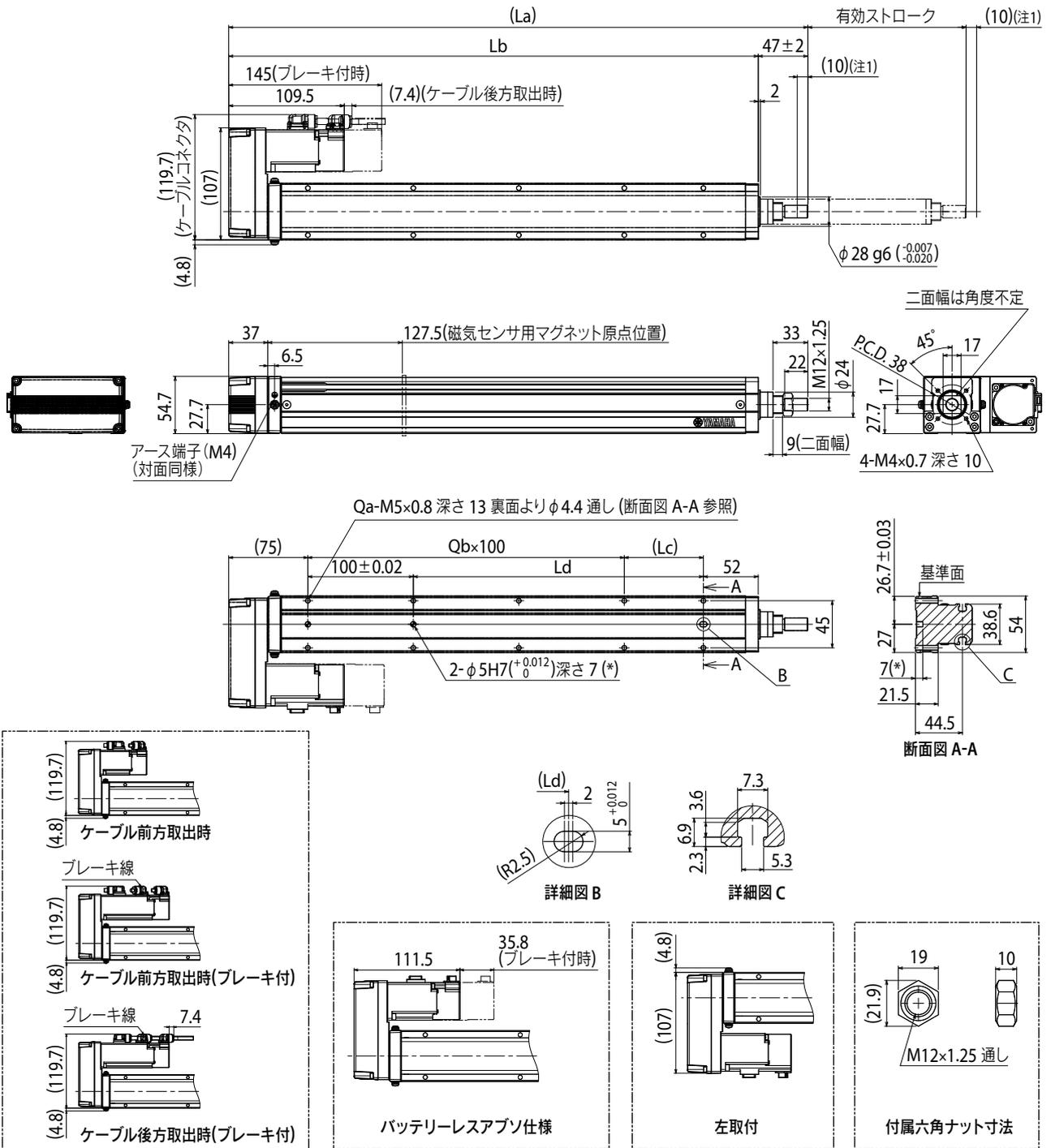
ABAR05 ストレート (S)



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には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
 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. ブレーキ付モータ時は、本体質量が0.2kg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/ズル(推奨) (詳細P.259参照)
 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
La	394	444	494	544	594	644	694	744	794	844	894	944
Lb	347	397	447	497	547	597	647	697	747	797	847	897
Lc	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Ld	25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575
Qa	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Qb	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
本体質量 (kg)※4	2.1	2.3	2.4	2.6	2.8	3	3.1	3.2	3.3	3.4	3.6	3.8
最高速度 (mm/sec)	リード20	1200						960	780	600	480	420
	リード10	600						480	390	300	240	210
	リード5	300						240	195	150	120	105
	速度設定	-						80%	65%	50%	40%	35%

ABAR05 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には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
 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. ブレーキ付モータ時は、本体質量が0.2kg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.259参照)
 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	
La	299	349	399	449	499	549	599	649	699	749	799	849	
Lb	252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	
Lc	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	
Ld	25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	
Qa	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	
Qb	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	
本体質量 (kg)※4	2.2	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.2	3.3	3.4	3.5	3.7	3.8	
最高速度 (mm/sec)	リード20	1200						960	780	600	480	420	
	リード10	600						480	390	300	240	210	
	リード5	300						240	195	150	120	105	
	速度設定	-						80%	65%	50%	40%	35%	

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. モータ仕様は標準(S, BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。
※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

■ 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℃, 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.254 をご参照ください。

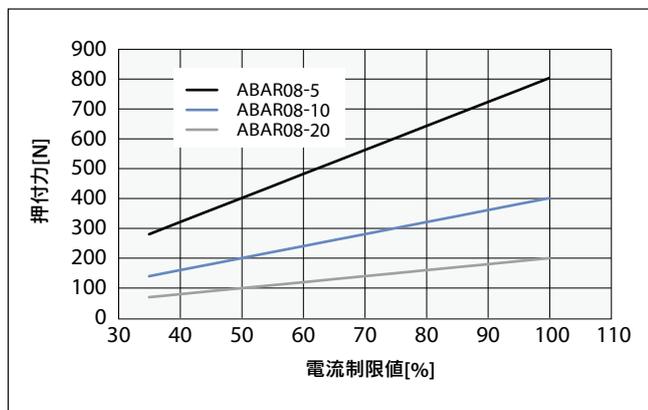
■ 適用コントローラ

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)

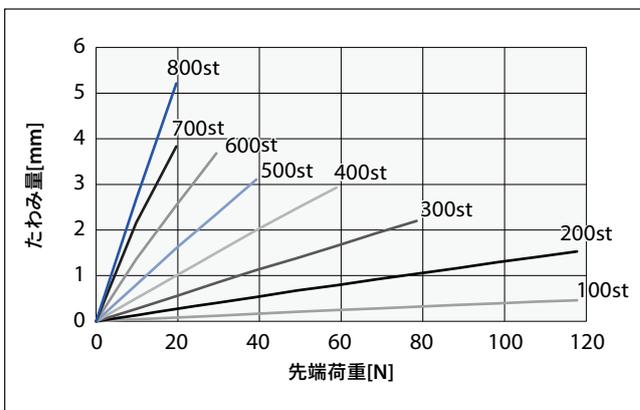
押付運転時の押付力は下記グラフをご参照ください。

- ※ 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)

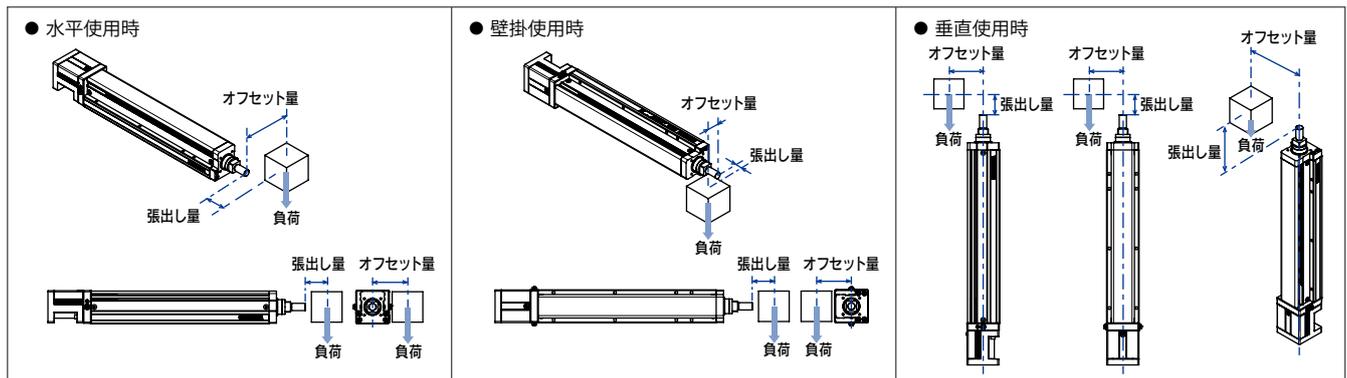
ストロークごとのたわみ量は下記グラフをご参照ください。



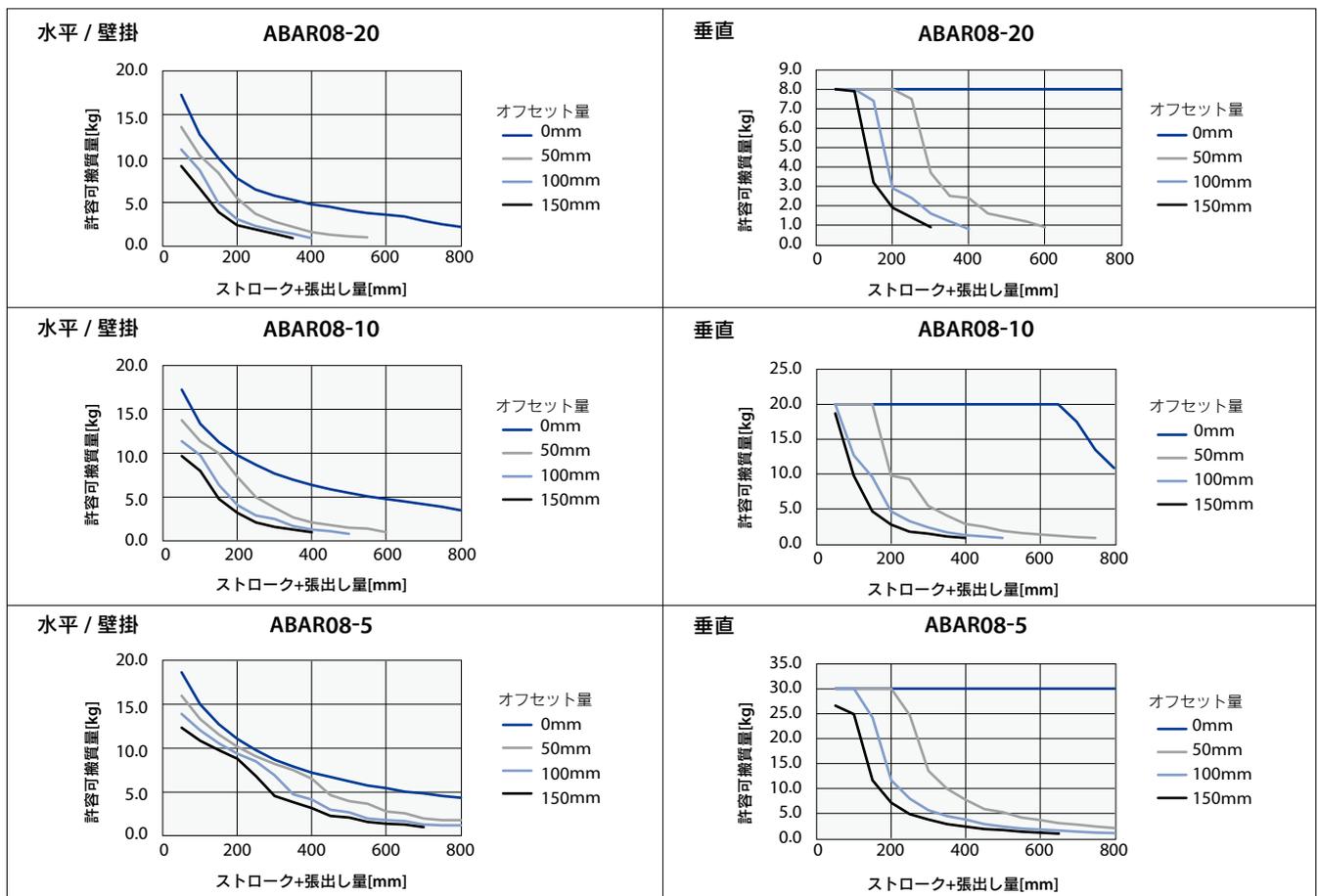
▶ サイクルタイムシミュレーションは弊社メンバーサイトから簡単にできます。

■ 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。

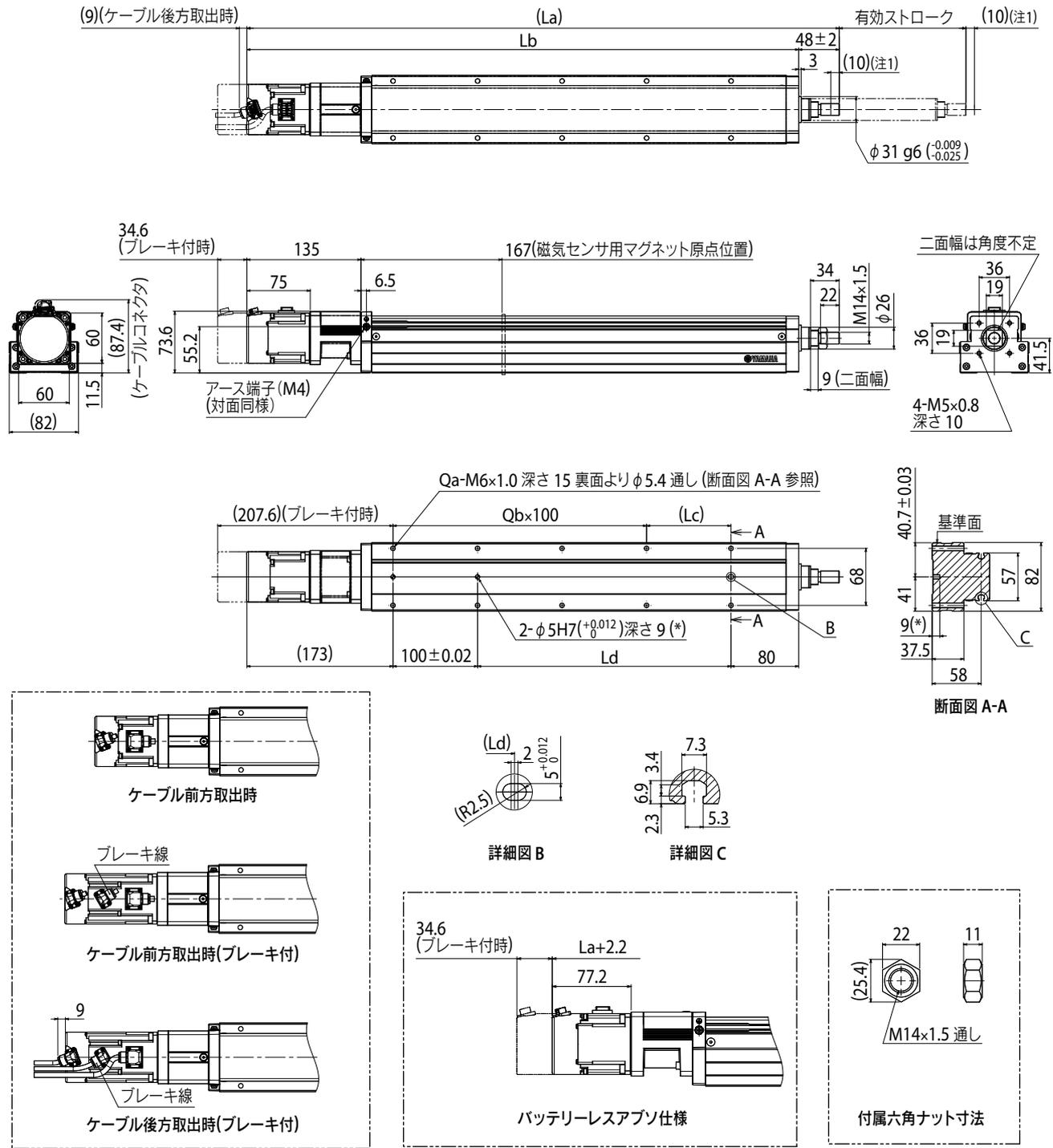


※1. 下記を超える質量の搬送物を可搬するには外付けサポートガイドを適用ください。
 ロッドに不必要な負荷が掛からないように、サポートガイドはフレキシブルな取り付けとしてください。
 ※2. ガイド寿命5000 km時の値です。



LCMR200
 GX
 LCM100
 YK-X
 Robonity
 PHASER
 FLIP-X
 TRANSERO
 X1-X
 YP-X
 CLEAN
 CONTROLLER INFORMATION
 LBAS
 LGXS
 LEAR
 ABAS
 AGXS
 ABAR
 オプション

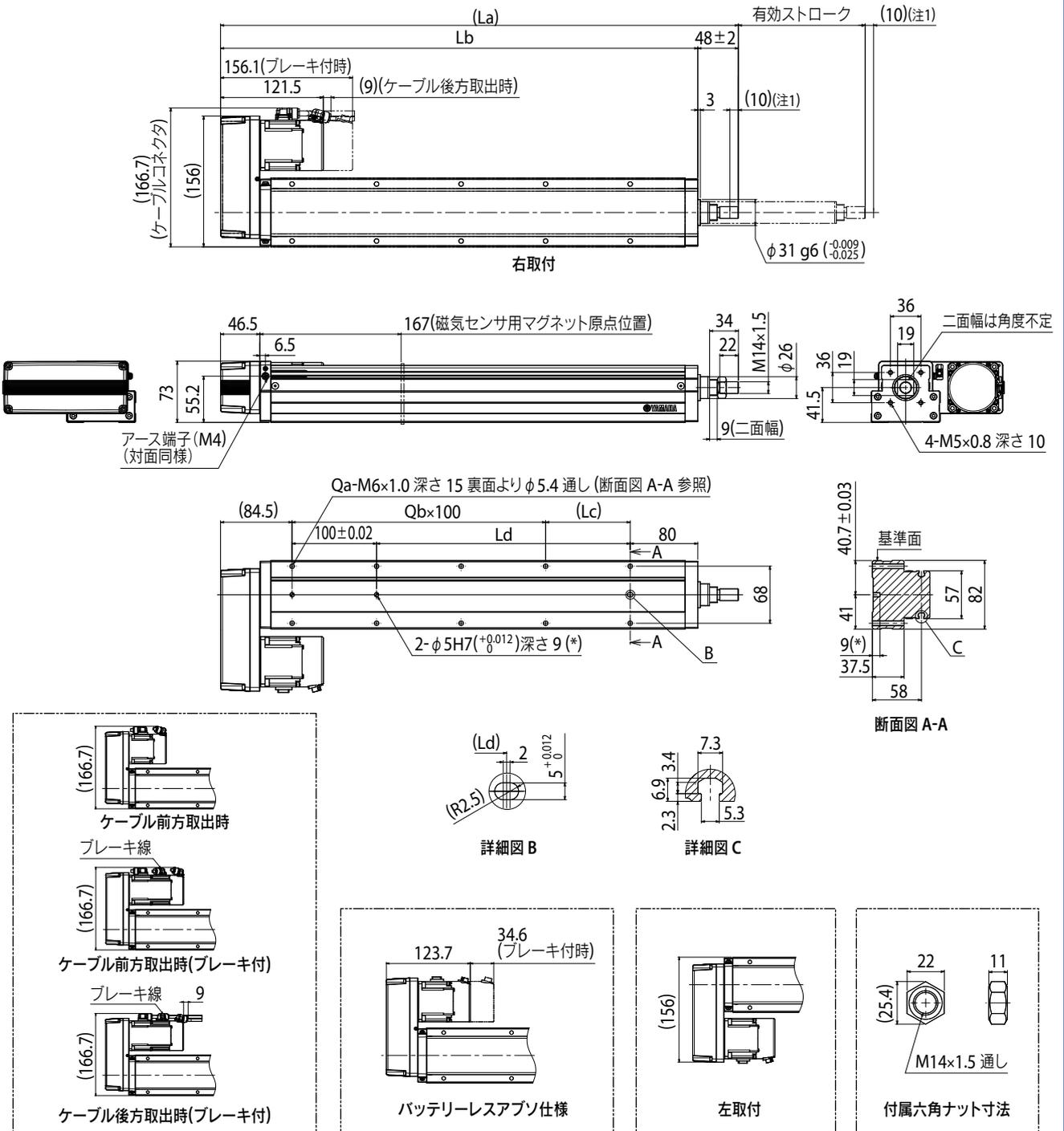
ABAR08 ストレート (S)



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には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
 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.259参照)
 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には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
 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.259参照)
 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%

LCMR200
GX
LCM100
YK-X
Robonity
PHASER
FLIP-X
TRANSERO
XX-X
YP-X
CLEAN
CONTROLLER INFORMATION
LBAS
LGXS
LEAR
ABAS
AGXS
ABAR

加速度/減速度・慣性モーメント (Basicモデル)

LBAS04

■ 慣性モーメント

機種	有効ストローク [mm]															
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
LBAS04-6	0.060	0.063	0.067	0.071	0.075	0.079	0.083	0.087	0.090	0.094	0.098	0.102	0.106	0.110	0.114	0.117
LBAS04-12	0.069	0.072	0.076	0.080	0.084	0.088	0.092	0.096	0.099	0.103	0.107	0.111	0.115	0.119	0.123	0.126

LBAS04 ABAS04

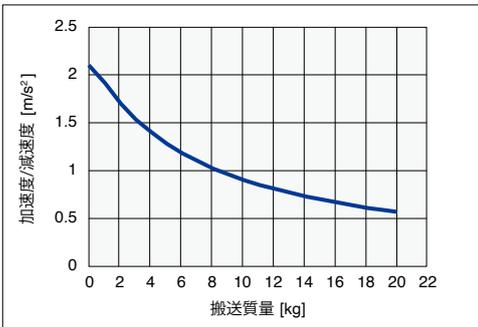
■ 加速度/減速度

機種	LBAS04-6/ABAS04-6		LBAS04-12/ABAS04-12	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]	
0	2.1	2.1	4.2	3.6
1	1.91	2.1	3.84	2.4
2	1.7	1.64	2.99	1.8
3	1.53	1.34	2.45	
4	1.4	1.14	2.07	
5	1.28	0.99	1.8	
6	1.18		1.58	
7	1.1		1.42	
8	1.02		1.28	
9	0.96		1.17	
10	0.9		1.08	
11	0.85		1	
12	0.81		0.93	
13	0.77			
14	0.73			
15	0.7			
16	0.67			
17	0.64			
18	0.61			
19	0.59			
20	0.57			

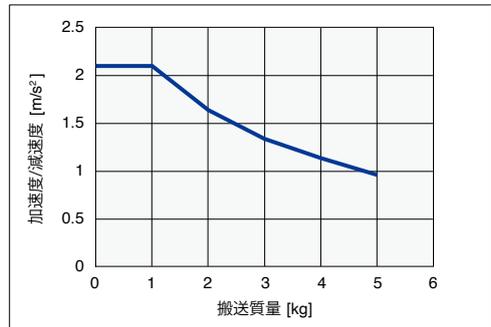
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

LBAS04-6 / ABAS04-6

水平 / 壁掛

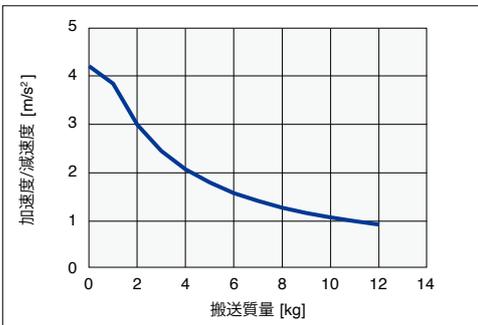


垂直

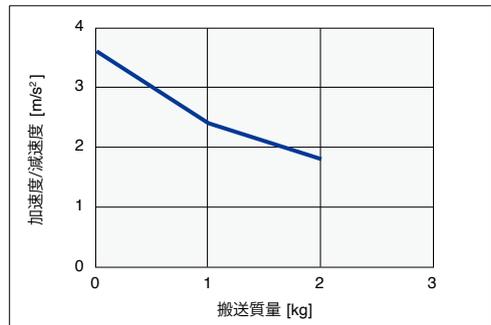


LBAS04-12 / ABAS04-12

水平 / 壁掛



垂直



LBAS05

■ 慣性モーメント

機種	有効ストローク [mm]															
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
LBAS05-5	0.085	0.093	0.101	0.109	0.117	0.125	0.133	0.141	0.149	0.157	0.165	0.173	0.181	0.189	0.197	0.205
LBAS05-10	0.097	0.105	0.113	0.121	0.129	0.137	0.145	0.153	0.161	0.169	0.177	0.185	0.193	0.201	0.209	0.217
LBAS05-20	0.145	0.153	0.161	0.169	0.177	0.185	0.193	0.201	0.209	0.217	0.224	0.232	0.240	0.248	0.256	0.264

LBAS05 ABAS05

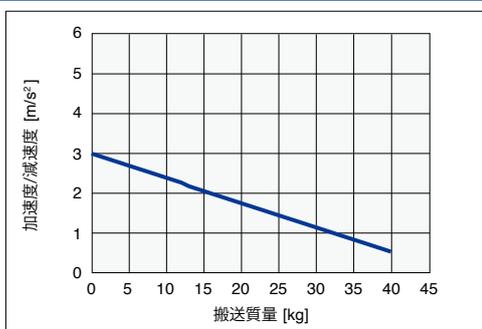
■ 加速度/減速度

機種	LBAS05-5/ABAS05-5		LBAS05-10/ABAS05-10		LBAS05-20/ABAS05-20	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]	
0	3.04	3.34	4.64	4.86	7.44	7.44
1	2.97	3.18	4.44	4.56	7.44	6.99
2	2.91	3.03	4.25	4.3	7.44	5.65
3	2.85	2.88	4.07	4.06	7.44	3.42
4	2.79	2.73	3.9	3.85	7.44	
5	2.73	2.58	3.73	3.66	7.44	
6	2.67	2.43	3.57	3.49	6.64	
7	2.61	2.28	3.41		6	
8	2.55	2.13	3.27		5.47	
9	2.49	1.98	3.12		5.02	
10	2.43	1.83	2.99		4.65	
11	2.37	1.68	2.86		4.32	
12	2.31	1.53	2.74		4.04	
13	2.24		2.62			
14	2.18		2.51			
15	2.12		2.41			
16	2.06		2.31			
17	2		2.22			
18	1.94		2.14			
19	1.88		2.06			
20	1.82		1.99			
21	1.76		1.93			
22	1.7		1.87			
23	1.64		1.82			
24	1.58		1.77			
25	1.52					
26	1.45					
27	1.39					
28	1.33					
29	1.27					
30	1.21					
31	1.15					
32	1.09					
33	1.03					
34	0.97					
35	0.91					
36	0.85					
37	0.79					
38	0.72					
39	0.66					
40	0.6					

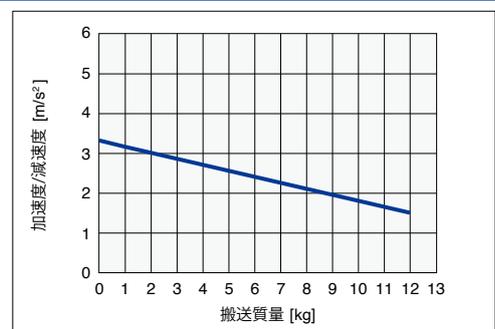
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

LBAS05-5 / ABAS05-5

水平 / 壁掛



垂直



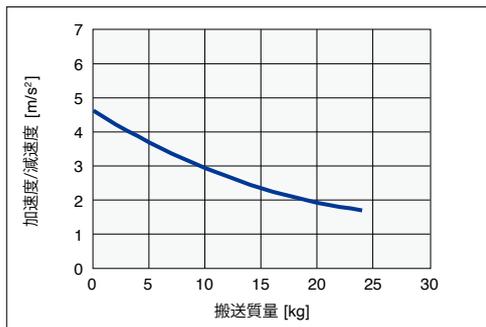
- ユニオンマテオニール LCMR200
- 単軸ロボット GX
- ユニオンマテオニール LCM100
- スカラーロボット YK-X
- 単軸ロボット Robonty
- ユニオンマテオニール PHASER
- 単軸ロボット FLIP-X
- 小型単軸ロボット TRANSERO
- 直交ロボット XX-X
- ヒック&スチーベス YP-X
- クリーン CLEAN
- コントローラ CONTROLLER
- 各種情報 INFORMATION
- LBAS
- LGXS
- LEAR
- ABAS
- AGXS
- ABAR
- フタコ

加速度/減速度・慣性モーメント (Basicモデル)

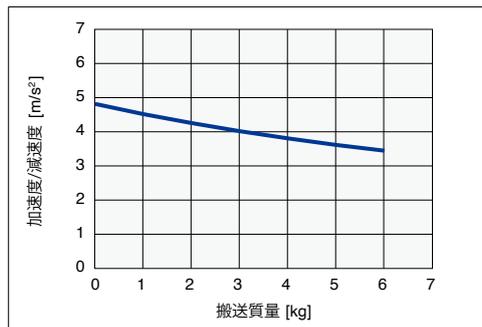
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

LBAS05-10 / ABAS05-10

水平 / 壁掛

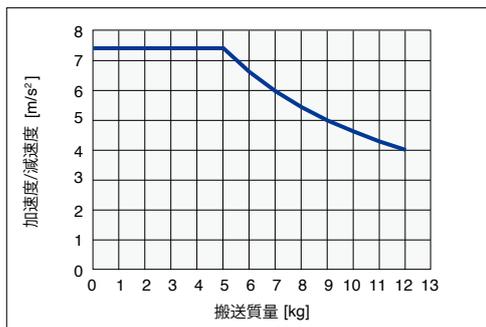


垂直

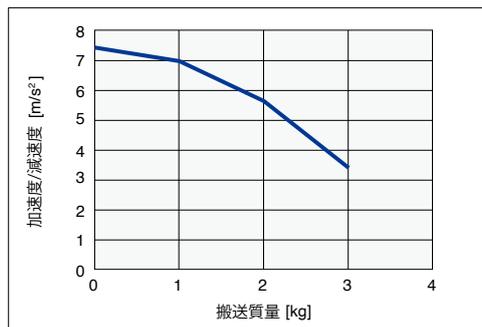


LBAS05-20 / ABAS05-20

水平 / 壁掛



垂直



- LCMR200
- GX
- LCM100
- YK-X
- Robonity
- PHASER
- FLIP-X
- TRANSERO
- XY-X
- YP-X
- CLEAN
- CONTROLLER
- 各種情報
- LBAS
- LGXS
- LBAR
- ABAS
- AGXS
- ABAR
- カタログ

LBAS08

■ 慣性モーメント

機種	有効ストローク [mm]																					
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
LBAS08-5	0.160	0.168	0.176	0.184	0.192	0.200	0.208	0.216	0.224	0.232	0.240	0.248	0.256	0.263	0.271	0.279	0.287	0.295	0.303	0.311	0.319	0.327
LBAS08-10	0.190	0.198	0.206	0.214	0.222	0.230	0.238	0.246	0.254	0.261	0.269	0.277	0.285	0.293	0.301	0.309	0.317	0.325	0.333	0.341	0.349	0.357
LBAS08-20	0.309	0.317	0.325	0.333	0.341	0.349	0.357	0.365	0.373	0.381	0.389	0.397	0.405	0.413	0.421	0.429	0.437	0.445	0.453	0.461	0.469	0.477

LBAS08 ABAS08

■ 加速度/減速度

機種	LBAS08-5/ABAS08-5		LBAS08-10/ABAS08-10		LBAS08-20/ABAS08-20	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]	
0	1.65	1.65	6.09	4.79	8.51	8.5
1	1.63	1.62	5.97	4.54	8.2	7.39
2	1.62	1.59	5.86	4.31	7.9	6.42
3	1.6	1.57	5.74	4.09	7.61	5.59
4	1.59	1.54	5.63	3.88	7.33	4.89
5	1.58	1.51	5.52	3.68	7.05	4.33
6	1.56	1.49	5.42	3.5	6.77	3.91
7	1.55	1.46	5.31	3.32	6.51	3.62
8	1.54	1.44	5.21	3.16	6.24	3.46
9	1.52	1.41	5.1	3.01	5.99	
10	1.51	1.38	5	2.87	5.74	
11	1.5	1.36	4.9	2.74	5.5	
12	1.49	1.33	4.8	2.62	5.26	
13	1.47	1.3	4.7	2.52	5.03	
14	1.46	1.28	4.61	2.42	4.8	
15	1.45	1.25	4.51	2.34	4.58	
16	1.43	1.23	4.42	2.27	4.37	
17	1.42	1.2	4.33	2.21	4.16	
18	1.41	1.17	4.24	2.16	3.96	
19	1.4	1.15	4.15	2.13	3.76	
20	1.38	1.12	4.06	2.1	3.57	
21	1.37	1.09	3.98		3.38	
22	1.36	1.07	3.89		3.21	
23	1.35	1.04	3.81		3.03	
24	1.34	1.02	3.73		2.87	
25	1.32	0.99	3.65		2.71	
26	1.31	0.96	3.57		2.55	
27	1.3	0.94	3.49		2.4	
28	1.29	0.91	3.42		2.26	
29	1.28	0.88	3.34		2.13	
30	1.26	0.86	3.27		1.99	
31	1.25		3.2		1.87	
32	1.24		3.13		1.75	
33	1.23		3.06		1.64	
34	1.22		2.99		1.53	
35	1.21		2.93		1.43	
36	1.19		2.86		1.34	
37	1.18		2.8		1.25	
38	1.17		2.74		1.16	
39	1.16		2.68		1.09	
40	1.15		2.62		1.02	
41	1.14		2.57			
42	1.13		2.51			
43	1.12		2.46			
44	1.11		2.41			
45	1.09		2.36			
46	1.08		2.31			
47	1.07		2.26			
48	1.06		2.21			
49	1.05		2.17			
50	1.04		2.12			
51	1.03		2.08			
52	1.02		2.04			
53	1.01		2			
54	1		1.96			
55	0.99		1.93			
56	0.98		1.89			
57	0.97		1.86			
58	0.96		1.83			
59	0.95		1.8			
60	0.94		1.77			
61	0.93		1.74			
62	0.92		1.72			
63	0.91		1.69			
64	0.9		1.67			
65	0.89		1.65			
66	0.88		1.63			
67	0.87		1.61			
68	0.86		1.59			
69	0.85		1.57			
70	0.84		1.56			
71	0.84		1.55			
72	0.83		1.54			
73	0.82		1.53			
74	0.81		1.52			
75	0.8		1.51			
76	0.79		1.51			
77	0.78		1.5			

機種	LBAS08-5/ABAS08-5		LBAS08-10/ABAS08-10		LBAS08-20/ABAS08-20	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]	
78	0.77		1.5			
79	0.76		1.5			
80	0.76		1.5			
81	0.75					
82	0.74					
83	0.73					
84	0.72					
85	0.71					
86	0.71					
87	0.7					
88	0.69					
89	0.68					
90	0.67					
91	0.67					
92	0.66					
93	0.65					
94	0.64					
95	0.63					
96	0.63					
97	0.62					
98	0.61					
99	0.6					
100	0.6					

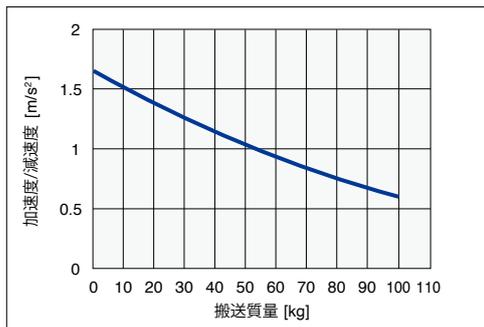
LCMR200
GX
LCM100
YK-X
Robonty
PHASER
FLIP-X
TRANSERO
XX-X
YP-X
CLEAN
CONTROLLER
INFORMATION
LBAS
LGXS
LEAR
ABAS
AGXS
ABAR
フタジョ

加速度/減速度・慣性モーメント (Basicモデル)

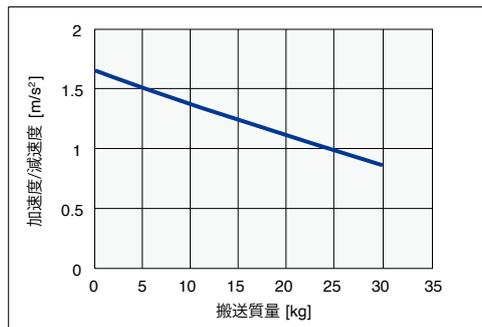
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

LBAS08-5 / ABAS08-5

水平 / 壁掛

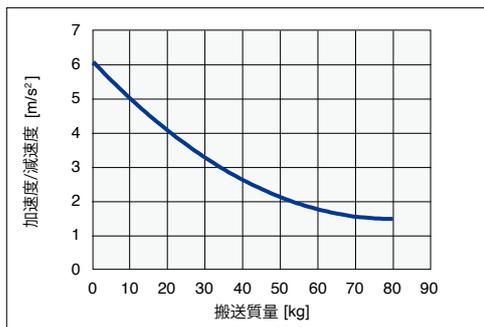


垂直

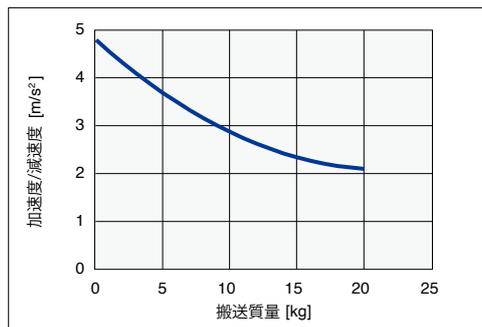


LBAS08-10 / ABAS08-10

水平 / 壁掛

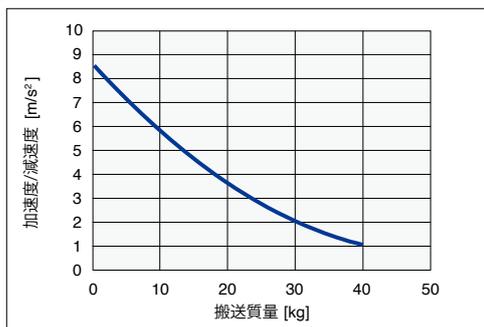


垂直

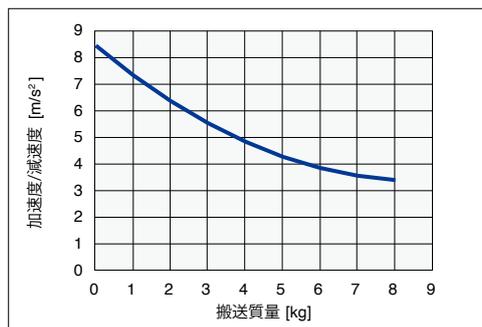


LBAS08-20 / ABAS08-20

水平 / 壁掛



垂直



- LCMR200
- 単軸ロボット
- GX
- LCM100
- スカラーロボット
- YK-X
- Robonity
- 単軸ロボット
- PHASER
- 単軸ロボット
- FLIP-X
- 小型単軸ロボット
- TRANSERO
- 直交ロボット
- XY-X
- ピック&プレイス
- YP-X
- CLEAN
- コントローラ
- CONTROLER
- 各種情報
- INFORMATION
- LBAS
- LGXS
- LBAR
- ABAS
- AGXS
- ABAR
- カタログ

LBAS12

■ 慣性モーメント

機種	有効ストローク [mm]																								
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
LBAS12-5	0.396	0.422	0.447	0.472	0.497	0.523	0.548	0.573	0.598	0.624	0.649	0.674	0.699	0.725	0.750	0.775	0.800	0.826	0.851	0.876	0.901	0.927	0.952	0.977	1.002
LBAS12-10	0.426	0.451	0.477	0.502	0.527	0.552	0.578	0.603	0.628	0.653	0.679	0.704	0.729	0.754	0.780	0.805	0.830	0.855	0.881	0.906	0.931	0.956	0.982	1.007	1.032
LBAS12-20	0.548	0.573	0.598	0.623	0.649	0.674	0.699	0.724	0.750	0.775	0.800	0.826	0.851	0.876	0.901	0.927	0.952	0.977	1.002	1.028	1.053	1.078	1.103	1.129	1.154
LBAS12-32	0.799	0.824	0.849	0.875	0.900	0.925	0.951	0.976	1.001	1.026	1.052	1.077	1.102	1.127	1.153	1.178	1.203	1.228	1.254	1.279	1.304	1.329	1.355	1.380	1.405

LBAS12 (200W)

ABAS12

■ 加速度/減速度

機種	LBAS12-5/ ABAS12-5		LBAS12-10/ ABAS12-10		LBAS12-20/ ABAS12-20		LBAS12-32/ ABAS12-32	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s ²]							
0	2.27	1.9	6.89	3.29	6.59	8.11	9.75	9.75
1	2.24	1.87	6.78	3.26	6.53	7.85	9.75	9.75
2	2.22	1.84	6.67	3.24	6.48	7.6	9.75	9.75
3	2.2	1.82	6.56	3.22	6.43	7.34	9.75	9.75
4	2.18	1.79	6.45	3.19	6.38	7.09	9.75	
5	2.16	1.77	6.35	3.17	6.33	6.84	9.75	
6	2.14	1.74	6.24	3.15	6.28	6.58	9.75	
7	2.12	1.72	6.14	3.12	6.23	6.33	9.75	
8	2.1	1.69	6.03	3.1	6.18	6.07	9.75	
9	2.08	1.67	5.93	3.07	6.13		9.01	
10	2.06	1.64	5.83	3.05	6.08		8.37	
11	2.04	1.62	5.73	3.02	6.03		7.82	
12	2.02	1.59	5.63	3	5.98		7.34	
13	2	1.57	5.53	2.97	5.93		6.91	
14	1.98	1.54	5.44	2.94	5.88		6.53	
15	1.96	1.52	5.34	2.92	5.82		6.19	
16	1.95	1.49	5.24	2.89	5.77		5.88	
17	1.93	1.47	5.15	2.86	5.72		5.6	
18	1.91	1.44	5.06	2.83	5.67		5.35	
19	1.89	1.41	4.96	2.81	5.62		5.12	
20	1.87	1.39	4.87	2.78	5.57		4.91	
21	1.85	1.36	4.78		5.52			
22	1.84	1.34	4.69		5.47			
23	1.82	1.31	4.6		5.42			
24	1.8	1.29	4.52		5.37			
25	1.78	1.26	4.43		5.32			
26	1.76	1.24	4.34		5.27			
27	1.75	1.21	4.26		5.22			
28	1.73	1.19	4.18		5.17			
29	1.71	1.16	4.09		5.12			
30	1.7	1.14	4.01		5.06			
31	1.68		3.93		5.01			
32	1.66		3.85		4.96			
33	1.65		3.77		4.91			
34	1.63		3.69		4.86			
35	1.61		3.62		4.81			
36	1.6		3.54		4.76			
37	1.58		3.47		4.71			
38	1.57		3.4		4.66			
39	1.55		3.32		4.61			
40	1.53		3.25		4.56			
41	1.52		3.18					
42	1.5		3.11					
43	1.49		3.04					
44	1.47		2.97					
45	1.46		2.9					
46	1.44		2.83					
47	1.43		2.77					
48	1.42		2.7					
49	1.4		2.64					
50	1.39		2.58					
51	1.37		2.52					
52	1.36		2.46					
53	1.35		2.4					
54	1.33		2.34					
55	1.32		2.28					
56	1.3		2.22					
57	1.29		2.17					
58	1.28		2.11					
59	1.27		2.06					
60	1.25		2.01					
61	1.24		1.95					
62	1.23		1.9					
63	1.22		1.85					
64	1.2		1.81					
65	1.19		1.76					
66	1.18		1.71					
67	1.17		1.66					
68	1.16		1.62					
69	1.14		1.57					
70	1.13		1.53					
71	1.12		1.49					
72	1.11		1.45					
73	1.1		1.41					

機種	LBAS12-5/ ABAS12-5		LBAS12-10/ ABAS12-10		LBAS12-20/ ABAS12-20		LBAS12-32/ ABAS12-32	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s ²]							
74	1.09		1.37					
75	1.08		1.33					
76	1.07		1.29					
77	1.06		1.26					
78	1.05		1.22					
79	1.04		1.19					
80	1.03		1.15					
81	1.02							
82	1.01							
83	1							
84	0.99							
85	0.98							
86	0.97							
87	0.96							
88	0.95							
89	0.94							
90	0.94							
91	0.93							
92	0.92							
93	0.91							
94	0.9							
95	0.9							
96	0.89							
97	0.88							
98	0.87							
99	0.87							
100	0.86							

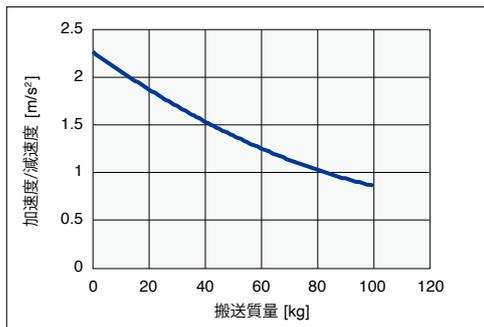
- LCMR200
- GX
- LCM100
- YK-X
- Robonty
- PHASER
- FLIP-X
- TRANSERO
- XY-X
- YP-X
- CLEAN
- CONTROLLER
- INFORMATION
- LBAS
- LGXS
- LEAR
- ABAS
- AGXS
- ABAR
- フタバ

加速度/減速度・慣性モーメント (Basicモデル)

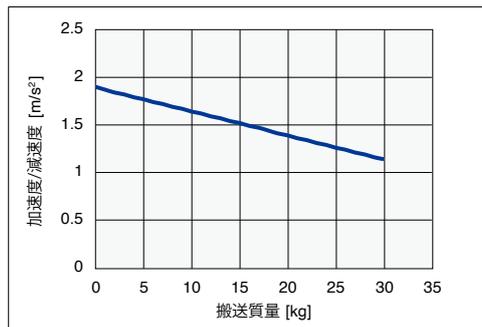
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

LBAS12-5 (200W) / ABAS12-5

水平 / 壁掛

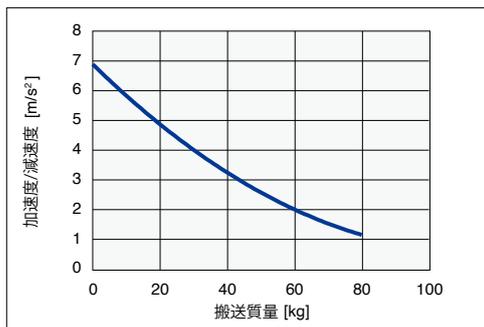


垂直

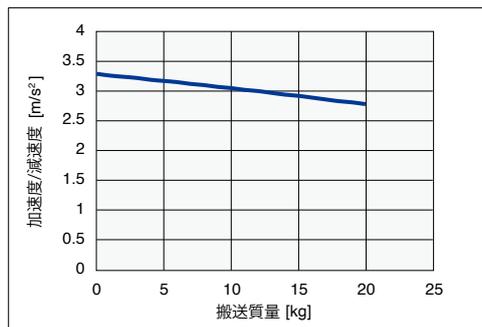


LBAS12-10 (200W) / ABAS12-10

水平 / 壁掛

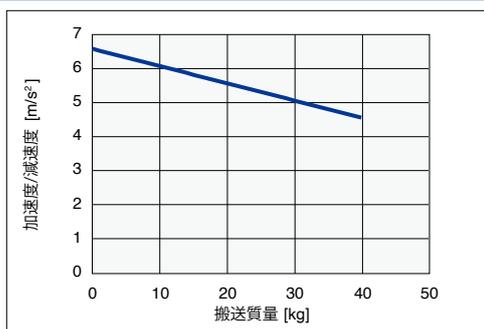


垂直

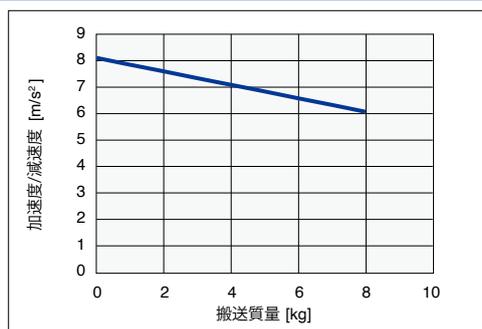


LBAS12-20 (200W) / ABAS12-20

水平 / 壁掛

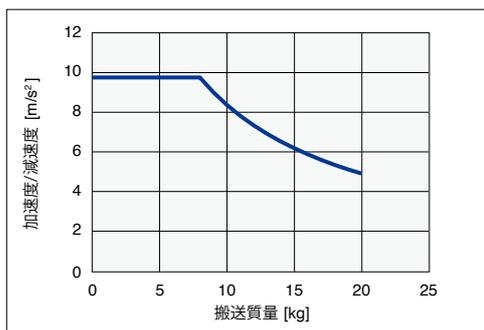


垂直

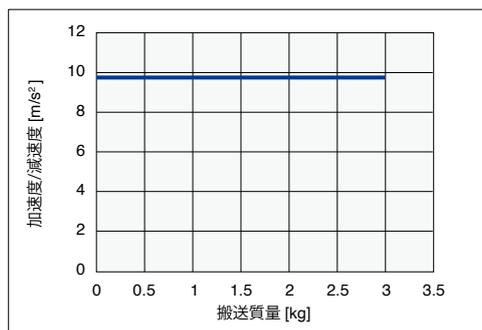


LBAS12-32 (200W) / ABAS12-32

水平 / 壁掛



垂直



LBAS12 (400W) ABAS12H

■ 加速度/減速度

機種	LBAS12-5/ ABAS12H-5		LBAS12-10/ ABAS12H-10		LBAS12-20/ ABAS12H-20		LBAS12-32/ ABAS12H-32	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s ²]							
0	2.27	1.9	8.61	3.29	9.73	8.11	9.75	9.75
1	2.24	1.87	8.47	3.26	9.53	7.85	9.75	9.75
2	2.22	1.84	8.33	3.24	9.35	7.6	9.75	9.75
3	2.2	1.82	8.2	3.22	9.16	7.34	9.75	9.75
4	2.18	1.79	8.06	3.19	8.98	7.09	9.75	9.75
5	2.16	1.77	7.93	3.17	8.8	6.84	9.75	9.75
6	2.14	1.74	7.8	3.15	8.62	6.58	9.75	9.75
7	2.12	1.72	7.67	3.12	8.45	6.33	9.75	9.75
8	2.1	1.69	7.54	3.1	8.28	6.07	9.75	9.75
9	2.08	1.67	7.41	3.07	8.11	5.82	9.01	
10	2.06	1.64	7.29	3.05	7.95	5.57	8.37	
11	2.04	1.62	7.16	3.02	7.79	5.31	7.82	
12	2.02	1.59	7.04	3	7.63	5.06	7.34	
13	2	1.57	6.92	2.97	7.48	4.81	6.91	
14	1.98	1.54	6.79	2.94	7.33	4.55	6.53	
15	1.96	1.52	6.67	2.92	7.18	4.3	6.19	
16	1.95	1.49	6.56	2.89	7.03		5.88	
17	1.93	1.47	6.44	2.86	6.89		5.6	
18	1.91	1.44	6.32	2.83	6.75		5.35	
19	1.89	1.41	6.21	2.81	6.61		5.12	
20	1.87	1.39	6.09	2.78	6.48		4.91	
21	1.85	1.36	5.98	2.75	6.35		4.71	
22	1.84	1.34	5.87	2.72	6.22		4.53	
23	1.82	1.31	5.76	2.69	6.1		4.37	
24	1.8	1.29	5.65	2.66	5.98		4.21	
25	1.78	1.26	5.54	2.63	5.86		4.07	
26	1.76	1.24	5.43		5.74		3.93	
27	1.75	1.21	5.32		5.63		3.81	
28	1.73	1.19	5.22		5.52		3.69	
29	1.71	1.16	5.12		5.41		3.58	
30	1.7	1.14	5.01		5.31		3.47	
31	1.68	1.11	4.91		5.21		3.37	
32	1.66	1.09	4.81		5.11		3.28	
33	1.65	1.06	4.72		5.02		3.19	
34	1.63	1.04	4.62		4.93		3.11	
35	1.61	1.01	4.52		4.84		3.03	
36	1.6	0.99	4.43		4.76			
37	1.58	0.96	4.33		4.67			
38	1.57	0.93	4.24		4.6			
39	1.55	0.91	4.15		4.52			
40	1.53	0.88	4.06		4.45			
41	1.52		3.97		4.38			
42	1.5		3.88		4.31			
43	1.49		3.8		4.25			
44	1.47		3.71		4.19			
45	1.46		3.63		4.13			
46	1.44		3.54		4.07			
47	1.43		3.46		4.02			
48	1.42		3.38		3.97			
49	1.4		3.3		3.93			
50	1.39		3.22		3.89			
51	1.37		3.15					
52	1.36		3.07					
53	1.35		3					
54	1.33		2.92					
55	1.32		2.85					
56	1.3		2.78					
57	1.29		2.71					
58	1.28		2.64					
59	1.27		2.58					
60	1.25		2.51					
61	1.24		2.44					
62	1.23		2.38					
63	1.22		2.32					
64	1.2		2.26					
65	1.19		2.2					
66	1.18		2.14					
67	1.17		2.08					
68	1.16		2.02					
69	1.14		1.97					
70	1.13		1.92					
71	1.12		1.86					
72	1.11		1.81					
73	1.1		1.76					
74	1.09		1.71					
75	1.08		1.66					
76	1.07		1.62					
77	1.06		1.57					
78	1.05		1.53					
79	1.04		1.48					
80	1.03		1.44					
81	1.02		1.4					
82	1.01		1.36					
83	1		1.32					
84	0.99		1.29					
85	0.98		1.25					
86	0.97		1.22					
87	0.96		1.18					
88	0.95		1.15					
89	0.94		1.12					

機種	LBAS12-5/ ABAS12H-5		LBAS12-10/ ABAS12H-10		LBAS12-20/ ABAS12H-20		LBAS12-32/ ABAS12H-32	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]	
90	0.94			1.09				
91	0.93			1.06				
92	0.92			1.03				
93	0.91			1.01				
94	0.9			0.98				
95	0.9			0.96				
96	0.89							
97	0.88							
98	0.87							
99	0.87							
100	0.86							
101	0.85							
102	0.84							
103	0.84							
104	0.83							
105	0.82							
106	0.82							
107	0.81							
108	0.81							
109	0.8							
110	0.79							
111	0.79							
112	0.78							
113	0.78							
114	0.77							
115	0.77							

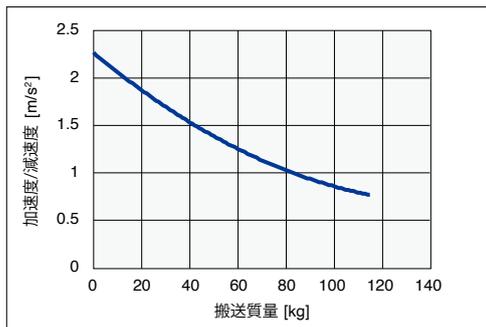
- LCMR200
- GX
- LCM100
- YK-X
- Robonity
- PHASER
- FLIP-X
- TRANSERO
- XX-X
- YP-X
- CLEAN
- CONTROLLER
- INFORMATION
- LBAS
- LGXS
- LEAR
- ABAS
- AGXS
- ABAR
- フジエ

加速度/減速度・慣性モーメント (Basicモデル)

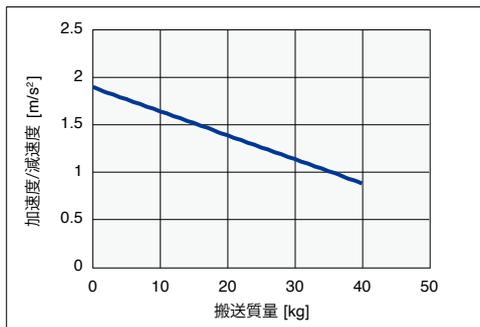
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

LBAS12-5 (400W) / ABAS12H-5

水平 / 壁掛

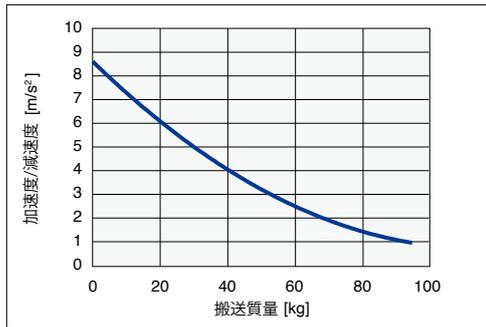


垂直

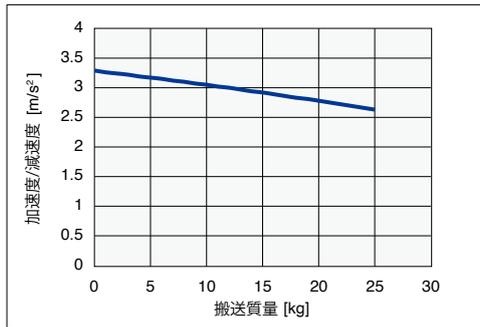


LBAS12-10 (400W) / ABAS12H-10

水平 / 壁掛

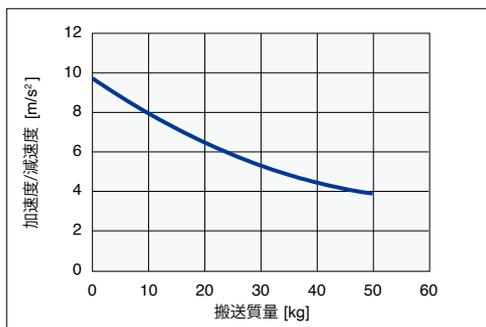


垂直

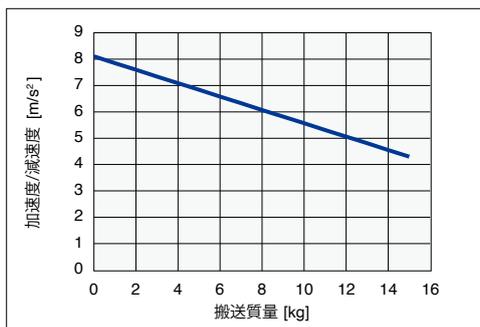


LBAS12-20 (400W) / ABAS12H-20

水平 / 壁掛

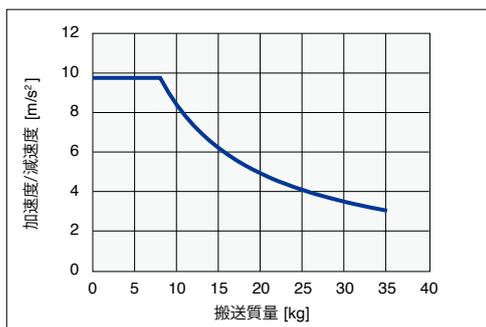


垂直

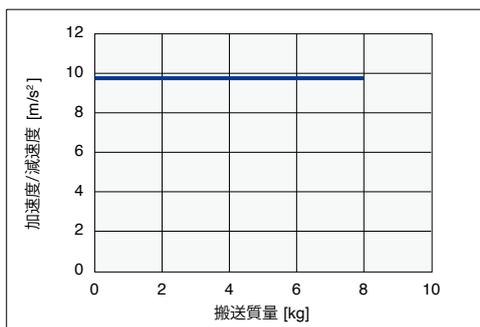


LBAS12-32 (400W) / ABAS12H-32

水平 / 壁掛



垂直



LGXS05

■ 慣性モーメント

機種	有効ストローク [mm]															
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
LGXS05-5	0.139	0.147	0.155	0.163	0.171	0.179	0.187	0.195	0.203	0.211	0.219	0.227	0.235	0.243	0.251	0.259
LGXS05-10	0.146	0.154	0.162	0.170	0.178	0.186	0.194	0.202	0.210	0.218	0.226	0.234	0.242	0.250	0.258	0.266
LGXS05-20	0.177	0.185	0.193	0.201	0.209	0.217	0.225	0.233	0.241	0.249	0.257	0.265	0.273	0.281	0.289	0.297

LGXS05 AGXS05

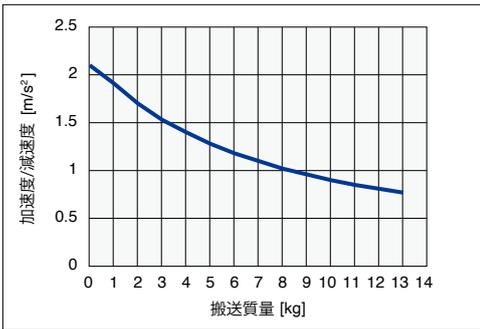
■ 加速度/減速度

機種	LGXS05-5/AGXS05-5		LGXS05-10/AGXS05-10		LGXS05-20/AGXS05-20	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]	
0	2.1	2.1	4.2	3.6	5.3	5.3
1	1.91	2.1	3.84	2.4	5.3	5.3
2	1.7	1.64	2.99	1.8	3.98	3.98
3	1.53	1.34	2.45	1.44	3.19	
4	1.4	1.14	2.07	1.2	2.66	
5	1.28	0.99	1.8		2.28	
6	1.18	0.87	1.58			
7	1.1	0.78	1.42			
8	1.02	0.7	1.28			
9	0.96					
10	0.9					
11	0.85					
12	0.81					
13	0.77					

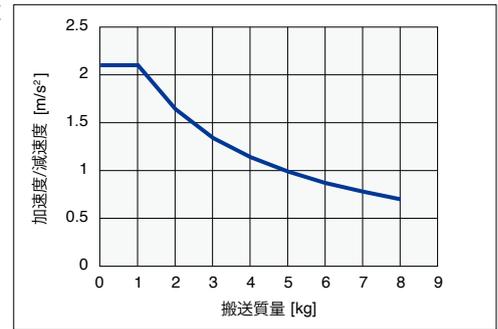
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

LGXS05-5 / AGXS05-5

水平 / 壁掛

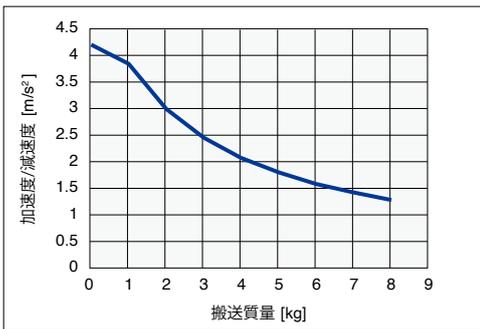


垂直

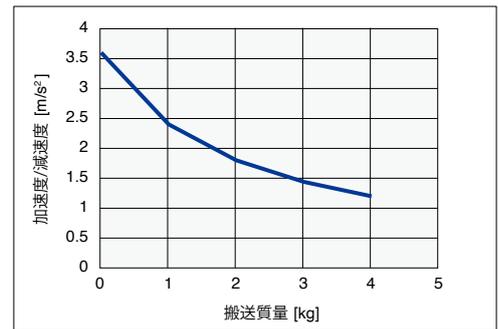


LGXS05-10 / AGXS05-10

水平 / 壁掛

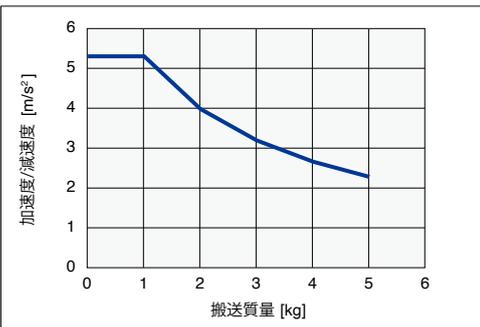


垂直

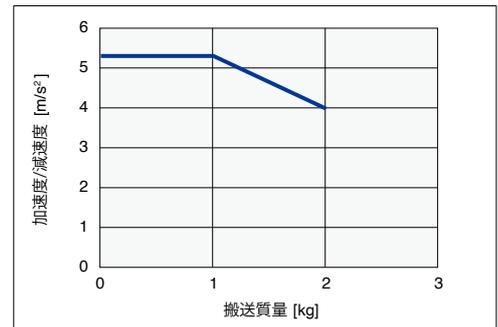


LGXS05-20 / AGXS05-20

水平 / 壁掛



垂直



ユニークなデザイン
LCMR200
単軸ロボット
GX
ユニークなデザイン
LCM100
スカラーロボット
YK-X
単軸ロボット
Robonity
ユニークなデザイン
PHASER
単軸ロボット
FLIP-X
小型単軸ロボット
TRANSERO
直交ロボット
XX-X
ヒック&スリム
YP-X
クリーン
CLEAN
コントローラ
CONTROLLER INFORMATION
各種情報
LBAS
LGXS
LEAR
ABAS
AGXS
ABAR
フタコ

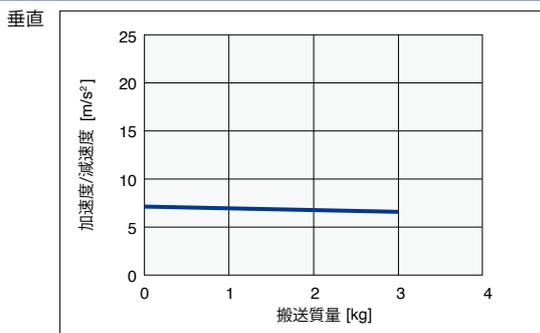
LGXS05 AGXS05-H 高加減速仕様

■ 加速度/減速度

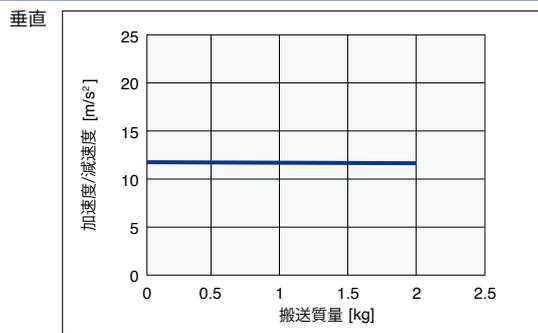
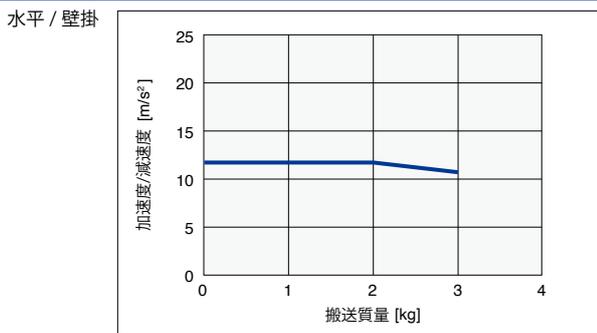
機種	LGXS05-5/ AGXS05-H5		LGXS05-10/ AGXS05-H10		LGXS05-20/ AGXS05-H20	
	(垂直)		(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]	
0	7.17		11.77	11.77	11.77	11.77
1	6.99		11.77	11.77	11.77	11.77
2	6.82		11.77	11.58	11.77	11.77
3	6.66		10.91			

● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

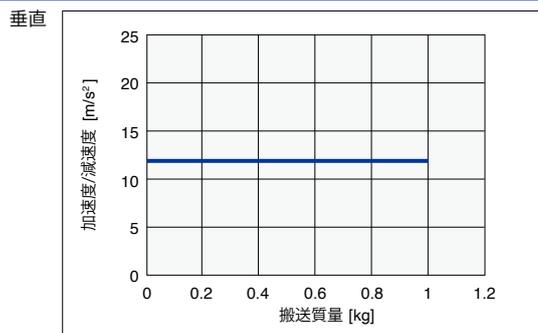
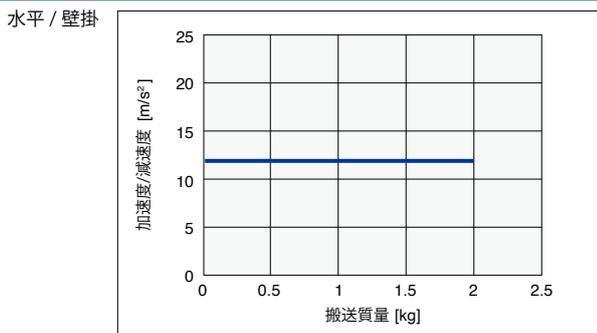
LGXS05-5 / AGXS05-H5



LGXS05-10 / AGXS05-H10



LGXS05-20 / AGXS05-H20



LGXS05L

■ 慣性モーメント

機種	有効ストローク [mm]															
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
LGXS05L-5	0.144	0.152	0.160	0.168	0.176	0.184	0.192	0.200	0.208	0.216	0.224	0.232	0.240	0.248	0.256	0.264
LGXS05L-10	0.153	0.161	0.169	0.177	0.185	0.193	0.201	0.209	0.217	0.225	0.233	0.241	0.249	0.257	0.265	0.273
LGXS05L-20	0.192	0.200	0.208	0.216	0.224	0.232	0.240	0.248	0.256	0.264	0.271	0.279	0.287	0.295	0.303	0.311

LGXS05L AGXS05L

■ 加速度/減速度

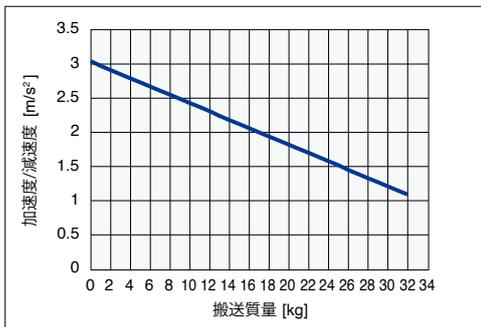
機種	LGXS05L-5/ AGXS05L-5		LGXS05L-10/ AGXS05L-10		LGXS05L-20/ AGXS05L-20	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]	
0	3.04	3.34	4.26	4.86	5.07	5.07
1	2.97	3.18	4.08	4.56	4.86	4.86
2	2.91	3.03	3.9	4.3	4.66	4.66
3	2.85	2.88	3.74	4.06	4.46	4.46
4	2.79	2.73	3.58	3.85	4.25	
5	2.73	2.58	3.42	3.66	4.05	
6	2.67	2.43	3.28	3.49	3.85	
7	2.61	2.28	3.13		3.65	
8	2.55	2.13	3		3.44	
9	2.49	1.98	2.87		3.24	
10	2.43	1.83	2.74		3.04	
11	2.37	1.68	2.62		2.83	
12	2.31	1.53	2.51		2.63	
13	2.24		2.41			
14	2.18		2.3			
15	2.12		2.21			
16	2.06		2.12			
17	2		2.04			

機種	LGXS05L-5/ AGXS05L-5		LGXS05L-10/ AGXS05L-10		LGXS05L-20/ AGXS05L-20	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]	
18	1.94		1.96			
19	1.88		1.89			
20	1.82		1.83			
21	1.76		1.77			
22	1.7		1.72			
23	1.64		1.67			
24	1.58		1.63			
25	1.52					
26	1.45					
27	1.39					
28	1.33					
29	1.27					
30	1.21					
31	1.15					
32	1.09					

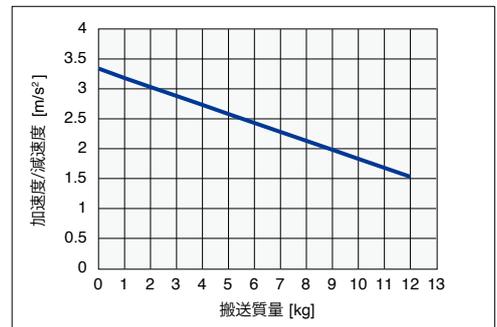
● 搬送質量-加速度/減速度グラフ(目安)

LGXS05L-5 / AGXS05L-5

水平 / 壁掛

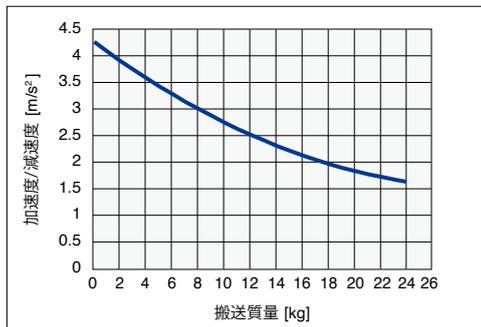


垂直

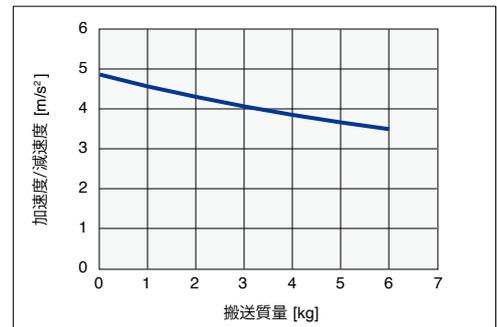


LGXS05L-10 / AGXS05L-10

水平 / 壁掛

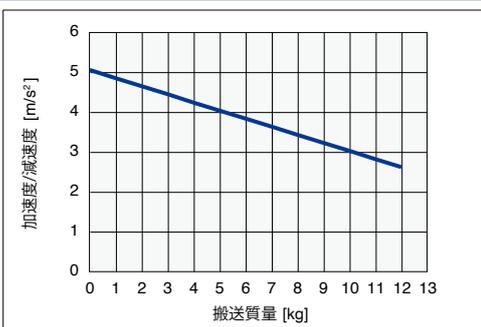


垂直

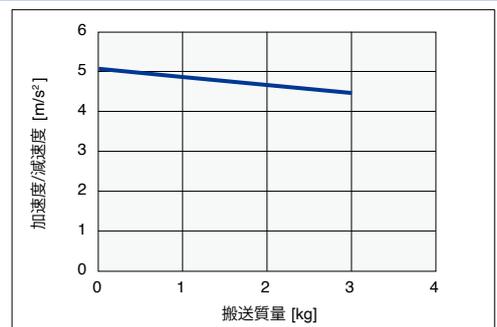


LGXS05L-20 / AGXS05L-20

水平 / 壁掛



垂直



LGMR200
 GX
 LCM100
 YK-X
 Robonty
 PHASER
 FLIP-X
 TRANSERO
 XX-X
 YP-X
 CLEAN
 CONTROLLER
 INFORMATION
 LBAS
 LGXS
 LEAR
 ABAS
 AGXS
 ABAR
 フォション

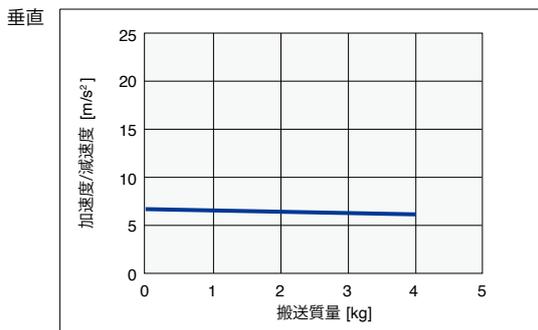
LGXS05L AGXS05L-H 高加減速仕様

■ 加速度/減速度

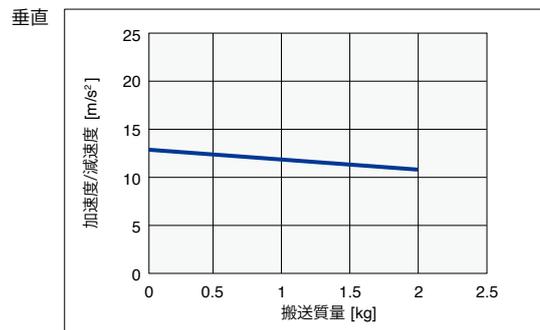
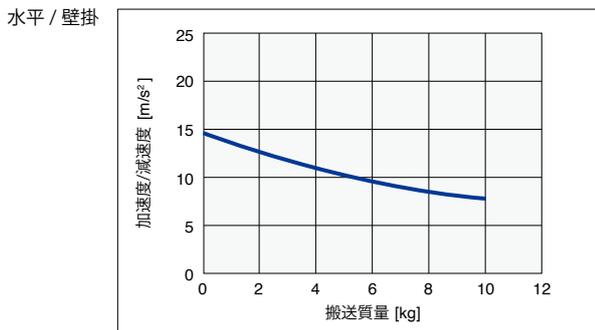
機種	LGXS05L-5/ AGXS05L-H5		LGXS05L-10/ AGXS05L-H10		LGXS05L-20/ AGXS05L-H20	
	(垂直)		(水平/壁掛)		(水平/壁掛)	
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]	
0	6.65	14.72	12.68	14.72	14.72	
1	6.50	13.50	11.65	14.72	14.72	
2	6.35	12.46	10.78	14.72		
3	6.22	11.58		12.93		
4	6.08	10.81		11.16		
5		10.13		9.81		
6		9.54				
7		9.01				
8		8.54				
9		8.11				
10		7.73				

● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

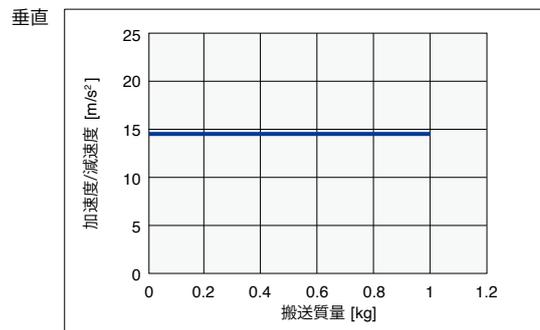
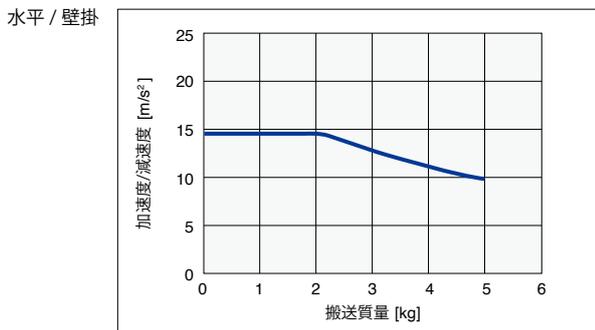
LGXS05L-5 / AGXS05L-H5



LGXS05L-10 / AGXS05L-H10



LGXS05L-20 / AGXS05L-H20



LGXS07

■ 慣性モーメント

機種	有効ストローク [mm]																					
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
LGXS07-5	0.623	0.643	0.662	0.682	0.701	0.721	0.740	0.760	0.779	0.799	0.818	0.838	0.857	0.877	0.896	0.916	0.935	0.955	0.974	0.994	1.013	1.033
LGXS07-10	0.644	0.663	0.683	0.702	0.722	0.741	0.761	0.780	0.800	0.819	0.839	0.858	0.878	0.897	0.917	0.936	0.956	0.975	0.995	1.014	1.034	1.053
LGXS07-20	0.728	0.747	0.767	0.787	0.806	0.826	0.845	0.865	0.884	0.904	0.923	0.943	0.962	0.982	1.001	1.021	1.040	1.060	1.079	1.099	1.118	1.138
LGXS07-30	0.885	0.905	0.924	0.944	0.963	0.983	1.002	1.022	1.041	1.061	1.080	1.100	1.119	1.139	1.158	1.178	1.197	1.217	1.236	1.256	1.275	1.295

LGXS07 AGXS07

■ 加速度/減速度

機種	LGXS07-5/ AGXS07-5		LGXS07-10/ AGXS07-10		LGXS07-20/ AGXS07-20		LGXS07-30/ AGXS07-30	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s ²]							
0	3.04	2.53	6.08	5.57	7.09	6.08	6.99	6.99
1	3.04	2.47	5.68	5.29	6.74	5.57	6.64	6.64
2	3.04	2.42	5.33	5.02	6.4	5.15	6.31	6.31
3	3.04	2.37	5.02	4.75	6.07	4.78	5.98	
4	3.04	2.32	4.75	4.5	5.75	4.47	5.67	
5	3.04	2.27	4.5	4.24	5.44		5.36	
6	3.04	2.22	4.28	3.99	5.14		5.06	
7	3.04	2.17	4.08	3.75	4.85		4.78	
8	3.04	2.12	3.89	3.52	4.57		4.5	
9	3.04	2.07	3.73		4.3		4.24	
10	3.04	2.02	3.57		4.04		3.98	
11	3.04	1.97	3.43		3.79			
12	3.04	1.92	3.3		3.55			
13	3.04	1.87	3.18		3.32			
14	3.04	1.82	3.07		3.09			
15	3.04	1.77	2.96		2.88			
16	3.04	1.72	2.86		2.68			
17	3.04		2.77		2.49			
18	3.04		2.69		2.31			
19	3.04		2.6		2.14			
20	3.04		2.53		1.98			
21	2.82		2.46		1.83			
22	2.64		2.39		1.69			
23	2.48		2.32		1.56			
24	2.33		2.26		1.44			
25	2.21		2.21		1.32			
26	2.09		2.15					
27	1.99		2.1					
28	1.9		2.05					
29	1.81		2					
30	1.73		1.96					
31	1.66		1.91					
32	1.6		1.87					
33	1.53		1.83					
34	1.48		1.79					
35	1.43		1.76					
36	1.38		1.72					
37	1.33		1.69					
38	1.29		1.66					
39	1.25		1.63					
40	1.21		1.6					
41	1.18		1.57					
42	1.14		1.54					
43	1.11		1.51					
44	1.08		1.49					
45	1.05		1.46					
46	1.03							
47	1							
48	0.98							
49	0.95							
50	0.93							
51	0.91							
52	0.89							
53	0.87							
54	0.85							
55	0.83							
56	0.82							
57	0.8							
58	0.78							
59	0.77							
60	0.76							
61	0.74							
62	0.73							
63	0.71							
64	0.7							
65	0.69							
66	0.68							
67	0.67							
68	0.66							
69	0.65							
70	0.64							
71	0.63							
72	0.62							
73	0.61							
74	0.6							
75	0.59							

機種	LGXS07-5/ AGXS07-5		LGXS07-10/ AGXS07-10		LGXS07-20/ AGXS07-20		LGXS07-30/ AGXS07-30	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s ²]							
76	0.58							
77	0.57							
78	0.56							
79	0.56							
80	0.55							
81	0.54							
82	0.53							
83	0.53							
84	0.52							
85	0.51							

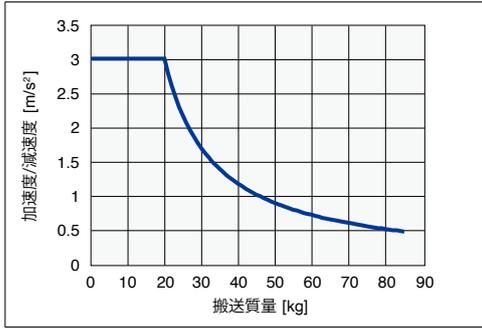
LGXR200
 GX
 LCM100
 YK-X
 Robonity
 PHASER
 FLIP-X
 TRANSERO
 XY-X
 YP-X
 CLEAN
 CONTROLLER
 INFORMATION
 LBAS
 LGXS
 LEAR
 ABAS
 AGXS
 ABAR
 フォトショ

加速度/減速度・慣性モーメント (Advancedモデル)

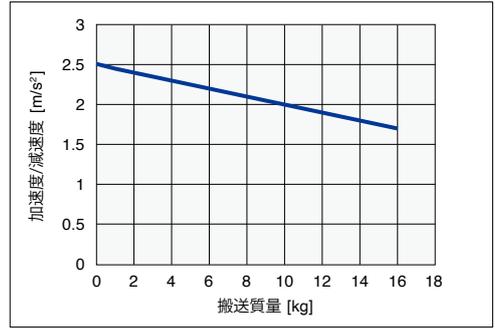
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

LGXS07-5 / AGXS07-5

水平 / 壁掛

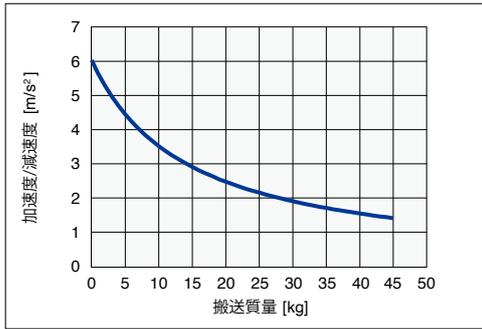


垂直

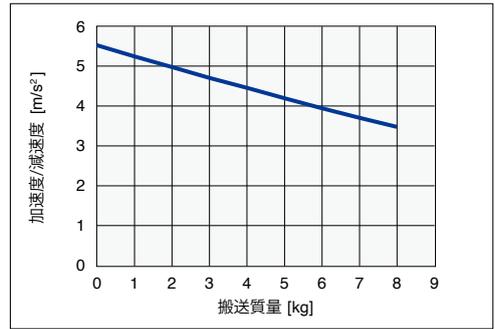


LGXS07-10 / AGXS07-10

水平 / 壁掛

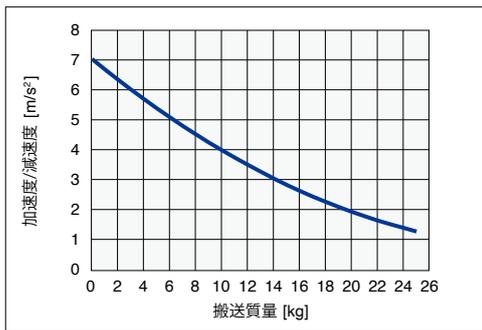


垂直

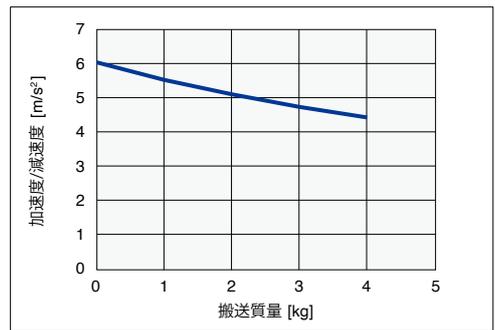


LGXS07-20 / AGXS07-20

水平 / 壁掛

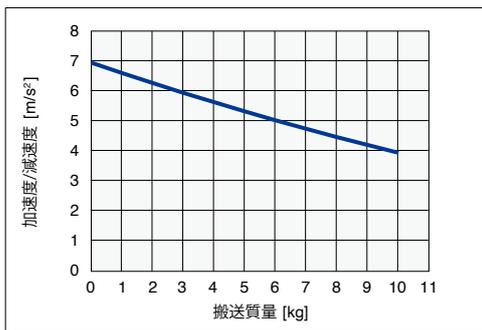


垂直

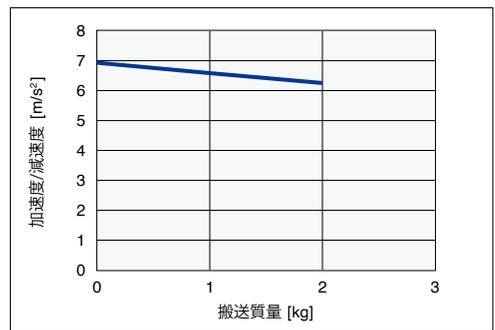


LGXS07-30 / AGXS07-30

水平 / 壁掛



垂直



LGXS07 AGXS07-H 高加減速仕様

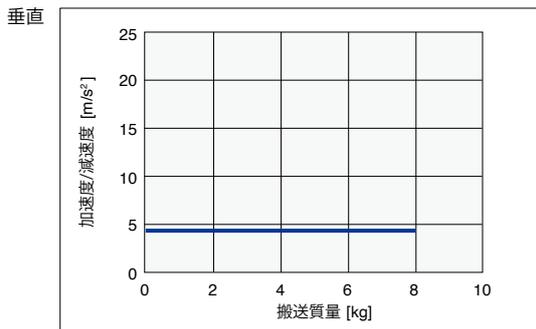
■ 加速度/減速度

機種	LGXS07-5/ AGXS07-H5		LGXS07-10/ AGXS07-H10		LGXS07-20/ AGXS07-H20		LGXS07-30/ AGXS07-H30	
	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s ²]							
0	4.32	9.64	8.44	14.72	14.72	14.72	14.72	14.72
1	4.29	9.36	8.20	14.72	13.96	14.72	14.72	
2	4.26	9.10	7.97	14.47	12.71	14.72		
3	4.23	8.85	7.75	13.26		14.03		
4	4.20	8.61	7.54	12.23		12.39		
5	4.17	8.39		11.36		11.09		
6	4.14	8.17		10.59				
7	4.11	7.97		9.93				
8	4.08	7.78		9.34				
9		7.59		8.82				
10		7.42		8.36				

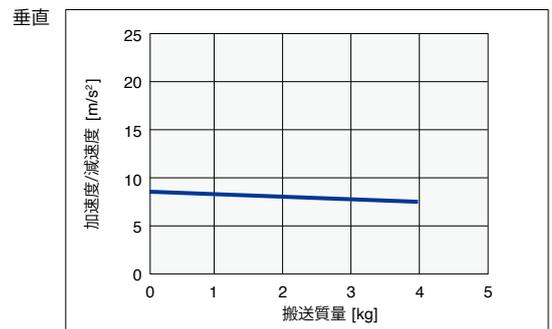
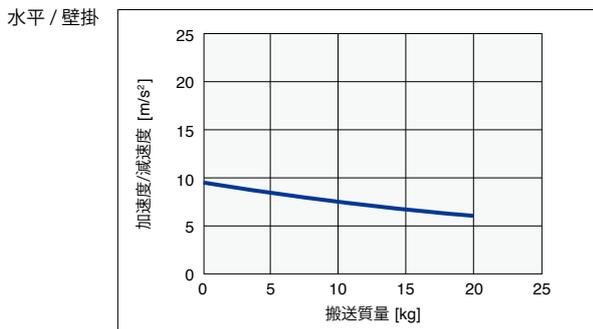
機種	LGXS07-5/ AGXS07-H5		LGXS07-10/ AGXS07-H10		LGXS07-20/ AGXS07-H20		LGXS07-30/ AGXS07-H30	
	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s ²]							
11				7.25				
12				7.09				
13				6.94				
14				6.79				
15				6.65				
16				6.52				
17				6.39				
18				6.26				
19				6.14				
20				6.03				

● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

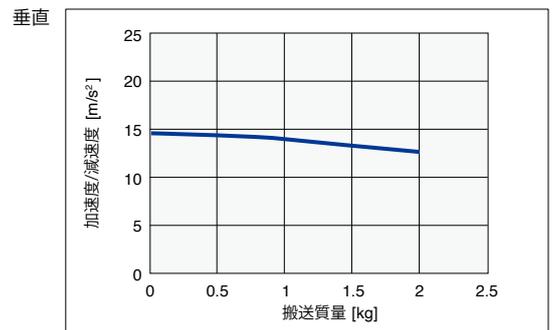
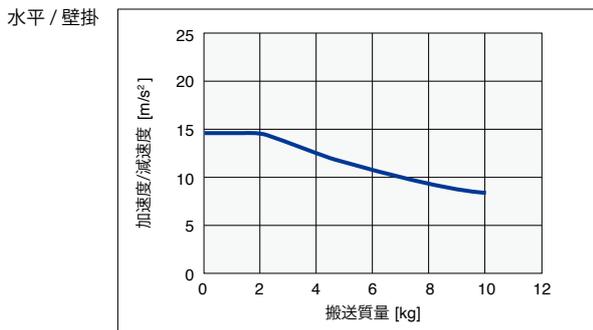
LGXS07-5 / AGXS07-H5



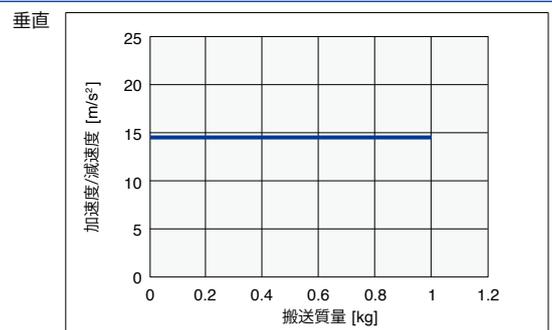
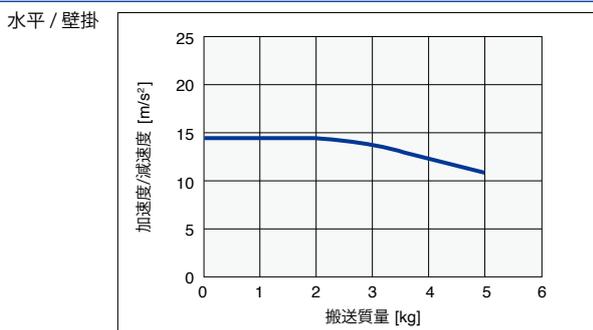
LGXS07-10 / AGXS07-H10



LGXS07-20 / AGXS07-H20



LGXS07-30 / AGXS07-H30



- LCMR200
- GX
- LCM100
- YK-X
- Robonity
- PHASER
- FLIP-X
- TRANSERO
- XY-X
- YP-X
- CLEAN
- CONTROLLER INFORMATION
- LBAS
- LGXS
- LEAR
- ABAS
- AGXS
- ABAR
- フタコ

加速度/減速度・慣性モーメント (Advancedモデル)

LGXS10

■ 慣性モーメント

機種	有効ストローク [mm]																								
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
LGXS10-5	-	0.686	0.706	0.726	0.745	0.765	0.784	0.804	0.823	0.843	0.862	0.882	0.901	0.921	0.940	0.960	0.979	0.999	1.018	1.038	1.057	1.077	1.096	1.116	1.135
LGXS10-10	-	0.707	0.726	0.746	0.765	0.785	0.804	0.824	0.843	0.863	0.882	0.902	0.921	0.941	0.960	0.980	0.999	1.019	1.038	1.058	1.077	1.097	1.116	1.136	1.155
LGXS10-20	-	0.789	0.809	0.828	0.848	0.867	0.887	0.906	0.926	0.945	0.965	0.984	1.004	1.023	1.043	1.062	1.082	1.101	1.121	1.140	1.160	1.179	1.199	1.218	1.238
LGXS10-30	-	0.944	0.963	0.983	1.002	1.022	1.041	1.061	1.080	1.100	1.119	1.139	1.158	1.178	1.197	1.217	1.236	1.256	1.275	1.295	1.314	1.334	1.353	1.373	1.392

LGXS10 AGXS10

■ 加速度/減速度

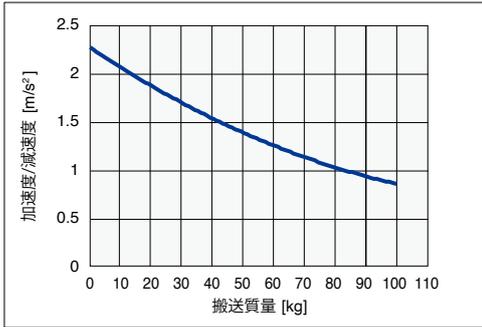
機種	LGXS10-5/ AGXS10-5		LGXS10-10/ AGXS10-10		LGXS10-20/ AGXS10-20		LGXS10-30/ AGXS10-30	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s ²]							
0	2.27	1.9	6.89	3.29	6.59	8.11	9.75	9.75
1	2.25	1.87	6.78	3.27	6.54	7.86	9.75	9.75
2	2.23	1.85	6.67	3.24	6.49	7.6	9.75	9.75
3	2.21	1.82	6.56	3.22	6.44	7.35	9.75	9.75
4	2.19	1.8	6.46	3.2	6.39	7.09	9.75	9.75
5	2.17	1.77	6.35	3.17	6.34	6.84	9.75	
6	2.15	1.75	6.25	3.15	6.29	6.59	9.75	
7	2.13	1.72	6.14	3.13	6.24	6.33	9.75	
8	2.11	1.7	6.04	3.1	6.18	6.08	9.75	
9	2.09	1.67	5.94	3.08	6.13		9.01	
10	2.07	1.65	5.84	3.05	6.08		8.38	
11	2.05	1.62	5.74	3.03	6.03		7.83	
12	2.03	1.6	5.64	3	5.98		7.34	
13	2.01	1.57	5.54	2.97	5.93		6.91	
14	1.99	1.55	5.44	2.95	5.88		6.53	
15	1.97	1.52	5.34	2.92	5.83		6.19	
16	1.95	1.5	5.25	2.89	5.78		5.89	
17	1.93	1.47	5.16	2.87	5.73		5.61	
18	1.91	1.45	5.06	2.84	5.68		5.36	
19	1.9	1.42	4.97	2.81	5.63		5.13	
20	1.88	1.39	4.88	2.78	5.58		4.91	
21	1.86	1.37	4.79		5.53		4.72	
22	1.84	1.34	4.7		5.48		4.54	
23	1.82	1.32	4.61		5.42		4.37	
24	1.8	1.29	4.52		5.37		4.22	
25	1.79	1.27	4.44		5.32		4.07	
26	1.77	1.24	4.35		5.27			
27	1.75	1.22	4.27		5.22			
28	1.74	1.19	4.18		5.17			
29	1.72	1.17	4.1		5.12			
30	1.7	1.14	4.02		5.07			
31	1.68		3.94		5.02			
32	1.67		3.86		4.97			
33	1.65		3.78		4.92			
34	1.63		3.7		4.87			
35	1.62		3.62		4.82			
36	1.6		3.55		4.77			
37	1.59		3.47		4.71			
38	1.57		3.4		4.66			
39	1.55		3.32		4.61			
40	1.54		3.25		4.56			
41	1.52		3.18					
42	1.51		3.11					
43	1.49		3.04					
44	1.48		2.97					
45	1.46		2.91					
46	1.45		2.84					
47	1.43		2.77					
48	1.42		2.71					
49	1.41		2.65					
50	1.39		2.58					
51	1.38		2.52					
52	1.36		2.46					
53	1.35		2.4					
54	1.34		2.34					
55	1.32		2.29					
56	1.31		2.23					
57	1.3		2.17					
58	1.28		2.12					
59	1.27		2.06					
60	1.26		2.01					
61	1.25		1.96					
62	1.23		1.91					
63	1.22		1.86					
64	1.21		1.81					
65	1.2		1.76					
66	1.18		1.72					
67	1.17		1.67					
68	1.16		1.62					
69	1.15		1.58					
70	1.14		1.54					
71	1.13		1.49					
72	1.12		1.45					
73	1.11		1.41					
74	1.09		1.37					
75	1.08		1.33					

機種	LGXS10-5/ AGXS10-5		LGXS10-10/ AGXS10-10		LGXS10-20/ AGXS10-20		LGXS10-30/ AGXS10-30	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s ²]							
76	1.07						1.3	
77	1.06						1.26	
78	1.05						1.23	
79	1.04						1.19	
80	1.03						1.16	
81	1.02							
82	1.01							
83	1							
84	0.99							
85	0.99							
86	0.98							
87	0.97							
88	0.96							
89	0.95							
90	0.94							
91	0.93							
92	0.92							
93	0.92							
94	0.91							
95	0.9							
96	0.89							
97	0.89							
98	0.88							
99	0.87							
100	0.86							

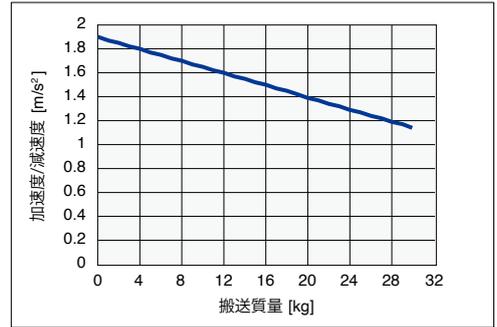
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

LGXS10-5 / AGXS10-5

水平 / 壁掛

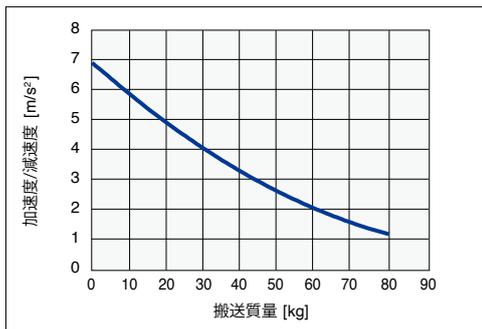


垂直

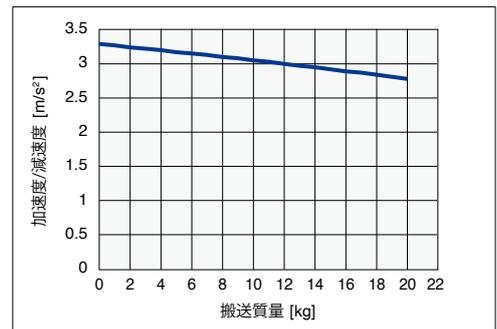


LGXS10-10 / AGXS10-10

水平 / 壁掛

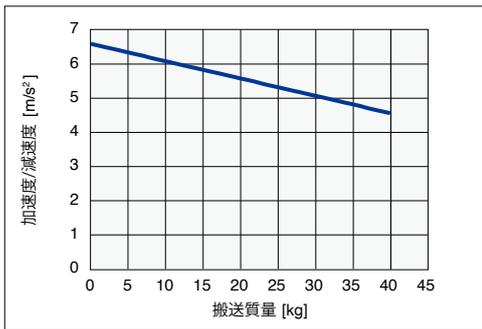


垂直

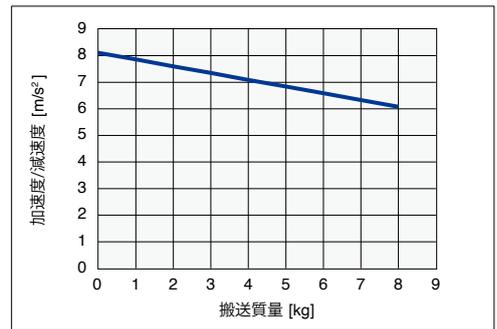


LGXS10-20 / AGXS10-20

水平 / 壁掛

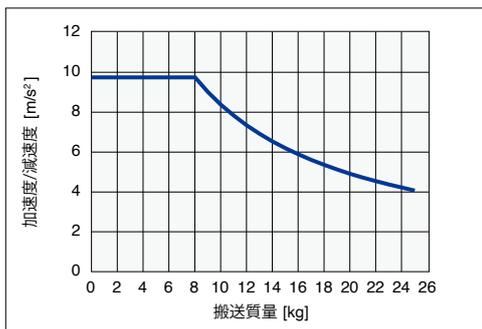


垂直

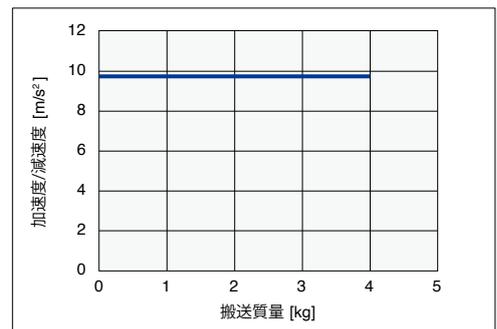


LGXS10-30 / AGXS10-30

水平 / 壁掛



垂直



- ユニファイドモデル
- LCMR200
- 単軸ロボット
- GX
- ユニファイドモデル
- LCM100
- スカラーロボット
- YK-X
- 単軸ロボット
- Robonity
- ユニファイドモデル
- PHASER
- 単軸ロボット
- FLIP-X
- 小型単軸ロボット
- TRANSERO
- 直交ロボット
- XX-X
- ヒック&スチーベンス
- YP-X
- クリーン
- CLEAN
- コントローラ
- CONTROLLER INFORMATION
- 各種情報
- LBAS
- LGXS
- LEAR
- ABAS
- AGXS
- ABAR
- テクノロジー

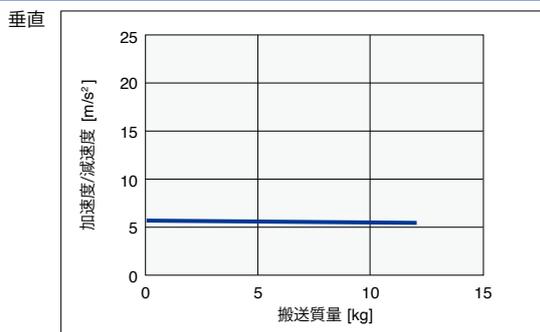
LGXS10 AGXS10-H 高加減速仕様

■ 加速度/減速度

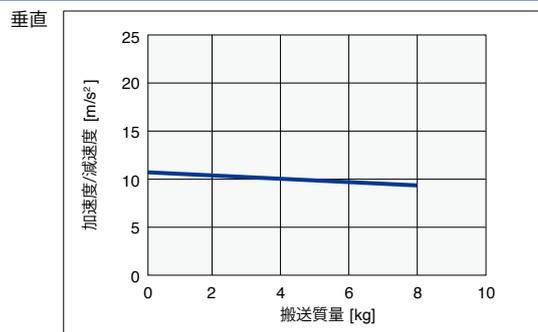
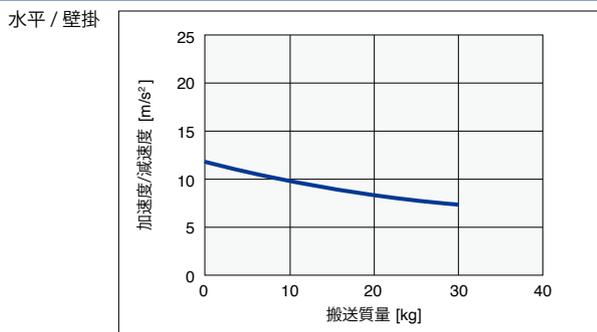
機種	LGXS10-5/ AGXS10-H5		LGXS10-10/ AGXS10-H10		LGXS10-20/ AGXS10-H20		LGXS10-30/ AGXS10-H30	
	(垂直)		(水平/壁掛)		(水平/壁掛)		(水平/壁掛)	
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s ²]							
0	5.53	11.71	10.84	19.62	19.62	19.62	19.62	19.62
1	5.51	11.47	10.63	19.62	18.69	19.62	19.62	19.62
2	5.48	11.25	10.44	18.66	17.55	19.62	19.62	19.62
3	5.46	11.03	10.26	17.52	16.54	19.55		
4	5.43	10.82	10.08	16.52	15.65	17.74		
5	5.41	10.62	9.90	15.62		16.24		
6	5.38	10.43	9.74	14.81		14.96		
7	5.36	10.24	9.57	14.09		13.88		
8	5.33	10.06	9.42	13.43		12.94		
9	5.31	9.89		12.83		12.12		
10	5.28	9.72		12.28		11.40		
11	5.26	9.56		11.78				
12	5.23	9.40		11.32				
13		9.25		10.89				
14		9.10		10.49				
15		8.96		10.12				
16		8.82		9.78				
17		8.69		9.45				
18		8.56		9.15				
19		8.43		8.87				
20		8.31		8.60				
21		8.19						
22		8.07						
23		7.96						
24		7.85						
25		7.75						
26		7.64						
27		7.54						
28		7.44						
29		7.35						
30		7.26						

● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

LGXS10-5 / AGXS10-H5



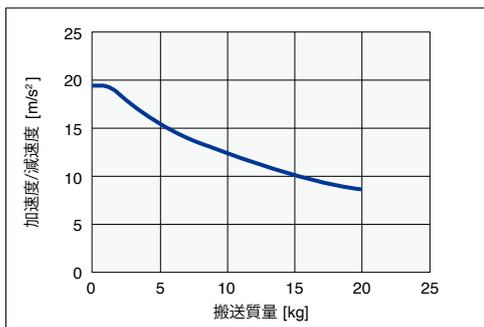
LGXS10-10 / AGXS10-H10



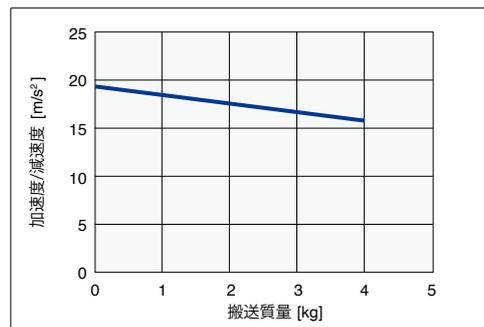
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

LGXS10-20 / AGXS10-H20

水平 / 壁掛

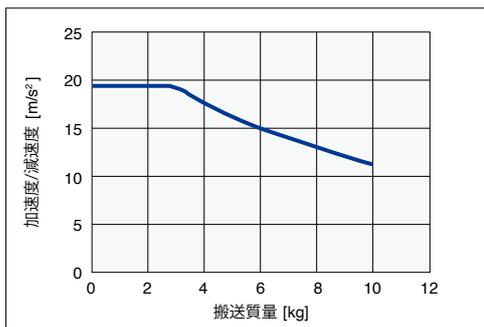


垂直

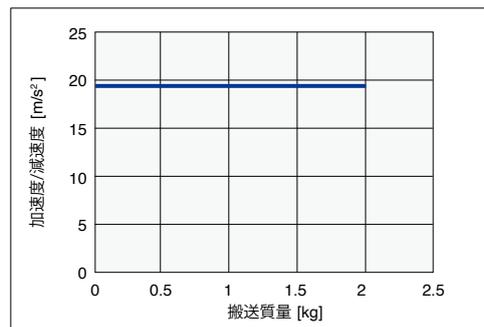


LGXS10-30 / AGXS10-H30

水平 / 壁掛



垂直



- ユニコン/アプテ/イーブル
- LCMR200
- 単軸ロボット
- GX
- ユニコン/アプテ/イーブル
- LCM100
- スカラーロボット
- YK-X
- 単軸ロボット
- Robonity
- ユニコン/単軸ロボット
- PHASER
- 単軸ロボット
- FLIP-X
- 小型単軸ロボット
- TRANSERO
- 直交ロボット
- XY-X
- ヒック&スリム/イニス
- YP-X
- クリーン
- CLEAN
- コントローラ
- CONTROLLER
- 各種情報
- INFORMATION
- LBAS
- LGXS
- LEAR
- ABAS
- AGXS
- ABAR
- テクノロジー

加速度/減速度・慣性モーメント (Advancedモデル)

LGXS12

■ 慣性モーメント

機種	有効ストローク [mm]																								
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
LGXS12-5	-	0.702	0.721	0.741	0.761	0.780	0.800	0.819	0.839	0.858	0.878	0.897	0.917	0.936	0.956	0.975	0.995	1.014	1.034	1.053	1.073	1.092	1.112	1.131	1.151
LGXS12-10	-	0.733	0.753	0.772	0.792	0.811	0.831	0.850	0.870	0.889	0.909	0.928	0.948	0.967	0.987	1.006	1.026	1.045	1.065	1.085	1.104	1.124	1.143	1.163	1.182
LGXS12-20	-	0.862	0.881	0.901	0.920	0.940	0.959	0.979	0.998	1.018	1.037	1.057	1.076	1.096	1.115	1.135	1.154	1.174	1.193	1.213	1.232	1.252	1.271	1.291	1.310
LGXS12-30	-	1.092	1.111	1.131	1.150	1.170	1.189	1.209	1.228	1.248	1.267	1.287	1.306	1.326	1.345	1.365	1.384	1.404	1.423	1.443	1.462	1.482	1.501	1.521	1.540

LGXS12 AGXS12

■ 加速度/減速度

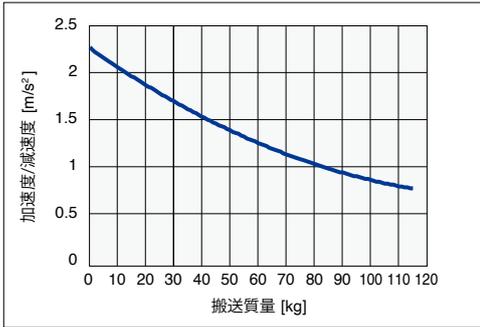
機種	LGXS12-5/ AGXS12-5		LGXS12-10/ AGXS12-10		LGXS12-20/ AGXS12-20		LGXS12-30/ AGXS12-30	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s ²]							
0	2.27	1.9	8.61	3.29	9.73	8.11	9.75	9.75
1	2.24	1.87	8.47	3.26	9.53	7.85	9.75	9.75
2	2.22	1.84	8.33	3.24	9.35	7.6	9.75	9.75
3	2.2	1.82	8.2	3.22	9.16	7.34	9.75	9.75
4	2.18	1.79	8.06	3.19	8.98	7.09	9.75	9.75
5	2.16	1.77	7.93	3.17	8.8	6.84	9.75	9.75
6	2.14	1.74	7.8	3.15	8.62	6.58	9.75	9.75
7	2.12	1.72	7.67	3.12	8.45	6.33	9.75	9.75
8	2.1	1.69	7.54	3.1	8.28	6.07	9.75	9.75
9	2.08	1.67	7.41	3.07	8.11	5.82	9.01	
10	2.06	1.64	7.29	3.05	7.95	5.57	8.37	
11	2.04	1.62	7.16	3.02	7.79	5.31	7.82	
12	2.02	1.59	7.04	3	7.63	5.06	7.34	
13	2	1.57	6.92	2.97	7.48	4.81	6.91	
14	1.98	1.54	6.79	2.94	7.33	4.55	6.53	
15	1.96	1.52	6.67	2.92	7.18	4.3	6.19	
16	1.95	1.49	6.56	2.89	7.03		5.88	
17	1.93	1.47	6.44	2.86	6.89		5.6	
18	1.91	1.44	6.32	2.83	6.75		5.35	
19	1.89	1.41	6.21	2.81	6.61		5.12	
20	1.87	1.39	6.09	2.78	6.48		4.91	
21	1.85	1.36	5.98	2.75	6.35		4.71	
22	1.84	1.34	5.87	2.72	6.22		4.53	
23	1.82	1.31	5.76	2.69	6.1		4.37	
24	1.8	1.29	5.65	2.66	5.98		4.21	
25	1.78	1.26	5.54	2.63	5.86		4.07	
26	1.76	1.24	5.43		5.74		3.93	
27	1.75	1.21	5.32		5.63		3.81	
28	1.73	1.19	5.22		5.52		3.69	
29	1.71	1.16	5.12		5.41		3.58	
30	1.7	1.14	5.01		5.31		3.47	
31	1.68	1.11	4.91		5.21		3.37	
32	1.66	1.09	4.81		5.11		3.28	
33	1.65	1.06	4.72		5.02		3.19	
34	1.63	1.04	4.62		4.93		3.11	
35	1.61	1.01	4.52		4.84		3.03	
36	1.6	0.99	4.43		4.76			
37	1.58	0.96	4.33		4.67			
38	1.57	0.93	4.24		4.6			
39	1.55	0.91	4.15		4.52			
40	1.53	0.88	4.06		4.45			
41	1.52	0.86	3.97		4.38			
42	1.5	0.83	3.88		4.31			
43	1.49	0.81	3.8		4.25			
44	1.47	0.78	3.71		4.19			
45	1.46	0.76	3.63		4.13			
46	1.44		3.54		4.07			
47	1.43		3.46		4.02			
48	1.42		3.38		3.97			
49	1.4		3.3		3.93			
50	1.39		3.22		3.89			
51	1.37		3.15					
52	1.36		3.07					
53	1.35		3					
54	1.33		2.92					
55	1.32		2.85					
56	1.3		2.78					
57	1.29		2.71					
58	1.28		2.64					
59	1.27		2.58					
60	1.25		2.51					
61	1.24		2.44					
62	1.23		2.38					
63	1.22		2.32					
64	1.2		2.26					
65	1.19		2.2					
66	1.18		2.14					
67	1.17		2.08					
68	1.16		2.02					
69	1.14		1.97					
70	1.13		1.92					
71	1.12		1.86					
72	1.11		1.81					
73	1.1		1.76					
74	1.09		1.71					
75	1.08		1.66					
76	1.07		1.62					

機種	LGXS12-5/ AGXS12-5		LGXS12-10/ AGXS12-10		LGXS12-20/ AGXS12-20		LGXS12-30/ AGXS12-30	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s ²]							
77	1.06		1.57					
78	1.05		1.53					
79	1.04		1.48					
80	1.03		1.44					
81	1.02		1.4					
82	1.01		1.36					
83	1		1.32					
84	0.99		1.29					
85	0.98		1.25					
86	0.97		1.22					
87	0.96		1.18					
88	0.95		1.15					
89	0.94		1.12					
90	0.94		1.09					
91	0.93		1.06					
92	0.92		1.03					
93	0.91		1.01					
94	0.9		0.98					
95	0.9		0.96					
96	0.89							
97	0.88							
98	0.87							
99	0.87							
100	0.86							
101	0.85							
102	0.84							
103	0.84							
104	0.83							
105	0.82							
106	0.82							
107	0.81							
108	0.81							
109	0.8							
110	0.79							
111	0.79							
112	0.78							
113	0.78							
114	0.77							
115	0.77							

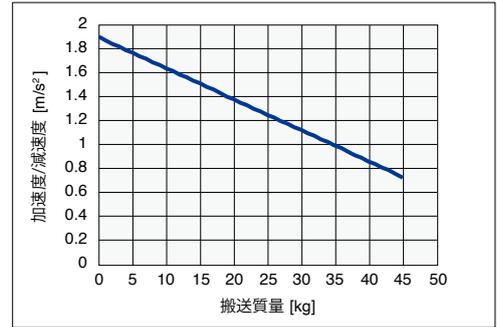
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

LGXS12-5 / AGXS12-5

水平 / 壁掛

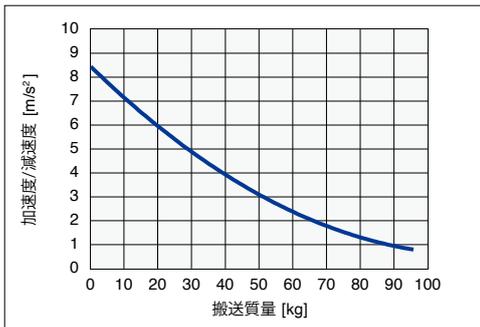


垂直

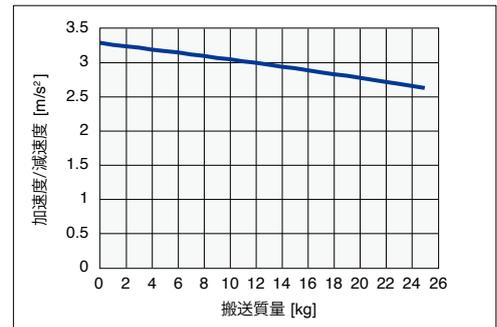


LGXS12-10 / AGXS12-10

水平 / 壁掛

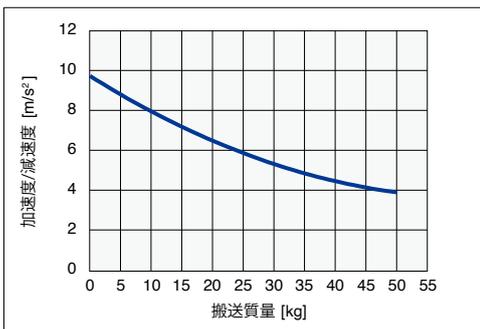


垂直

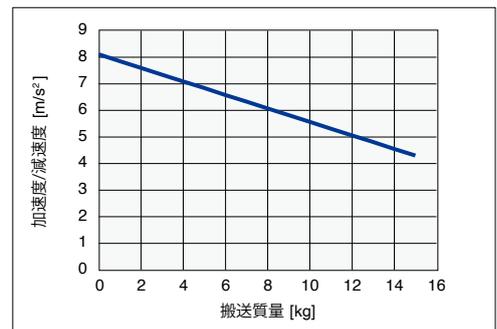


LGXS12-20 / AGXS12-20

水平 / 壁掛

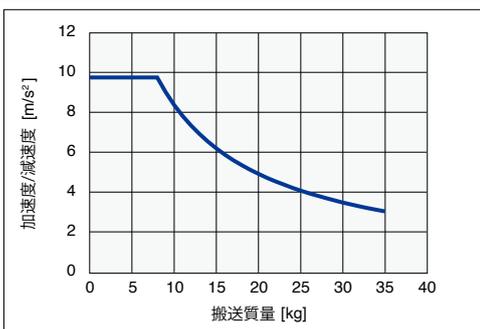


垂直

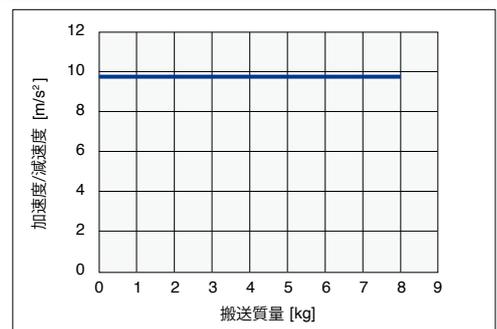


LGXS12-30 / AGXS12-30

水平 / 壁掛



垂直



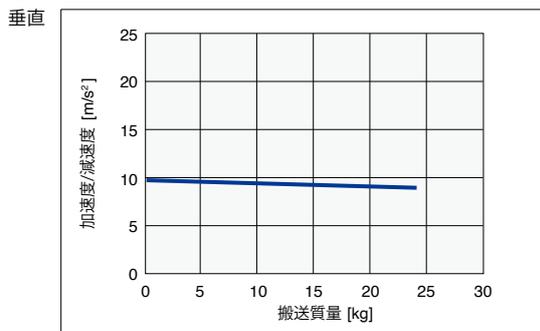
LGXS12 AGXS12-H 高加減速仕様

■ 加速度/減速度

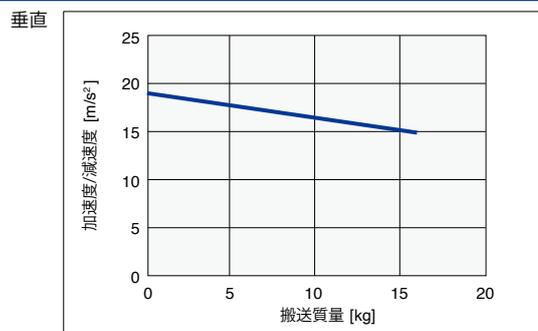
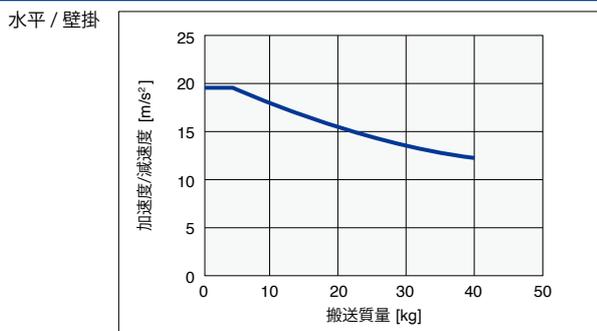
機種	LGXS12-5/ AGXS12-H5		LGXS12-10/ AGXS12-H10		LGXS12-20/ AGXS12-H20		LGXS12-30/ AGXS12-H30	
	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]	
0	9.85	19.62	19.21	19.62	19.62	19.62	19.62	19.62
1	9.81	19.62	18.90	19.62	19.62	19.62	19.62	19.62
2	9.77	19.62	18.59	19.62	19.62	19.62	19.62	19.62
3	9.73	19.62	18.29	19.62	19.62	19.62	19.62	19.62
4	9.69	19.62	18.00	19.62	19.62	19.62	19.62	19.62
5	9.65	19.53	17.72	19.62	19.62	19.62	19.62	19.62
6	9.61	19.20	17.45	19.62	19.62	19.62	19.62	19.62
7	9.57	18.89	17.19	19.62	19.62	19.62	19.62	19.62
8	9.53	18.58	16.94	19.62	19.62	19.62	19.62	19.62
9	9.49	18.28	16.69	19.62	19.62	19.62	19.62	19.62
10	9.45	17.99	16.45	19.62	19.62	19.62	19.62	19.62
11	9.41	17.71	16.21	19.62	19.62	19.62	19.62	19.62
12	9.37	17.44	15.99	19.62	19.62	19.62	19.62	19.62
13	9.34	17.18	15.77	19.62	19.62	19.62	19.62	19.62
14	9.30	16.93	15.55	19.62	19.62	19.62	19.62	19.62
15	9.26	16.68	15.34	19.06	19.06	19.06	19.06	19.06
16	9.22	16.44	15.14	18.45	18.45	18.45	18.45	18.45
17	9.19	16.21		17.87	17.87	17.87	17.87	17.87
18	9.15	15.98		17.33	17.33	17.33	17.33	17.33
19	9.11	15.76		16.83	16.83	16.83	16.83	16.83
20	9.08	15.54		16.35	16.35	16.35	16.35	16.35
21	9.04	15.33		15.89	15.89	15.89	15.89	15.89
22	9.01	15.13		15.47	15.47	15.47	15.47	15.47
23	8.97	14.93		15.06	15.06	15.06	15.06	15.06
24	8.94	14.74		14.67	14.67	14.67	14.67	14.67
25		14.55		14.31	14.31	14.31	14.31	14.31
26		14.37		13.96	13.96	13.96	13.96	13.96
27		14.19		13.63	13.63	13.63	13.63	13.63
28		14.02		13.31	13.31	13.31	13.31	13.31
29		13.85		13.01	13.01	13.01	13.01	13.01
30		13.68		12.72	12.72	12.72	12.72	12.72
31		13.52						
32		13.36						
33		13.21						
34		13.06						
35		12.91						
36		12.76						
37		12.62						
38		12.48						
39		12.35						
40		12.22						

● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

LGXS12-5 / AGXS12-H5



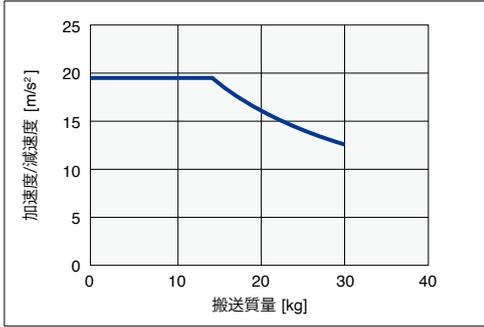
LGXS12-10 / AGXS12-H10



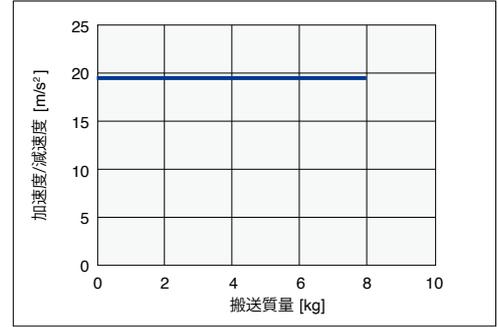
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

LGXS12-20 / AGXS12-H20

水平 / 壁掛

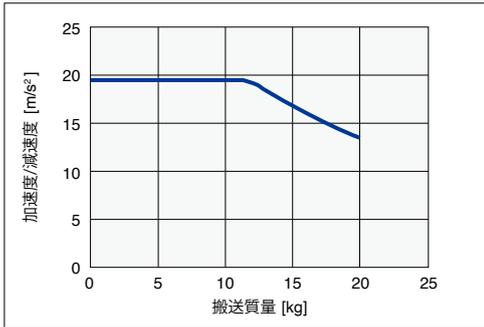


垂直

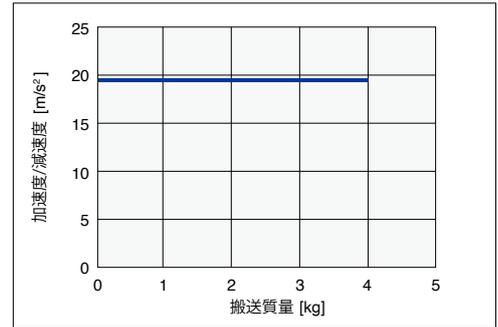


LGXS12-30 / AGXS12-H30

水平 / 壁掛



垂直



- ユニコン/アプテ/イーブル LCMR200
- 単軸ロボット GX
- ユニコン/アプテ/イーブル LCM100
- スカラーロボット YK-X
- 単軸ロボット Robonity
- ユニコン/単軸ロボット PHASER
- 単軸ロボット FLIP-X
- 小型単軸ロボット TRANSERO
- 直交ロボット XY-X
- ヒック&スライズ YP-X
- クリーン CLEAN
- コントローラ CONTROLLER
- 各種情報 INFORMATION
- LBAS
- LGXS
- LEAR
- ABAS
- AGXS
- ABAR
- テクノロジー

加速度/減速度・慣性モーメント (Advancedモデル)

LGXS16

■ 慣性モーメント

機種	有効ストローク [mm]																												
	50	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
LGXS16-10	-	2.433	2.495	2.557	2.618	2.680	2.742	2.803	2.865	2.927	2.988	3.050	3.112	3.173	3.235	3.297	3.358	3.420	3.482	3.543	3.605	3.667	3.728	3.790	3.851	3.913	3.975	4.036	4.098
LGXS16-20	-	2.653	2.715	2.777	2.838	2.900	2.961	3.023	3.085	3.146	3.208	3.270	3.331	3.393	3.455	3.516	3.578	3.640	3.701	3.763	3.825	3.886	3.948	4.010	4.071	4.133	4.195	4.256	4.318
LGXS16-40	-	3.624	3.685	3.747	3.809	3.870	3.932	3.994	4.055	4.117	4.179	4.240	4.302	4.364	4.425	4.487	4.548	4.610	4.672	4.733	4.795	4.857	4.918	4.980	5.042	5.103	5.165	5.227	5.288

LGXS16 AGXS16

■ 加速度/減速度

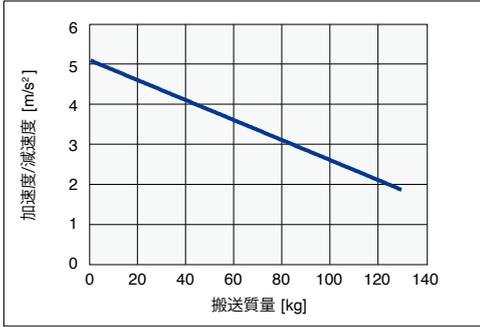
機種	LGXS16-10/ AGXS16-10		LGXS16-20/ AGXS16-20		LGXS16-40/ AGXS16-40	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]	
0	5.07	3.8	7.6	7.99	9.6	9.6
1	5.04	3.74	7.48	7.73	9.6	9.02
2	5.01	3.69	7.36	7.47	9.6	8.45
3	4.99	3.64	7.25	7.22	9.6	7.87
4	4.96	3.59	7.14	6.97	9.6	7.3
5	4.94	3.54	7.03	6.72	9.6	6.74
6	4.91	3.49	6.93	6.47	9.6	6.17
7	4.89	3.44	6.83	6.22	9.6	5.61
8	4.86	3.39	6.73	5.97	9.6	5.04
9	4.84	3.34	6.64	5.73	9.6	4.48
10	4.81	3.29	6.55	5.48	9.6	3.92
11	4.79	3.24	6.46	5.24	9.18	3.36
12	4.76	3.19	6.37	5	8.8	2.81
13	4.74	3.14	6.29	4.76	8.45	
14	4.71	3.09	6.2	4.53	8.13	
15	4.68	3.04	6.12	4.29	7.83	
16	4.66	2.99	6.05	4.05	7.55	
17	4.63	2.94	5.97	3.82	7.3	
18	4.61	2.89	5.9	3.59	7.05	
19	4.58	2.83	5.82	3.36	6.83	
20	4.56	2.78	5.75	3.13	6.62	
21	4.53	2.73	5.68	2.9	6.42	
22	4.51	2.68	5.62	2.68	6.23	
23	4.48	2.63	5.55	2.45	6.05	
24	4.46	2.58	5.49	2.23	5.88	
25	4.43	2.53	5.42	2.01	5.73	
26	4.41	2.48	5.36	1.79	5.58	
27	4.38	2.43	5.3	1.57	5.43	
28	4.36	2.38	5.24	1.35	5.3	
29	4.33	2.33	5.19		5.17	
30	4.3	2.28	5.13		5.05	
31	4.28	2.23	5.08		4.93	
32	4.25	2.18	5.02		4.82	
33	4.23	2.13	4.97		4.71	
34	4.2	2.08	4.92		4.61	
35	4.18	2.03	4.87		4.51	
36	4.15	1.98	4.82		4.42	
37	4.13	1.93	4.77		4.33	
38	4.1	1.87	4.72		4.24	
39	4.08	1.82	4.67		4.16	
40	4.05	1.77	4.63		4.08	
41	4.03	1.72	4.58		4	
42	4	1.67	4.54		3.93	
43	3.97	1.62	4.5		3.86	
44	3.95	1.57	4.46		3.79	
45	3.92	1.52	4.41		3.72	
46	3.9	1.47	4.37			
47	3.87	1.42	4.33			
48	3.85	1.37	4.29			
49	3.82	1.32	4.26			
50	3.8	1.27	4.22			
51	3.77	1.22	4.18			
52	3.75	1.17	4.14			
53	3.72	1.12	4.11			
54	3.7	1.07	4.07			
55	3.67	1.02	4.04			
56	3.65		4			
57	3.62		3.97			
58	3.59		3.94			
59	3.57		3.9			
60	3.54		3.87			
61	3.52		3.84			
62	3.49		3.81			
63	3.47		3.78			
64	3.44		3.75			
65	3.42		3.72			
66	3.39		3.69			
67	3.37		3.66			
68	3.34		3.63			
69	3.32		3.61			
70	3.29		3.58			
71	3.27		3.55			
72	3.24		3.53			
73	3.21		3.5			
74	3.19		3.47			
75	3.16		3.45			
76	3.14		3.42			
77	3.11		3.4			

機種	LGXS16-10/ AGXS16-10		LGXS16-20/ AGXS16-20		LGXS16-40/ AGXS16-40	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]	
78	3.09		3.38			
79	3.06		3.35			
80	3.04		3.33			
81	3.01		3.31			
82	2.99		3.28			
83	2.96		3.26			
84	2.94		3.24			
85	2.91		3.22			
86	2.88		3.19			
87	2.86		3.17			
88	2.83		3.15			
89	2.81		3.13			
90	2.78		3.11			
91	2.76		3.09			
92	2.73		3.07			
93	2.71		3.05			
94	2.68		3.03			
95	2.66		3.01			
96	2.63					
97	2.61					
98	2.58					
99	2.56					
100	2.53					
101	2.5					
102	2.48					
103	2.45					
104	2.43					
105	2.4					
106	2.38					
107	2.35					
108	2.33					
109	2.3					
110	2.28					
111	2.25					
112	2.23					
113	2.2					
114	2.18					
115	2.15					
116	2.12					
117	2.1					
118	2.07					
119	2.05					
120	2.02					
121	2					
122	1.97					
123	1.95					
124	1.92					
125	1.9					
126	1.87					
127	1.85					
128	1.82					
129	1.79					
130	1.77					

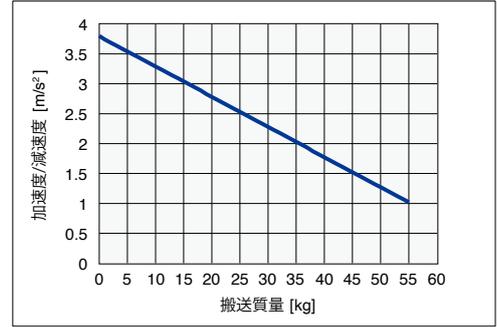
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

LGXS16-10 / AGXS16-10

水平 / 壁掛

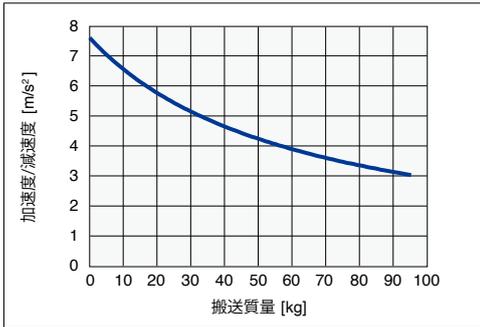


垂直

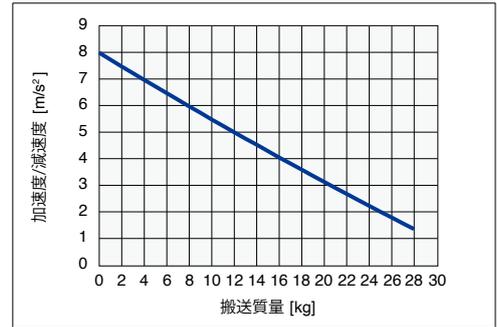


LGXS16-20 / AGXS16-20

水平 / 壁掛

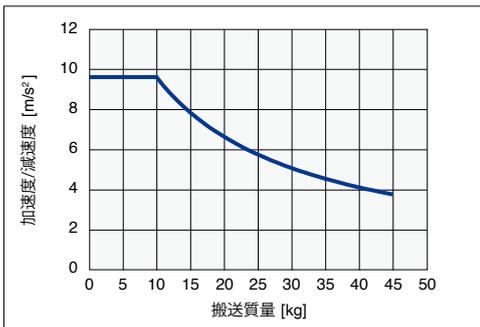


垂直

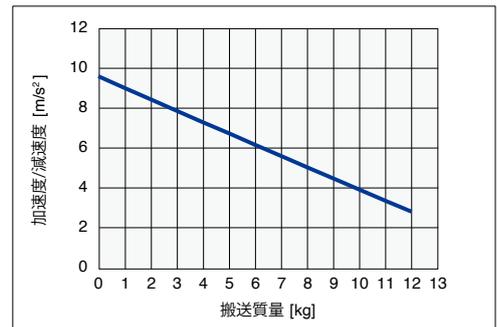


LGXS16-40 / AGXS16-40

水平 / 壁掛



垂直



LGXS16 AGXS16-H 高加減速仕様

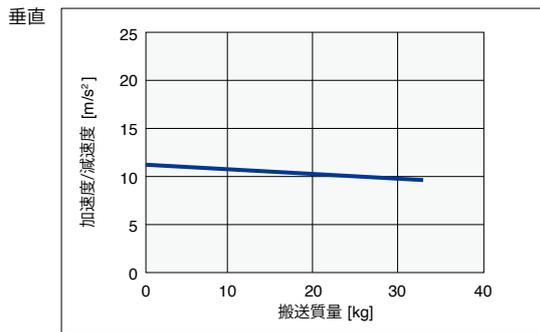
■ 加速度/減速度

機種	LGXS16-10/ AGXS16-H10		LGXS16-20/ AGXS16-H20		LGXS16-40/ AGXS16-H40	
	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]	
0	11.17	19.48	18.43	19.62	19.62	19.62
1	11.11	19.14	18.11	19.62	19.62	19.62
2	11.07	18.80	17.81	19.62	19.62	19.62
3	11.02	18.48	17.52	19.62	19.62	19.62
4	10.97	18.16	17.24	19.62	19.62	19.62
5	10.92	17.86	16.97	19.62	19.62	19.62
6	10.87	17.57	16.70	19.62	19.62	19.62
7	10.82	17.28	16.45	19.62	19.62	19.62
8	10.78	17.01	16.20	19.62	19.62	19.62
9	10.73	16.74	15.96	19.62	19.62	19.62
10	10.68	16.49	15.72	19.62	19.62	19.62
11	10.64	16.24	15.50	19.30	18.63	18.63
12	10.59	15.99	15.27	18.63	18.00	18.00
13	10.55	15.76	15.06	18.00	17.42	17.42
14	10.50	15.53	14.85	17.42	16.87	16.87
15	10.46	15.31	14.65	16.87	16.35	16.35
16	10.41	15.09	14.45	16.35	15.87	15.87
17	10.37	14.88		15.87	15.41	15.41
18	10.33	14.68		15.41	14.98	14.98
19	10.28	14.48		14.98	14.57	14.57
20	10.24	14.29		14.57	14.19	14.19
21	10.20	14.10		14.19	13.82	13.82
22	10.16	13.91		13.82	13.47	13.47
23	10.12	13.74		13.47	13.14	13.14
24	10.07	13.56		13.14	12.83	12.83
25	10.03	13.39		12.83	12.53	12.53
26	9.99	13.23		12.53	12.24	12.24
27	9.95	13.07		12.24	11.97	11.97
28	9.91	12.91		11.97	11.71	11.71
29	9.87	12.75		11.71	11.46	11.46
30	9.83	12.60		11.46		
31	9.79	12.46				

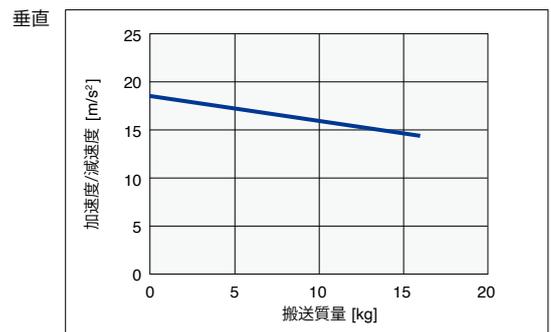
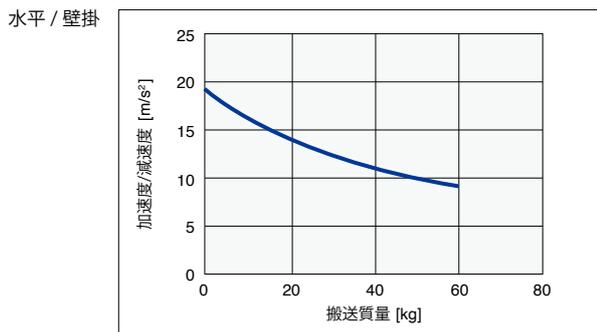
機種	LGXS16-10/ AGXS16-H10		LGXS16-20/ AGXS16-H20		LGXS16-40/ AGXS16-H40	
	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]	
32	9.76		12.31			
33			12.17			
34			12.04			
35			11.90			
36			11.77			
37			11.64			
38			11.52			
39			11.40			
40			11.28			
41			11.16			
42			11.04			
43			10.93			
44			10.82			
45			10.71			
46			10.61			
47			10.50			
48			10.40			
49			10.30			
50			10.20			
51			10.11			
52			10.01			
53			9.92			
54			9.83			
55			9.74			
56			9.65			
57			9.56			
58			9.48			
59			9.40			
60			9.31			

● 搬送質量 - 加速度/減速度グラフ (目安)

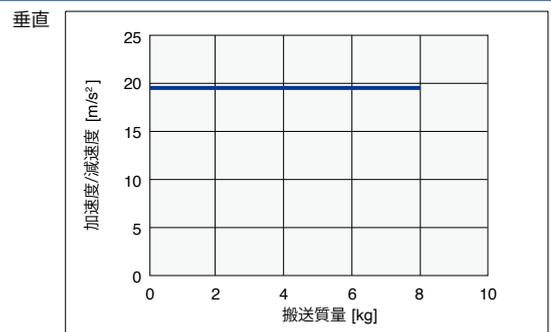
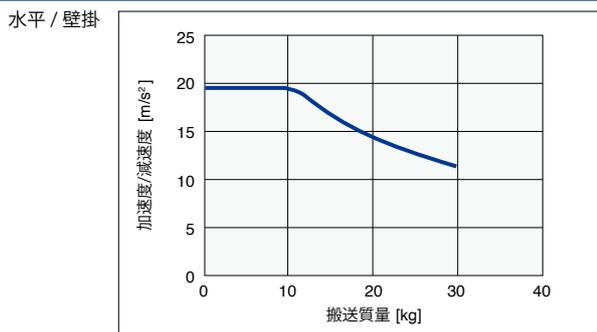
LGXS16-10 / AGXS16-H10



LGXS16-20 / AGXS16-H20



LGXS16-40 / AGXS16-H40



LGXS20

■ 慣性モーメント

機種	有効ストローク [mm]																												
	50	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
LGXS20-10	-	2.524	2.585	2.647	2.709	2.770	2.832	2.894	2.955	3.017	3.079	3.140	3.202	3.264	3.325	3.387	3.448	3.510	3.572	3.633	3.695	3.757	3.818	3.880	3.942	4.003	4.065	4.127	4.188
LGXS20-20	-	2.863	2.924	2.986	3.048	3.109	3.171	3.232	3.294	3.356	3.417	3.479	3.541	3.602	3.664	3.726	3.787	3.849	3.911	3.972	4.034	4.096	4.157	4.219	4.281	4.342	4.404	4.466	4.527
LGXS20-40	-	4.309	4.371	4.433	4.494	4.556	4.618	4.679	4.741	4.803	4.864	4.926	4.988	5.049	5.111	5.173	5.234	5.296	5.357	5.419	5.481	5.542	5.604	5.666	5.727	5.789	5.851	5.912	5.974

LGXS20 AGXS20

■ 加速度/減速度

機種	LGXS20-10/AGXS20-10		LGXS20-20/AGXS20-20		LGXS20-40/AGXS20-40	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]	
0	2.5	3.8	7.8	9.95	9.61	9.61
1	2.5	3.74	7.7	9.67	9.61	9.12
2	2.5	3.69	7.61	9.4	9.61	8.64
3	2.5	3.64	7.52	9.13	9.61	8.16
4	2.5	3.59	7.43	8.86	9.61	7.68
5	2.5	3.54	7.34	8.59	9.61	7.2
6	2.5	3.49	7.25	8.32	9.61	6.72
7	2.5	3.44	7.16	8.05	9.61	6.24
8	2.5	3.39	7.07	7.78	9.61	5.76
9	2.5	3.34	6.98	7.51	9.61	5.28
10	2.5	3.29	6.89	7.24	9.2	4.8
11	2.5	3.24	6.81	6.97	8.83	4.32
12	2.5	3.19	6.72	6.7	8.48	3.84
13	2.5	3.14	6.64	6.43	8.17	3.36
14	2.5	3.09	6.55	6.16	7.87	2.88
15	2.5	3.04	6.47	5.89	7.6	2.4
16	2.5	2.99	6.39	5.62	7.34	
17	2.5	2.94	6.31	5.35	7.1	
18	2.5	2.89	6.23	5.08	6.88	
19	2.5	2.83	6.15	4.81	6.67	
20	2.5	2.78	6.07	4.54	6.47	
21	2.5	2.73	5.99	4.27	6.28	
22	2.5	2.68	5.91	4	6.11	
23	2.5	2.63	5.83	3.73	5.94	
24	2.5	2.58	5.76	3.46	5.78	
25	2.5	2.53	5.68	3.19	5.63	
26	2.5	2.48	5.6	2.92	5.49	
27	2.5	2.43	5.53	2.65	5.36	
28	2.5	2.38	5.46	2.38	5.23	
29	2.5	2.33	5.38	2.11	5.11	
30	2.5	2.28	5.31	1.84	4.99	
31	2.5	2.23	5.24	1.57	4.88	
32	2.5	2.18	5.17	1.3	4.77	
33	2.5	2.13	5.1	1.03	4.67	
34	2.5	2.08	5.03	0.76	4.57	
35	2.5	2.03	4.96	0.5	4.48	
36	2.44	1.98	4.89		4.39	
37	2.38	1.93	4.82		4.3	
38	2.33	1.87	4.76		4.22	
39	2.28	1.82	4.69		4.14	
40	2.23	1.77	4.63		4.06	
41	2.18	1.72	4.56		3.99	
42	2.14	1.67	4.5		3.91	
43	2.09	1.62	4.43		3.85	
44	2.05	1.57	4.37		3.78	
45	2.01	1.52	4.31		3.71	
46	1.97	1.47	4.25		3.65	
47	1.94	1.42	4.19		3.59	
48	1.9	1.37	4.13		3.53	
49	1.87	1.32	4.07		3.48	
50	1.83	1.27	4.01		3.42	
51	1.8	1.22	3.95		3.37	
52	1.77	1.17	3.9		3.32	
53	1.74	1.12	3.84		3.27	
54	1.71	1.07	3.79		3.22	
55	1.68	1.02	3.73		3.17	
56	1.66	0.96	3.68		3.13	
57	1.63	0.91	3.63		3.08	
58	1.61	0.86	3.57		3.04	
59	1.58	0.81	3.52		3	
60	1.56	0.76	3.47		2.96	
61	1.53	0.71	3.42		2.92	
62	1.51	0.66	3.37		2.88	
63	1.49	0.61	3.32		2.84	
64	1.47	0.56	3.27		2.8	
65	1.45	0.51	3.23		2.77	
66	1.43		3.18			
67	1.41		3.13			
68	1.39		3.09			
69	1.37		3.04			
70	1.35		3			
71	1.34		2.96			
72	1.32		2.92			
73	1.3		2.87			
74	1.29		2.83			
75	1.27		2.79			
76	1.26		2.75			
77	1.24		2.72			
78	1.23		2.68			
79	1.21		2.64			
80	1.2		2.6			

機種	LGXS20-10/AGXS20-10		LGXS20-20/AGXS20-20		LGXS20-40/AGXS20-40	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]	
81	1.18			2.57		
82	1.17			2.53		
83	1.16			2.5		
84	1.14			2.46		
85	1.13			2.43		
86	1.12			2.4		
87	1.11			2.37		
88	1.1			2.34		
89	1.08			2.31		
90	1.07			2.28		
91	1.06			2.25		
92	1.05			2.22		
93	1.04			2.19		
94	1.03			2.17		
95	1.02			2.14		
96	1.01			2.12		
97	1			2.09		
98	0.99			2.07		
99	0.98			2.05		
100	0.97			2.02		
101	0.96			2		
102	0.95			1.98		
103	0.94			1.96		
104	0.94			1.94		
105	0.93			1.92		
106	0.92			1.9		
107	0.91			1.89		
108	0.9			1.87		
109	0.9			1.86		
110	0.89			1.84		
111	0.88			1.83		
112	0.87			1.81		
113	0.87			1.8		
114	0.86			1.79		
115	0.85			1.78		
116	0.84			1.77		
117	0.84			1.76		
118	0.83			1.75		
119	0.82			1.74		
120	0.82			1.73		
121	0.81			1.72		
122	0.8			1.72		
123	0.8			1.71		
124	0.79			1.71		
125	0.79			1.7		
126	0.78			1.7		
127	0.77			1.69		
128	0.77			1.69		
129	0.76			1.69		
130	0.76			1.69		
131	0.75			1.69		
132	0.75			1.69		
133	0.74			1.69		
134	0.74			1.69		
135	0.73			1.69		
136	0.73			1.69		
137	0.72			1.69		
138	0.72			1.69		
139	0.71			1.69		
140	0.71			1.69		
141	0.7			1.69		
142	0.7			1.69		
143	0.69			1.69		
144	0.69			1.69		
145	0.68			1.69		
146	0.68			1.69		
147	0.67			1.69		
148	0.67			1.69		
149	0.66			1.69		
150	0.66			1.69		
151	0.66			1.69		
152	0.65			1.69		
153	0.65			1.69		
154	0.64			1.69		
155	0.64			1.69		
156	0.64			1.69		
157	0.63			1.69		
158	0.63			1.69		
159	0.62			1.69		
160	0.62			1.69		

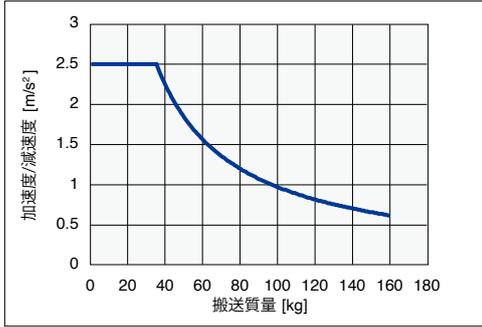
- LCMR200
- 単軸ロボット
- GX
- LCM100
- YK-X
- 単軸ロボット
- Robonty
- PHASER
- 単軸ロボット
- FLIP-X
- 小型単軸ロボット
- TRANSERO
- 直交ロボット
- XY-X
- ピッキング&パレット
- YP-X
- CLEAN
- クリーン
- CONTROLLER
- コントローラ
- INFORMATION
- 各種情報
- LBAS
- LGXS
- LEAR
- ABAS
- AGXS
- ABAR
- テクノロジー

加速度/減速度・慣性モーメント (Advancedモデル)

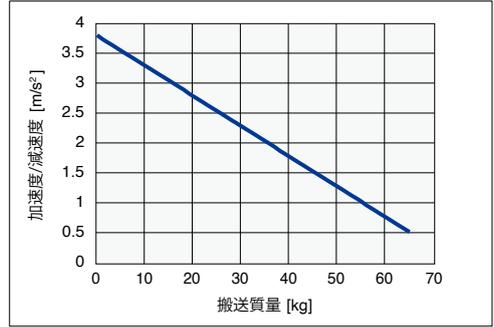
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

LGXS20-10 / AGXS20-10

水平 / 壁掛

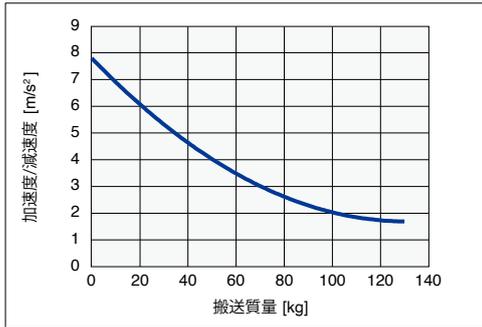


垂直

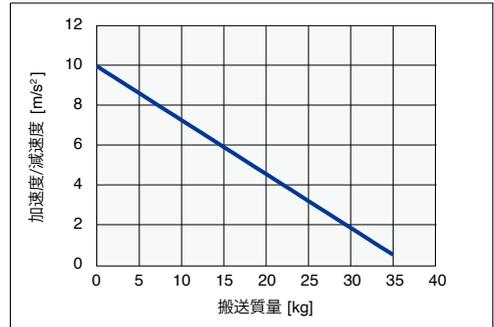


LGXS20-20 / AGXS20-20

水平 / 壁掛

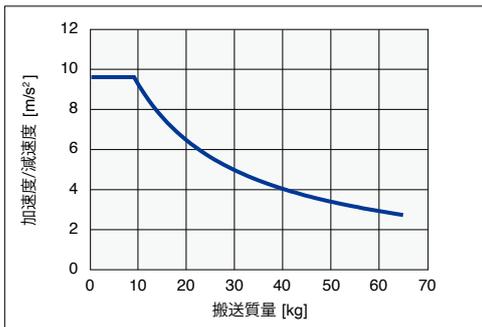


垂直

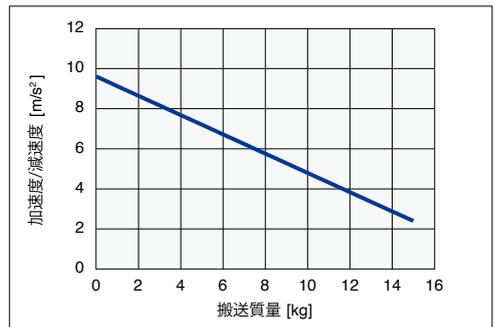


LGXS20-40 / AGXS20-40

水平 / 壁掛



垂直



LBAR04

■ 慣性モーメント

機種	有効ストローク [mm]									
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
LBAR04-6	0.063	0.067	0.071	0.075	0.079	0.083	0.087	0.091	0.096	0.100
LBAR04-12	0.068	0.072	0.077	0.082	0.087	0.092	0.097	0.101	0.106	0.111

LBAR04

ABAR04

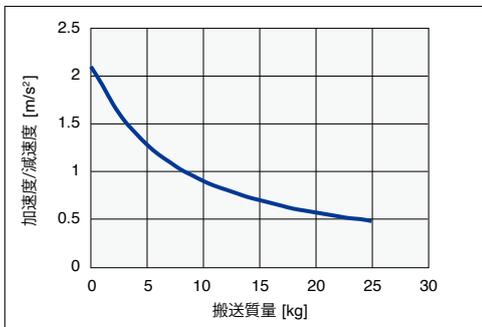
■ 加速度/減速度

機種	LBAR04-6/ABAR04-6		LBAR04-12/ABAR04-12	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]	
0	2.1	2.1	4.2	3.6
1	1.91	2.1	3.84	2.4
2	1.7	1.64	2.99	1.8
3	1.53	1.34	2.45	1.44
4	1.4	1.14	2.07	
5	1.28	0.99	1.8	
6	1.18		1.58	
7	1.1		1.42	
8	1.02		1.28	
9	0.96		1.17	
10	0.9		1.08	
11	0.85		1	
12	0.81		0.93	
13	0.77		0.87	
14	0.73		0.81	
15	0.7		0.77	
16	0.67			
17	0.64			
18	0.61			
19	0.59			
20	0.57			
21	0.55			
22	0.53			
23	0.51			
24	0.5			
25	0.48			

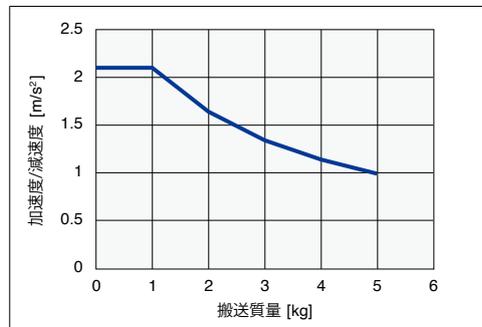
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

LBAR04-6 / ABAR04-6

水平 / 壁掛

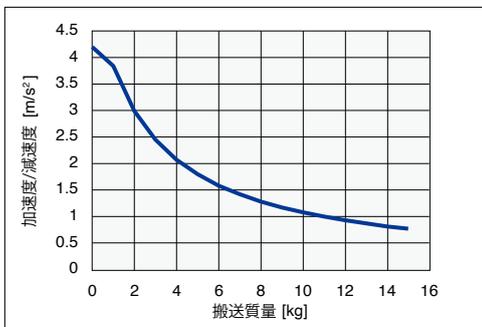


垂直

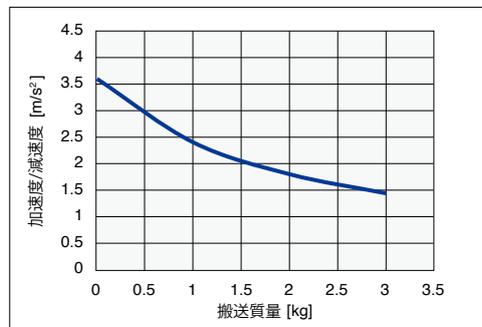


LBAR04-12 / ABAR04-12

水平 / 壁掛



垂直



LCMR200
GX
LCM100
YK-X
Robonty
PHASER
FLIP-X
TRANSERO
XX-X
YP-X
CLEAN
CONTROLLER INFORMATION
LBAS
LGXS
LEAR
ABAS
AGXS
ABAR

加速度/減速度・慣性モーメント (Basicモデル ロッドタイプ)

LBAR05

■ 慣性モーメント

機種	有効ストローク [mm]											
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
LBAR05-5	0.081	0.090	0.098	0.106	0.114	0.122	0.131	0.139	0.147	0.155	0.163	0.172
LBAR05-10	0.107	0.115	0.124	0.133	0.142	0.151	0.160	0.169	0.177	0.186	0.195	0.204
LBAR05-20	0.208	0.219	0.230	0.242	0.253	0.265	0.276	0.288	0.299	0.310	0.322	0.333

LBAR05 ABAR05

■ 加速度/減速度

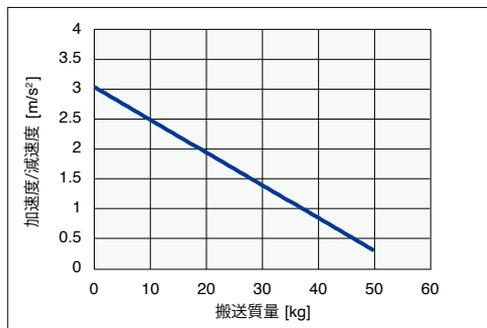
機種	LBAR05-5/ABAR05-5		LBAR05-10/ABAR05-10		LBAR05-20/ABAR05-20	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]	
0	3.04	3.34	4.64	4.86	7.44	7.44
1	2.98	3.18	4.44	4.56	7.44	6.42
2	2.93	3.03	4.25	4.3	7.44	5.41
3	2.87	2.88	4.07	4.06	7.44	4.4
4	2.82	2.73	3.9	3.85	7.44	3.39
5	2.76	2.58	3.73	3.66	7.44	
6	2.71	2.43	3.57	3.49	6.64	
7	2.65	2.28	3.41	3.34	6	
8	2.6	2.13	3.27	3.19	5.47	
9	2.54	1.98	3.12		5.02	
10	2.49	1.83	2.99		4.65	
11	2.43	1.68	2.86		4.32	
12	2.38	1.53	2.74		4.04	
13	2.32	1.38	2.62		3.79	
14	2.27	1.23	2.51		3.57	
15	2.21	1.08	2.41		3.38	
16	2.16	0.93	2.31			
17	2.1		2.22			
18	2.05		2.14			
19	2		2.06			
20	1.94		1.99			
21	1.89		1.93			
22	1.83		1.87			
23	1.78		1.82			
24	1.72		1.77			
25	1.67		1.74			
26	1.61					
27	1.56					
28	1.5					
29	1.45					
30	1.39					
31	1.34					
32	1.28					
33	1.23					
34	1.17					
35	1.12					
36	1.07					
37	1.01					
38	0.96					
39	0.9					
40	0.85					
41	0.79					

機種	LBAR05-5/ABAR05-5		LBAR05-10/ABAR05-10		LBAR05-20/ABAR05-20	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]	
42	0.74					
43	0.68					
44	0.63					
45	0.57					
46	0.52					
47	0.46					
48	0.41					
49	0.35					
50	0.3					

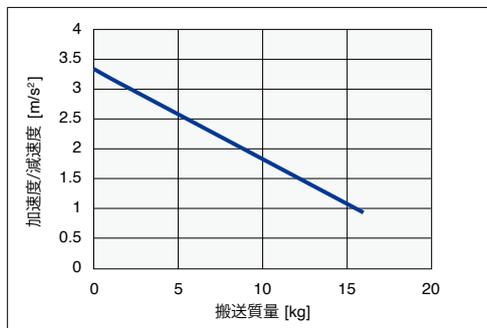
● 搬送質量—加速度/減速度グラフ(目安)

LBAR05-5 / ABAR05-5

水平 / 壁掛



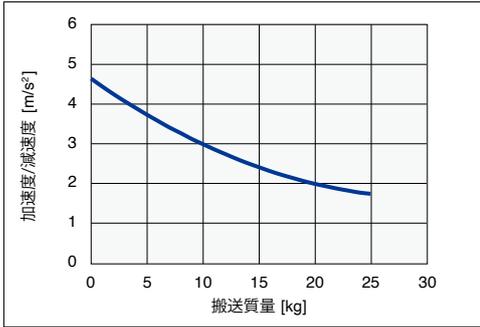
垂直



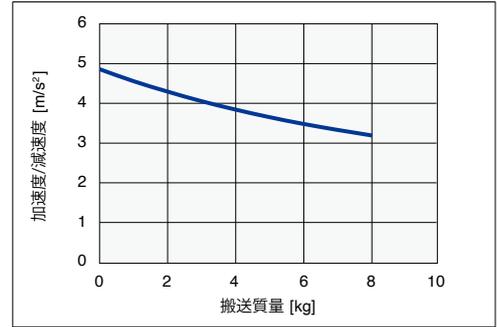
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

LBAR05-10 / ABAR05-10

水平 / 壁掛

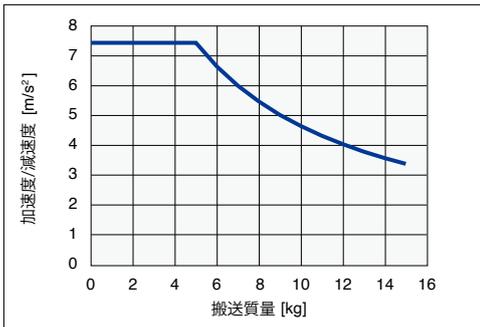


垂直

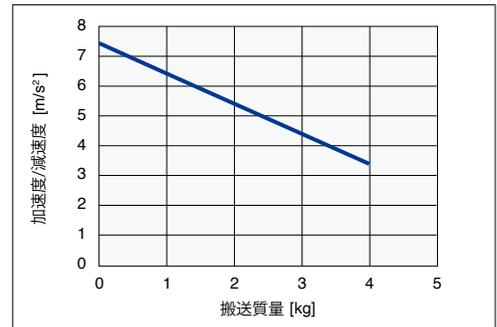


LBAR05-20 / ABAR05-20

水平 / 壁掛



垂直



- ユニコンパネ型ユニール LCMR200
- 単軸ロボット GX
- ユニコンパネ型ユニール LCM100
- スカラーロボット YK-X
- 単軸ロボット Robonity
- ユニコンパネ型 PHASER
- 単軸ロボット FLIP-X
- 小型単軸ロボット TRANSERVO
- 直交ロボット XY-X
- ヒック&スライズ YP-X
- クリーン CLEAN
- コントローラ CONTROLLER
- 各種情報 INFORMATION
- LBAS
- LGXS
- LEAR
- ABAS
- AGXS
- ABAR
- オプティ

加速度/減速度・慣性モーメント (Basicモデル ロッドタイプ)

LBAR08

■ 慣性モーメント

機種	有効ストローク [mm]															
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
LBAR08-5	0.252	0.278	0.303	0.329	0.354	0.379	0.405	0.430	0.456	0.481	0.507	0.532	0.558	0.583	0.608	0.634
LBAR08-10	0.288	0.314	0.340	0.366	0.392	0.418	0.444	0.470	0.496	0.522	0.548	0.574	0.600	0.626	0.652	0.678
LBAR08-20	0.436	0.464	0.492	0.520	0.549	0.577	0.605	0.633	0.661	0.690	0.718	0.746	0.774	0.802	0.831	0.859

LBAR08 ABAR08

■ 加速度/減速度

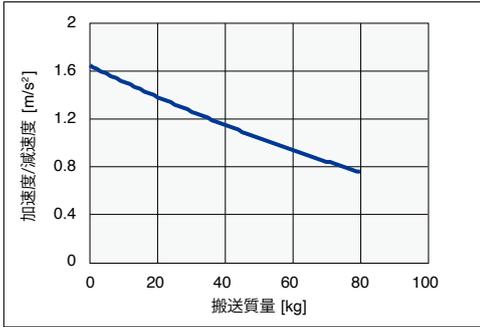
機種	LBAR08-5/ABAR08-5		LBAR08-10/ABAR08-10		LBAR08-20/ABAR08-20	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]	
0	1.65	1.65	6.09	4.79	8.51	8.5
1	1.63	1.62	5.97	4.54	8.2	7.39
2	1.62	1.59	5.86	4.31	7.9	6.42
3	1.6	1.57	5.74	4.09	7.61	5.59
4	1.59	1.54	5.63	3.88	7.33	4.89
5	1.58	1.51	5.52	3.68	7.05	4.33
6	1.56	1.49	5.42	3.5	6.77	3.91
7	1.55	1.46	5.31	3.32	6.51	3.62
8	1.54	1.44	5.21	3.16	6.24	3.46
9	1.52	1.41	5.1	3.01	5.99	
10	1.51	1.38	5	2.87	5.74	
11	1.5	1.36	4.9	2.74	5.5	
12	1.49	1.33	4.8	2.62	5.26	
13	1.47	1.3	4.7	2.52	5.03	
14	1.46	1.28	4.61	2.42	4.8	
15	1.45	1.25	4.51	2.34	4.58	
16	1.43	1.23	4.42	2.27	4.37	
17	1.42	1.2	4.33	2.21	4.16	
18	1.41	1.17	4.24	2.16	3.96	
19	1.4	1.15	4.15	2.13	3.76	
20	1.38	1.12	4.06	2.1	3.57	
21	1.37	1.09	3.98		3.38	
22	1.36	1.07	3.89		3.21	
23	1.35	1.04	3.81		3.03	
24	1.34	1.02	3.73		2.87	
25	1.32	0.99	3.65		2.71	
26	1.31	0.96	3.57		2.55	
27	1.3	0.94	3.49		2.4	
28	1.29	0.91	3.42		2.26	
29	1.28	0.88	3.34		2.13	
30	1.26	0.86	3.27		1.99	
31	1.25		3.2			
32	1.24		3.13			
33	1.23		3.06			
34	1.22		2.99			
35	1.21		2.93			
36	1.19		2.86			
37	1.18		2.8			
38	1.17		2.74			
39	1.16		2.68			
40	1.15		2.62			
41	1.14		2.57			
42	1.13		2.51			
43	1.12		2.46			
44	1.11		2.41			
45	1.09		2.36			
46	1.08		2.31			
47	1.07		2.26			
48	1.06		2.21			
49	1.05		2.17			
50	1.04		2.12			
51	1.03		2.08			
52	1.02		2.04			
53	1.01		2			
54	1		1.96			
55	0.99		1.93			
56	0.98		1.89			
57	0.97		1.86			
58	0.96		1.83			
59	0.95		1.8			
60	0.94		1.77			
61	0.93					
62	0.92					
63	0.91					
64	0.9					
65	0.89					
66	0.88					
67	0.87					
68	0.86					
69	0.85					
70	0.84					
71	0.84					
72	0.83					
73	0.82					
74	0.81					
75	0.8					
76	0.79					
77	0.78					

機種	LBAR08-5/ABAR08-5		LBAR08-10/ABAR08-10		LBAR08-20/ABAR08-20	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]		加速度/減速度 [m/s ²]	
78	0.77					
79	0.76					
80	0.76					

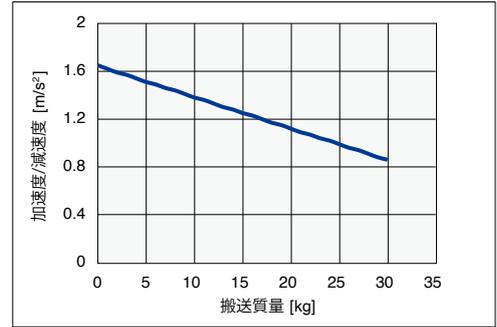
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

LBAR08-5 / ABAR08-5

水平 / 壁掛

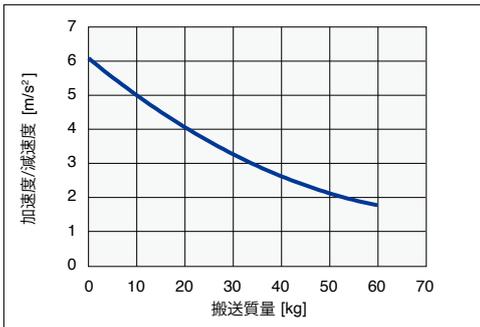


垂直

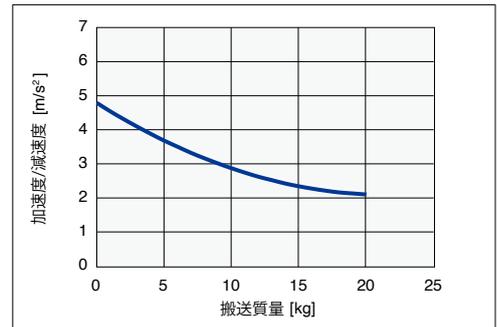


LBAR08-10 / ABAR08-10

水平 / 壁掛

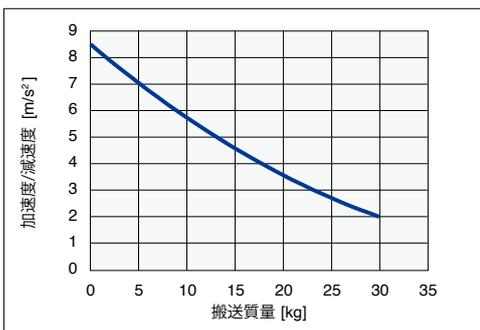


垂直

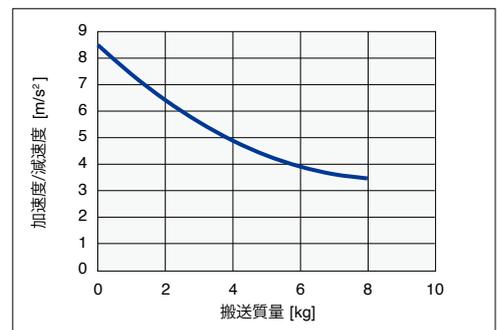


LBAR08-20 / ABAR08-20

水平 / 壁掛



垂直



- ユニコンパネ型モデル
LCMR200
- 単軸ロボット
GX
- ユニコンパネ型モデル
LCM100
- スカラーロボット
YK-X
- 単軸ロボット
Robonity
- ユニコンパネ型モデル
PHASER
- 単軸ロボット
FLIP-X
- 小型単軸ロボット
TRANSERO
- 直交ロボット
XY-X
- ヒック&スライズ
YP-X
- クリーン
CLEAN
- コントローラ
CONTROLLER
- 各種情報
INFORMATION
- LBAS
- LGXS
- LEAR
- ABAS
- AGXS
- ABAR
- ソフトウェア

Robonity series 近接センサオプション(LBAS/ABAS、LGXS/AGXS用)

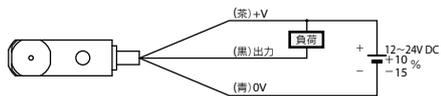
■ センサスペック

項目	仕様		項目	仕様
メーカー名	パナソニック デバイスSUNX株式会社		負荷電流	100 mA以下
型式	GX-F8A	GX-F8B	消費電流	15 mA以下
出力方式	NPNタイプ		表示灯	橙色LED(出力ON時点灯)
出力動作	接近時ON	離れてON	周囲温度、湿度	-25 ~ +75°C、35 ~ 85%RH
電源電圧	DC12 ~ 24V		保護構造	IP68
			ケーブル長さ	5 m

【注意事項】

- ・センサ固定用ねじ締付トルク: 0.5 N・m
- ・センサの検出面とセンサプレートのクリアランスは1 mm程度となります。
- ・センサスペックの詳細はメーカーにご確認ください。
- ・原点センサとして弊社コントローラへ接続の際は、弊社までお問い合わせください。

■ 近接センサ接続図

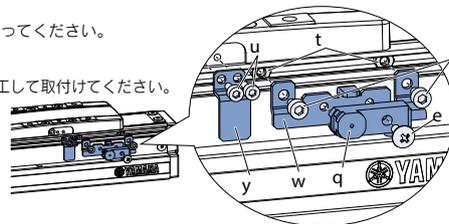


※ [(黒)出力]には、短絡保護回路が装備されておりません。電源あるいは容量負荷を直接接続しないでください。

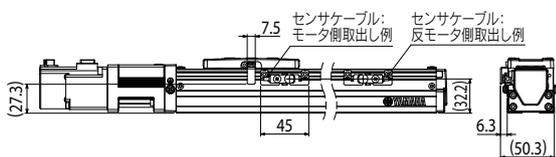
■ 近接センサ取付例(LBAS/ABAS 左取付例)

- 注1. センサオプションはLBAS, ABAS共通です。
 注2. センサオプションは、お客様にて取付、調整を行ってください。
 詳細はマニュアルをご参照ください。
 注3. 取付けに必要なボルト、ナットは付属します。
 注4. センサケーブルは5mとなります。必要に応じて加工して取付けてください。
 注5. センサケーブルはモータ側、反モータ側に取出し可能です。

- ① 近接センサ
- ② センサ取付ステー
- ③ センサ固定ねじ
- ④ ステー固定ボルト
- ⑤ ステー固定ナット
- ⑥ ドグプレート
- ⑦ ドグ固定ボルト



LBAS04 ABAS04



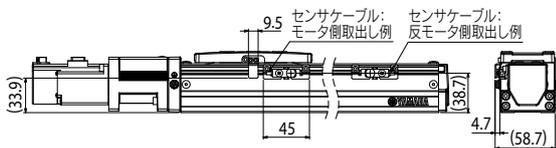
近接センサオプション

区分	名称	番号		員数	備考
		接近時ON (a接)	離れてON (b接)		
Assy	近接センサオプション	KFU-M2205-10	KFU-M2205-00		
構成部品	① 近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	② センサ取付ステー	KFU-M22FF-00		1	
	③ センサ固定ねじ	90990-66J004		1	M3×0.5 長さ8
	④ ステー固定ボルト	91312-03005		2	M3×0.5 長さ5
	⑤ ステー固定ナット	95302-03700		2	M3

ドグオプション

区分	名称	番号	員数	備考
Assy	ドグオプション	KFT-M2206-00		
構成部品	⑥ ドグプレート	KFT-M22G5-00	1	
⑦ ドグ固定ボルト	90112-02J005		2	M2×0.4 長さ5

LBAS05 ABAS05



近接センサオプション

区分	名称	番号		員数	備考
		接近時ON (a接)	離れてON (b接)		
Assy	近接センサオプション	KFU-M2205-10	KFU-M2205-00		
構成部品	① 近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	② センサ取付ステー	KFU-M22FF-00		1	
	③ センサ固定ねじ	90990-66J004		1	M3×0.5 長さ8
	④ ステー固定ボルト	91312-03005		2	M3×0.5 長さ5
	⑤ ステー固定ナット	95302-03700		2	M3

ドグオプション

区分	名称	番号	員数	備考
Assy	ドグオプション	KFU-M2206-00		
構成部品	⑥ ドグプレート	KFU-M22G5-00	1	
⑦ ドグ固定ボルト	90112-2AJ005		2	M2.5×0.4 長さ5

LBAS08 ABAS08



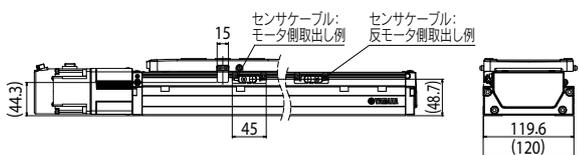
近接センサオプション

区分	名称	番号		員数	備考
		接近時ON (a接)	離れてON (b接)		
Assy	近接センサオプション	KFU-M2205-10	KFU-M2205-00		
構成部品	① 近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	② センサ取付ステー	KFU-M22FF-00		1	
	③ センサ固定ねじ	90990-66J004		1	M3×0.5 長さ8
	④ ステー固定ボルト	91312-03005		2	M3×0.5 長さ5
	⑤ ステー固定ナット	95302-03700		2	M3

ドグオプション

区分	名称	番号	員数	備考
Assy	ドグオプション	KFU-M2206-00		
構成部品	⑥ ドグプレート	KFU-M22G5-00	1	
⑦ ドグ固定ボルト	91312-03005		2	M3×0.5 長さ5

LBAS12 ABAS12



近接センサオプション

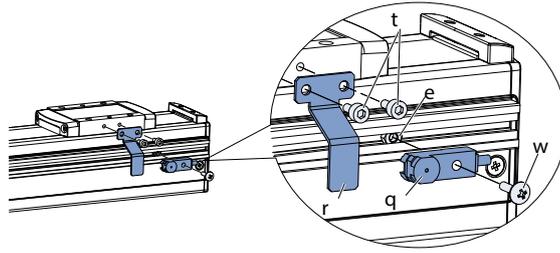
区分	名称	番号		員数	備考
		接近時ON (a接)	離れてON (b接)		
Assy	近接センサオプション	KFU-M2205-10	KFU-M2205-00		
構成部品	① 近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	② センサ取付ステー	KFU-M22FF-00		1	
	③ センサ固定ねじ	90990-66J004		1	M3×0.5 長さ8
	④ ステー固定ボルト	91312-03005		2	M3×0.5 長さ5
	⑤ ステー固定ナット	95302-03700		2	M3

ドグオプション

区分	名称	番号	員数	備考
Assy	ドグオプション	KFY-M2206-00		
構成部品	⑥ ドグプレート	KFY-M22G5-00	1	
⑦ ドグ固定ボルト	91312-03006		2	M3×0.5 長さ6

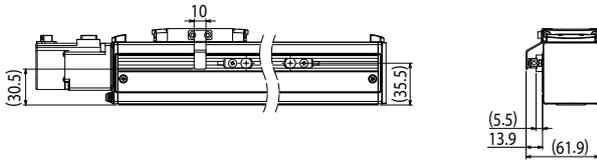
■ 近接センサ取付例(LGXS/AGXS 小型 左取付例)

注1. センサオプションはLGXS、AGXS共通です。
 注2. センサオプションは、お客様にて取付、調整を行ってください。
 詳細はマニュアルをご参照ください。
 注3. 取付けに必要なボルト、ナットは付属します。
 注4. センサケーブルは5mとなります。必要に応じて加工して取付けてください。
 注5. センサオプションの取付には、T溝有側面カバーが必要となります。
 注6. センサケーブルはモータ側、反モータ側に取出し可能です。



- ① 近接センサ
- ② センサ固定ねじ
- ③ センサ固定ナット
- ④ ドグプレート
- ⑤ ドグ固定ボルト

LGXS05 AGXS05



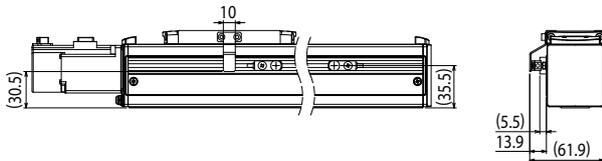
近接センサオプション

区分	名称	番号		員数	備考
		接近時ON (a接)	離れてON (b接)		
Assy	近接センサオプション	KES-M2205-10	KES-M2205-00		
構成部品	① 近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	② センサ固定ねじ	90990-66J025		1	M3×0.5 長さ10
	③ センサ固定ナット	95302-03600		2	M3

ドグオプション

区分	名称	番号	員数	備考
Assy	ドグオプション	KES-M2206-00		
構成部品	④ ドグプレート	KES-M22G5-00	1	
	⑤ ドグ固定ボルト	91312-03006	2	M3×0.5 長さ6

LGXS05L AGXS05L



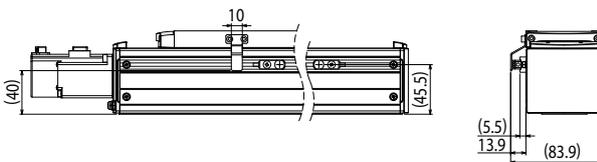
近接センサオプション

区分	名称	番号		員数	備考
		接近時ON (a接)	離れてON (b接)		
Assy	近接センサオプション	KES-M2205-10	KES-M2205-00		
構成部品	① 近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	② センサ固定ねじ	90990-66J025		1	M3×0.5 長さ10
	③ センサ固定ナット	95302-03600		2	M3

ドグオプション

区分	名称	番号	員数	備考
Assy	ドグオプション	KES-M2206-00		
構成部品	④ ドグプレート	KES-M22G5-00	1	
	⑤ ドグ固定ボルト	91312-03006	2	M3×0.5 長さ6

LGXS07 AGXS07



近接センサオプション

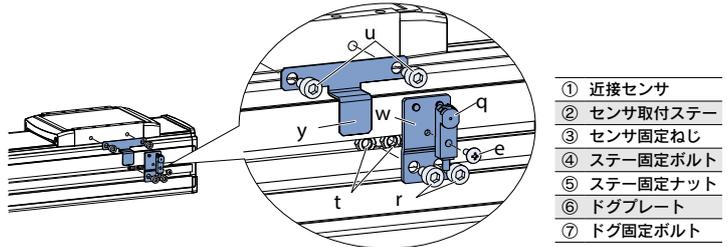
区分	名称	番号		員数	備考
		接近時ON (a接)	離れてON (b接)		
Assy	近接センサオプション	KES-M2205-10	KES-M2205-00		
構成部品	① 近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	② センサ固定ねじ	90990-66J025		1	M3×0.5 長さ10
	③ センサ固定ナット	95302-03600		2	M3

ドグオプション

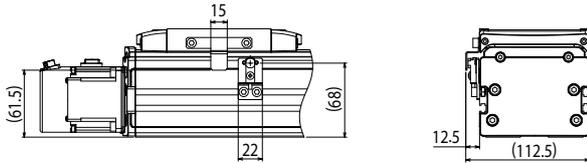
区分	名称	番号	員数	備考
Assy	ドグオプション	KES-M2206-00		
構成部品	④ ドグプレート	KES-M22G5-00	1	
	⑤ ドグ固定ボルト	91312-03006	2	M3×0.5 長さ6

■ 近接センサ取付例(LGXS/AGXS 中型・大型 左取付例)

注1. センサオプションはLGXS、AGXS共通です。
 注2. センサオプションは、お客様にて取付、調整を行ってください。
 詳細はマニュアルをご参照ください。
 注3. 取付けに必要なボルト、ナットは付属します。
 注4. センサケーブルは5mとなります。必要に応じて加工して取付けてください。



LGXS10 AGXS10



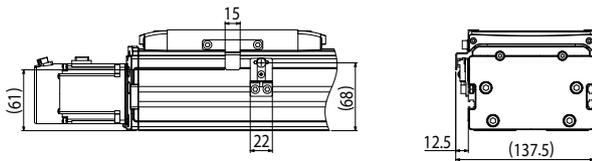
近接センサオプション

区分	名称	番号		員数	備考
		接近時ON (a接)	離れてON (b接)		
Assy	近接センサオプション	KEV-M2205-10	KEV-M2205-00		
構成部品	① 近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	② センサ取付ステー	KEY-M22FF-00		1	
	③ センサ固定ねじ	90990-66J004		1	M3×0.5 長さ8
	④ ステー固定ボルト	91312-05008		2	M5×0.8 長さ8
	⑤ ステー固定ナット	95302-05700		2	M5

ドグオプション

区分	名称	番号	員数	備考
Assy	ドグオプション	KEV-M2206-00		
構成部品	⑥ ドグプレート	KEV-M22G5-00	1	
	⑦ ドグ固定ボルト	91312-05008	2	M5×0.8 長さ8

LGXS12 AGXS12



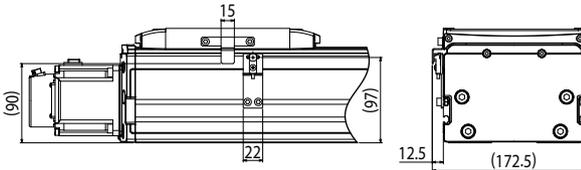
近接センサオプション

区分	名称	番号		員数	備考
		接近時ON (a接)	離れてON (b接)		
Assy	近接センサオプション	KEV-M2205-10	KEV-M2205-00		
構成部品	① 近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	② センサ取付ステー	KEY-M22FF-00		1	
	③ センサ固定ねじ	90990-66J004		1	M3×0.5 長さ8
	④ ステー固定ボルト	91312-05008		2	M5×0.8 長さ8
	⑤ ステー固定ナット	95302-05700		2	M5

ドグオプション

区分	名称	番号	員数	備考
Assy	ドグオプション	KEV-M2206-00		
構成部品	⑥ ドグプレート	KEV-M22G5-00	1	
	⑦ ドグ固定ボルト	91312-05008	2	M5×0.8 長さ8

LGXS16 AGXS16



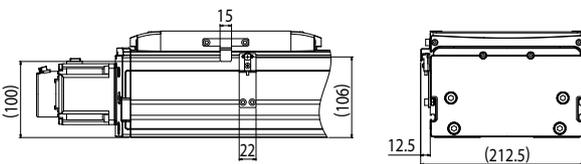
近接センサオプション

区分	名称	番号		員数	備考
		接近時ON (a接)	離れてON (b接)		
Assy	近接センサオプション	KEX-M2205-10	KEY-M2205-00		
構成部品	① 近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	② センサ取付ステー	KEX-M22FF-00		1	
	③ センサ固定ねじ	90990-66J004		1	M3×0.5 長さ8
	④ ステー固定ボルト	91312-05008		2	M5×0.8 長さ8
	⑤ ステー固定ナット	95302-05700		2	M5

ドグオプション

区分	名称	番号	員数	備考
Assy	ドグオプション	KEV-M2206-00		
構成部品	⑥ ドグプレート	KEV-M22G5-00	1	
	⑦ ドグ固定ボルト	91312-05008	2	M5×0.8 長さ8

LGXS20 AGXS20



近接センサオプション

区分	名称	番号		員数	備考
		接近時ON (a接)	離れてON (b接)		
Assy	近接センサオプション	KEY-M2205-10	KEY-M2205-00		
構成部品	① 近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	② センサ取付ステー	KEY-M22FF-00		1	
	③ センサ固定ねじ	90990-66J004		1	M3×0.5 長さ8
	④ ステー固定ボルト	91312-05008		2	M5×0.8 長さ8
	⑤ ステー固定ナット	95302-05700		2	M5

ドグオプション

区分	名称	番号	員数	備考
Assy	ドグオプション	KEV-M2206-00		
構成部品	⑥ ドグプレート	KEV-M22G5-00	1	
	⑦ ドグ固定ボルト	91312-05008	2	M5×0.8 長さ8

■ センサスペック

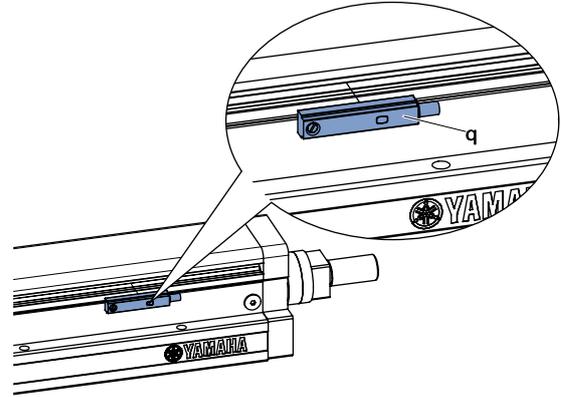
項目	仕様	項目	仕様
メーカー名	KITA	消費電流	17 mA以下(DC24V時)
型式	KT-32N	表示灯	赤色LED(出力ON時点灯)
出力方式	NPNタイプ	周囲温度	-10~+70℃
出力動作	接近時ON	保護構造	IP67
電源電圧	DC10~30V	ケーブル長さ	2 m
負荷電流	100 mA以下		

【注意事項】

- ・センサの検出範囲はマニュアルをご参照ください。
- ・センサスペックの詳細はメーカーにご確認ください。
- ・原点センサとして弊社コントローラへ接続の際は、弊社までお問い合わせください。

■ 磁気センサ取付例(LBAR/ABAR 左取付例)

- ※1. センサオプションはLBAR,ABAR共通です。
- ※2. センサオプションは、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
- ※3. センサ付属のねじで固定が可能です。
- ※4. センサケーブルは2mとなります。必要に応じて加工して取付けてください。
- ※5. センサケーブルはモータ側、反モータ側に取出し可能です。



	名称	番号	個数
①	磁気センサオプション	KNB-M2205-00	1

■ 磁気センサ接続図



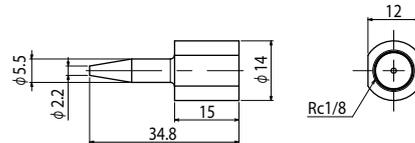
- ※ [(黒)出力]には、短絡保護回路が装備されておりません。電源あるいは容量負荷を直接接続しないでください。

■ 給脂用ノズル(LBAS/ABAS/LBAR/ABAR用)

LBAS12/ABAS12(H)を除く、BasicモデルLBAS/ABAS/LBAR/ABARのボールねじ、リニアガイドにグリスを補給するための専用給脂用ノズルです。

※一般的な市販のグリスガンに取付けて使用できません。

● 給脂用先端ノズル



部品番号 KFU-M2941-00

● 給脂用ノズルセット

給脂用先端ノズル+給脂用ノズルのセットです。

部品番号 KFU-M3861-00

● 給脂用ノズル



部品番号 KFU-M2942-00

■ 給脂用ノズル(LBAS12/ABAS12(H)/LGXS/AGXS用)

BasicモデルLBAS12/ABAS12(H)及びAdvancedモデルLGXS/AGXSのボールねじ、リニアガイドにグリスを補給するための推奨給脂用ノズルは以下の通りです。

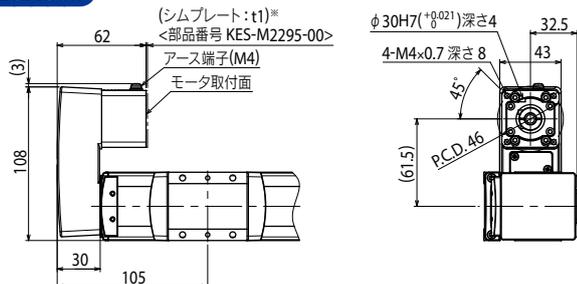
● 推奨給脂用ノズル

LBAS12/ABAS12(H)	ヤマダコーポレーション CNP-2 または相当品
LGXS05/LGXS05L/LGXS07/LGXS10/LGXS12/AGXS05/AGXS05L/AGXS07/AGXS10/AGXS12	NSK HGP NZ4 先端ノズルまたは相当品
LGXS16/LGXS20/AGXS16/AGXS20	先端ノズル外径φ10、内径φ6.5~φ7

LCMR200
GX
LCM100
YK-X
Robonity
PHASER
FLIP-X
TRANSERO
XY-X
YP-X
CLEAN
CONTROLLER
INFORMATION
LBAS
LGXS
LBAR
ABAS
AGXS
ABAR

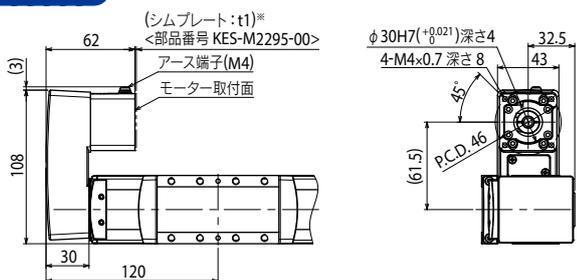
Robonity series 折曲げユニット取付参考図(右取付例) (Advanced LGXSモデル)

LGXS05



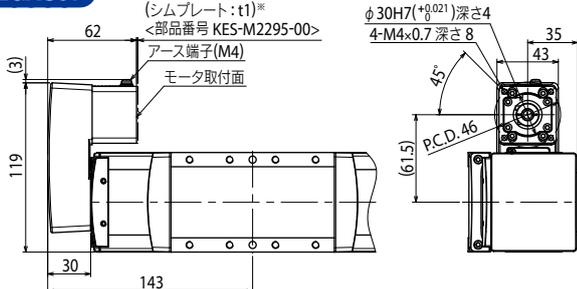
※シムプレートの有無については、適合サーボモータ表(P.148)をご参照ください。

LGXS05L



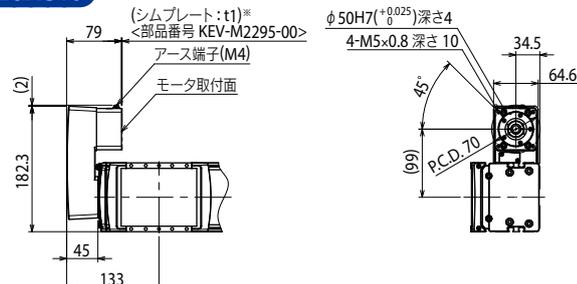
※シムプレートの有無については、適合サーボモータ表(P.150)をご参照ください。

LGXS07



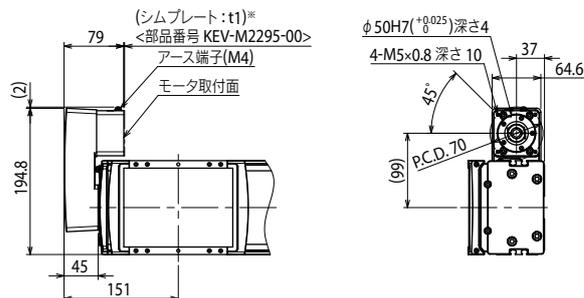
※シムプレートの有無については、適合サーボモータ表(P.152)をご参照ください。

LGXS10



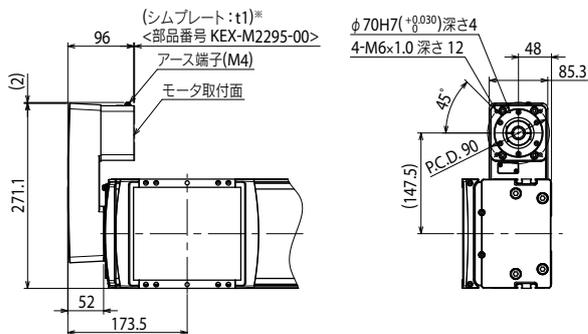
※シムプレートの有無については、適合サーボモータ表(P.154)をご参照ください。

LGXS12



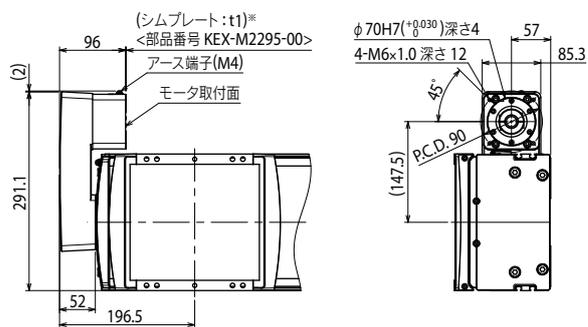
※シムプレートの有無については、適合サーボモータ表(P.156)をご参照ください。

LGXS16



※シムプレートの有無については、適合サーボモータ表(P.158)をご参照ください。

LGXS20

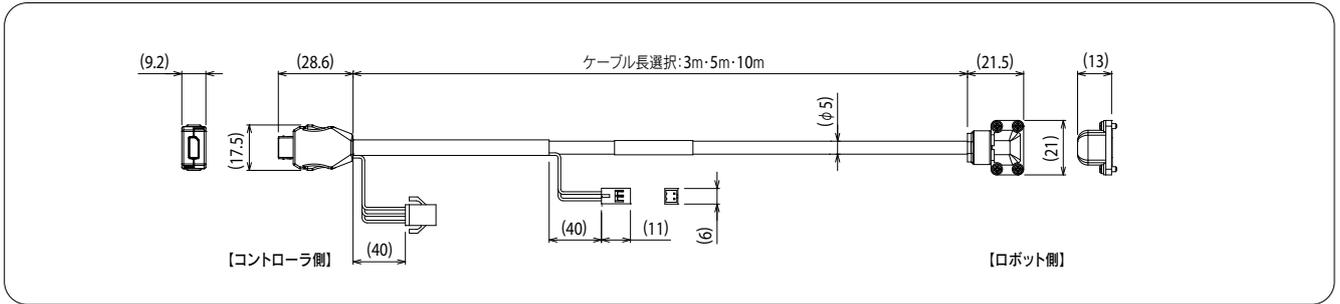


※シムプレートの有無については、適合サーボモータ表(P.160)をご参照ください。

- ※1. 折曲げユニットを本体に取り付けてご使用ください。取付方法はマニュアルをご参照ください。
- ※2. 折曲げユニットにモータは含まれていません。本体からモータを取り外し、折曲げユニットを取り付けてください。
- ※3. 右取り付け、左取り付けが可能です。

機種	製品型式	部品番号	重量
LGXS05, LGXS05L, LGXS07	GX-BEND-40	KES-M221M-00	0.4 kg
LGXS10, LGXS12	GX-BEND-60	KEV-M221M-00	1.2 kg
LGXS16, LGXS20	GX-BEND-80	KEX-M221M-00	2.7 kg

エンコーダ線



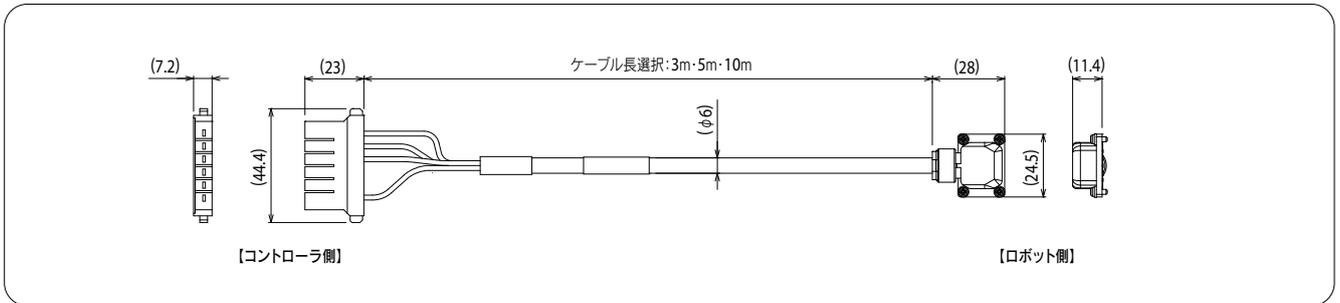
後方 取り出し仕様

ケーブル長	部品番号	名称
3m	KFT-M4751-30	CABLE ENC
5m	KFT-M4751-50	CABLE ENC
10m	KFT-M4751-A0	CABLE ENC

前方 取り出し仕様

ケーブル長	部品番号	名称
3m	KFT-M4754-30	CABLE ENC
5m	KFT-M4754-50	CABLE ENC
10m	KFT-M4754-A0	CABLE ENC

動力線



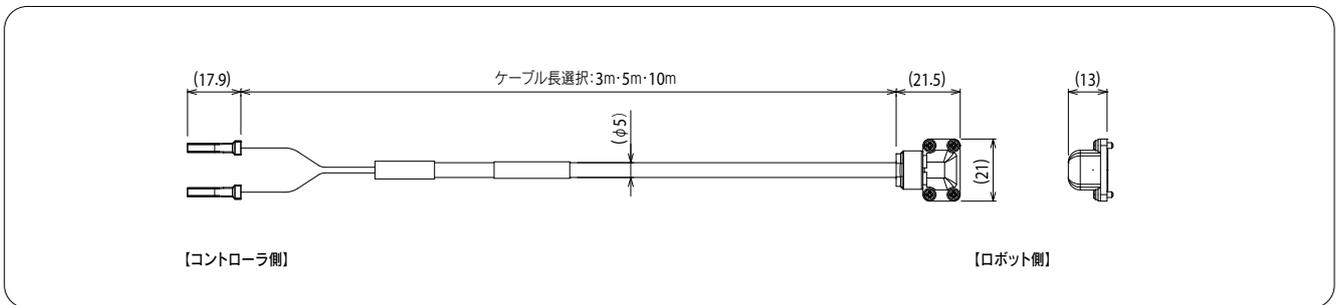
後方 取り出し仕様

ケーブル長	部品番号	名称
3m	KFT-M4752-30	CABLE UVW
5m	KFT-M4752-50	CABLE UVW
10m	KFT-M4752-A0	CABLE UVW

前方 取り出し仕様

ケーブル長	部品番号	名称
3m	KFT-M4755-30	CABLE UVW
5m	KFT-M4755-50	CABLE UVW
10m	KFT-M4755-A0	CABLE UVW

ブレーキ線



後方 取り出し仕様

ケーブル長	部品番号	名称
3m	KFT-M4753-30	CABLE BK
5m	KFT-M4753-50	CABLE BK
10m	KFT-M4753-A0	CABLE BK

前方 取り出し仕様

ケーブル長	部品番号	名称
3m	KFT-M4756-30	CABLE BK
5m	KFT-M4756-50	CABLE BK
10m	KFT-M4756-A0	CABLE BK

LCMR200
GX
LCM100
YK-X
Robonity
PHASER
FLIP-X
TRANSERO
XX-X
YP-X
CLEAN
CONTROLLER INFORMATION
LBAS
LGXS
LEAR
ABAS
AGXS
ABAR