新製品情報

新発売
ロッドタイプ・スライダタイプ薄型

高加減速仕様
最高加速度 2G!

直感的
信頼性
低価格

単軸ロボット

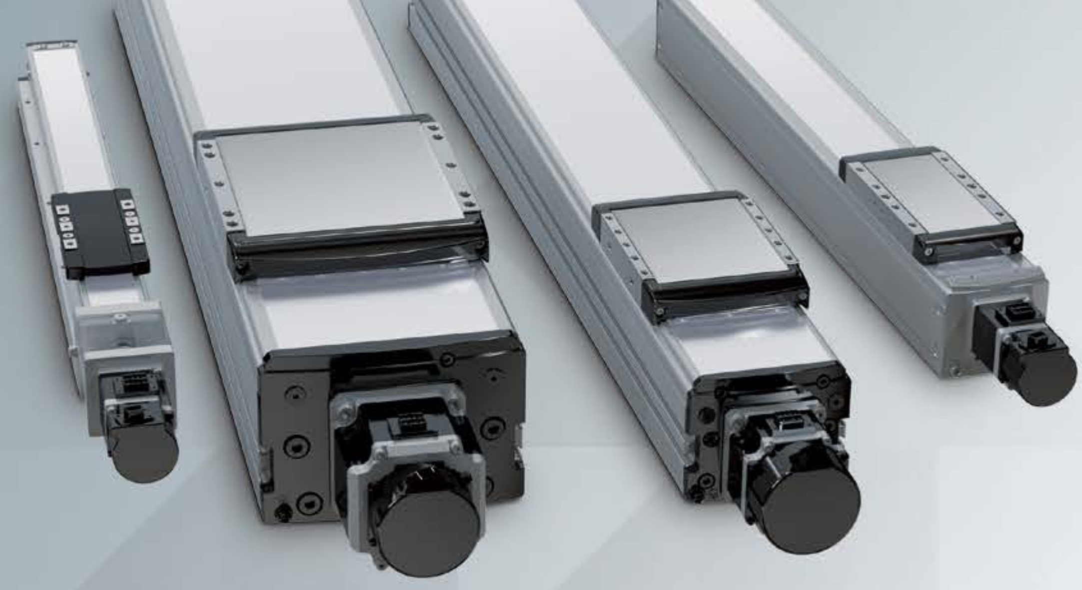
モータレス単軸
アクチュエータ

ロボットポジショナ

モータレス単軸アクチュエータ／単軸ロボット

Robonity series

ロボニティ シリーズ



直 感 的
信 頼 性
低 価 格

Robonity

単軸ロボット

ABAS
AGXS
ABAR

両方

\ 使いやすさを追求 /

ロボットポジショナ

EP-01 シリーズ

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

EP-01-A10　　EP-01-A30

直感的に使える

ヤマハ発動機ならではの信頼性

優れたコストパフォーマンス

series ロボニティ シリーズ

モータレス単軸アクチュエータ

- LBAS
- LGXS
- LBAR

選べます

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、

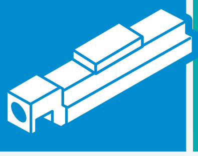
長期間使用を想定した製品設計を行っています。

スライダタイプ

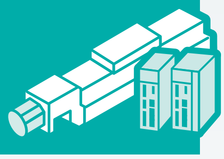
Basic モデル

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。

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

コンパクトで高剛性

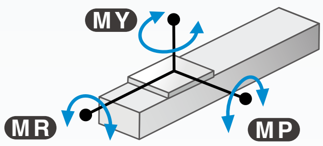
従来品と比べ小型化しながらも、剛性アップを実現しました。

	従来品 T6L	LBAS05
MY	35	59
MP	40	63
MR	50	103

(N・m)

	従来品 T9H	LBAS08
MY	86	221
MP	133	309
MR	117	343

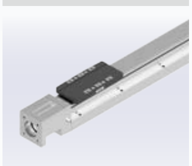
(N・m)



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。

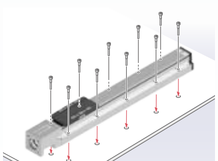
標準仕様



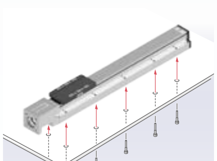
折曲げ仕様

ローコストでも使い勝手は一級品

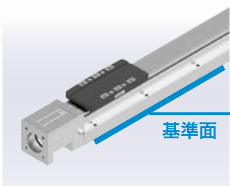
本体側面に基準面、底面にはノック穴をご用意し、設計・組立工数を削減します。

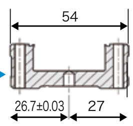


上固定



下固定

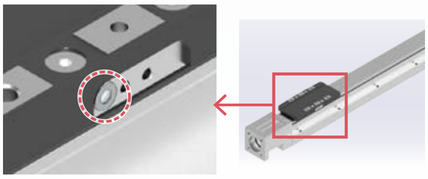




外装部品を外さず上下どちらからでも据付けが可能！

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。

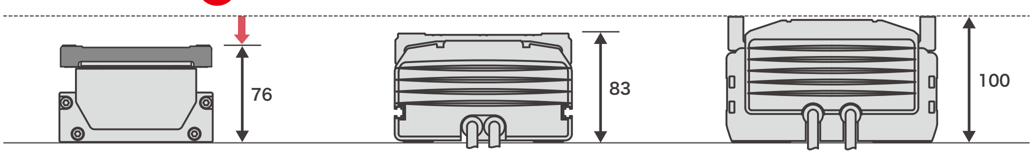


スライダ側面にグリースニップル

NEW

直交ロボットのX軸に最適！ 薄型タイプ「LBAS12」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。

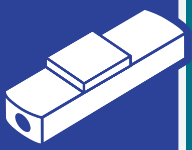


同じフレーム幅で、200W・400Wどちらのモータにも対応しているため、幅広いシチュエーションでお使いいただけます。

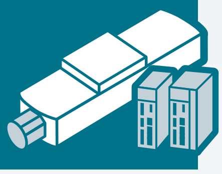
Advanced モデル

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シジョンモデル。

モータレス
単軸アクチュエータ
LGXS



単軸ロボット
AGXS

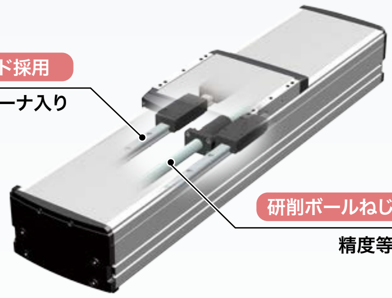


最大可搬質量	～160kg
最高速度	300～2,400mm/sec
ストローク	50～1,450mm

高精度 精度等級 C5 ／ **高耐久性** ／ **クリーン仕様標準対応**

高精度を誇る高品質モデル

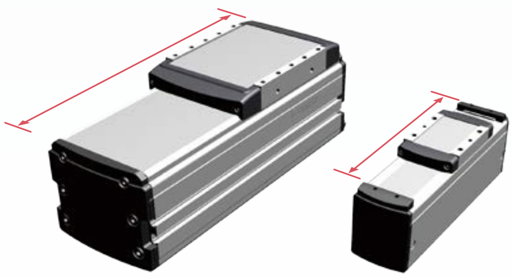
- 研削ボールねじを採用
  ボールねじ精度：精度等級 C5
- 繰返し位置決め精度：±5μm



メリットは高精度以外にもあります。
詳細は次ページで！

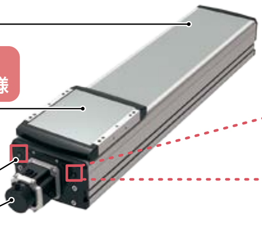
有効ストロークに対する全長は業界最短クラス

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。

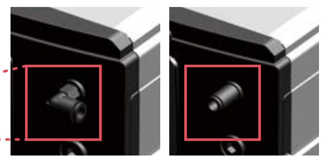


幅広いシチュエーションでご使用いただけます

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。



■ 吸引用継手を取り付けるのみで対応



標準1台で幅広い用途に
ご使用いただけます。

スライダタイプ

LGXS AGXS

モータレス　モータ付き

最高加速度 2G!

YAMAHA品質だからできる、

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。

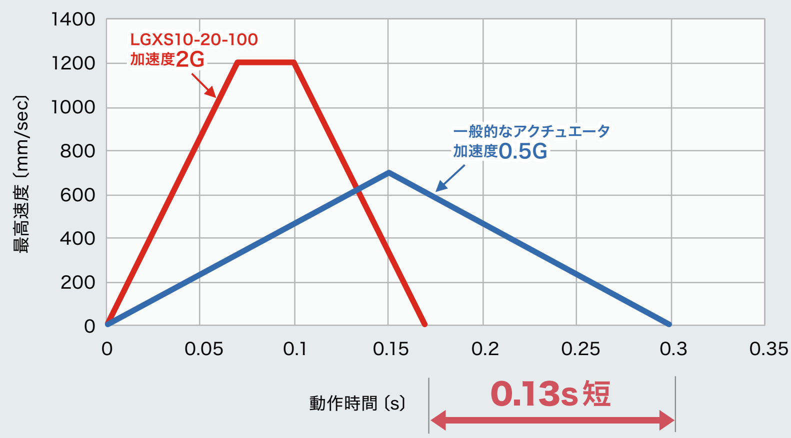
なぜ加減速を速くすることでお客様にメリットがあるのか？

1. ロボットの動作時間が短縮できる
2. よって、製品が出来上がる時間が短縮できる
3. 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！

改善効果

<例> 移動ストローク：100mm、搬送質量1kg、ロボットが1サイクルで動く回数8回を、
1日8時間稼働、月20日稼働、稼働率100%で試算した場合

	作業時間	ロボット動作時間	合計時間	1時間あたり生産量	1日あたり生産量	1ヶ月あたり生産量
0.5G	8秒	0.3秒	10.4秒	346個	2768個	55360個
2.0G	8秒	0.17秒	9.36秒	384個	3072個	61440個

結果、全く同じ稼働条件で1ヶ月間で **約6000個（約10%）** の差が生まれます。

単軸ロボットでも
安心して生産性向上を！

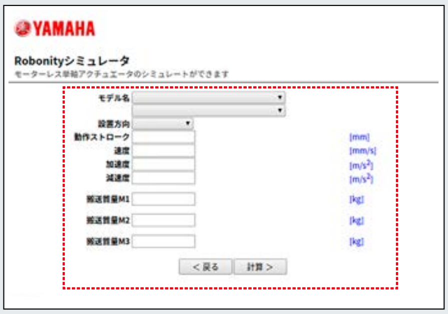
なぜできる！？ YAMAHAのAdvancedモデル

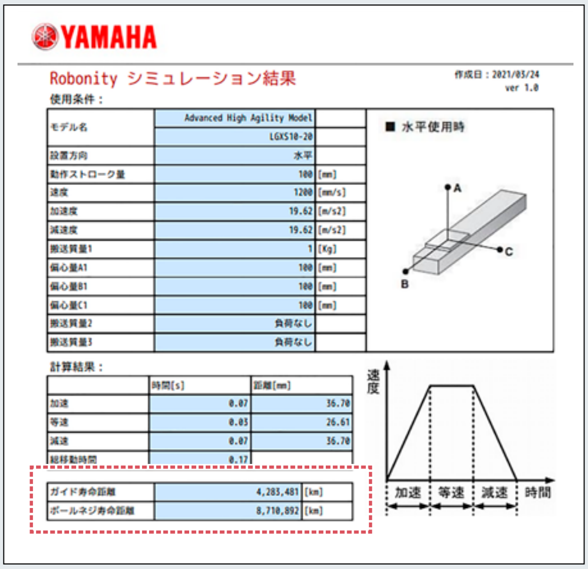
Advancedモデルは標準で研削ボールネジ（C5級）を採用しており、高加減速でご使用いただいても
長く安心してお使いいただけます。

1kg搬送時のシミュレーション結果

LGXS10-20-100 の場合

＜例＞ ・オーバーハング量
A：100mm　B：100mm　C：100mm




YAMAHA
Robonity シミュレーション結果
作成日：2021/03/24
ver 1.0
使用条件：

モデル名	Advanced High Agility Model	
	LGXS10-20	
設置方向	水平	
動作ストローク量	100	[mm]
速度	1200	[mm/s]
加速度	19.62	[m/s2]
減速度	19.62	[m/s2]
搬送質量1	1	[Kg]
偏心量A1	100	[mm]
偏心量B1	100	[mm]
偏心量C1	100	[mm]
搬送質量2	負荷なし	
搬送質量3	負荷なし	

■ 水平使用時

計算結果：

	時間[s]	距離[mm]
加速	0.07	36.70
等速	0.03	26.61
減速	0.07	36.70
総移動時間	0.17	

ガイド寿命距離	4,283,481	[km]
ボールネジ寿命距離	8,710,892	[km]

高加減速でも安心・長寿命！

開発者の声

ヤマハ発動機の単軸ロボットは耐久性に優れており、製品寿命が長いことが特長です。この「Robonity」シリーズは更に進化し、蓄積したノウハウと各構成部品の特長を最大限に活かすことで、低価格・生産性・省スペース・品質向上など、お客様のさまざまなニーズに自信をもってお応えできる製品です。
ぜひ「Robonity」シリーズの優れた製品パフォーマンスをお試しください。

NEW

ロッドタイプ

Basic モデル

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。

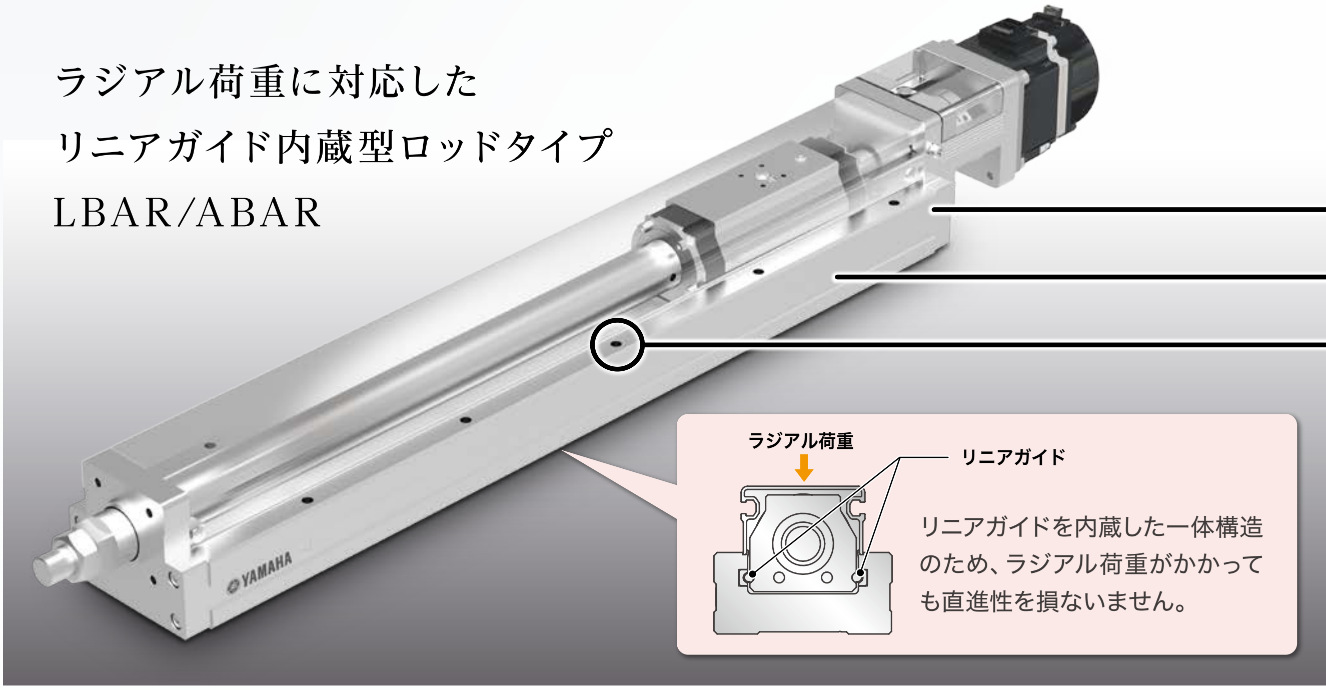
モータレス
単軸アクチュエータ
LBAR

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



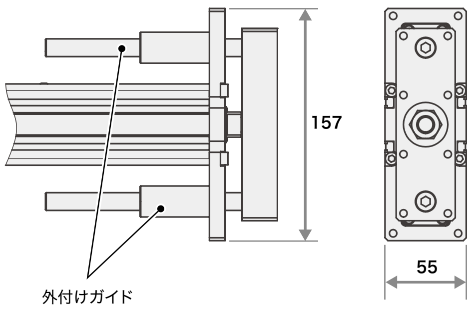
外付けガイド不要

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。

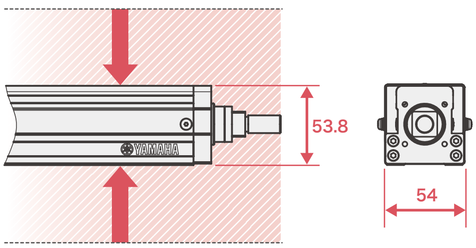
従来品
TRANSERVO シリーズ
SRD05

外付けガイドが必要



NEW
Robonity シリーズ
LBAR05

リニアガイド内蔵



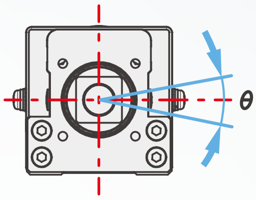
幅寸法
従来比
約65%
ダウン

装置のダウンサイジングに貢献します。

ロッド不回転精度±0°

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。

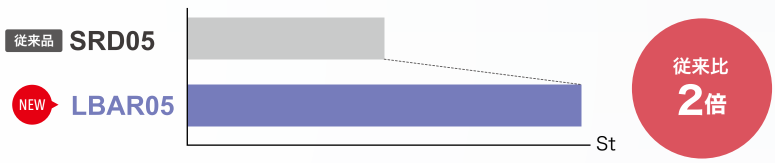
従来品 SRD05	LBAR05
±0.05°	±0°



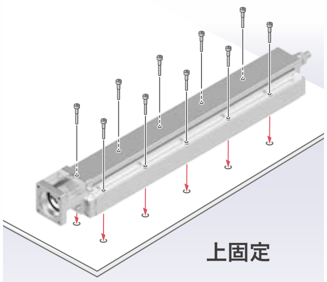
ロングストロークに対応

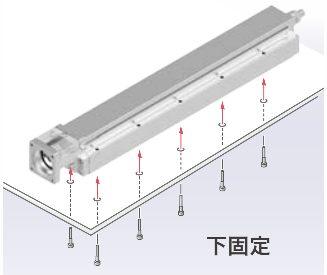
最長800mmのロングストロークに対応。
同サイズの従来品比で対応ストロークが2倍になりました。
幅広いシチュエーションでご使用いただけます。

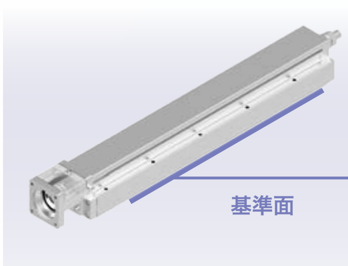
従来品 SRD05	LBAR05
300St	600St

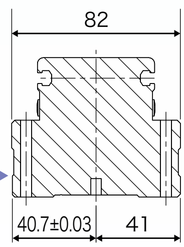


手軽に据え付け、仕様変更

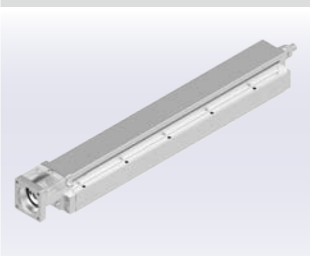




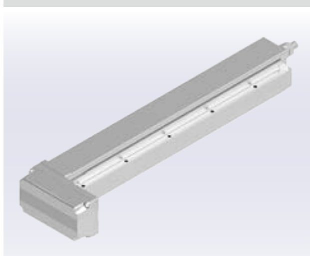




標準仕様



モータ折曲げ仕様



使い勝手の良さも
スライダタイプ譲り！

単軸ロボット

スライダタイプ

ABAS モータ付き | **AGXS** モータ付き

NEW ロッドタイプ

ABAR モータ付き

ロボットポジショナ EP-01

EP-01-A10　EP-01-A30

LINEUP NEW

ABAS04 ▶P.58　ABAS05 ▶P.61　ABAS08 ▶P.64　ABAS12 ▶P.67

使いやすさと長寿命が特長のYAMAHA単軸ロボット。
新単軸ロボット「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。

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。

[対応省配線フィールドネットワーク]

EtherNet/IP
PROFINET
EtherCAT

パラレルI/Oと産業用Ethernetが同価格!

POINT 2 ヤマハが誇る高い信頼性

》安心して長くご使用いただくために

低価格ながらも、長期間の使用を想定した製品設計を行っています。
YAMAHA独自の厳しい評価基準で評価を行っているため、安心して長くご使用いただけます。

開発者の声

単軸コントローラという『シンプル』な機能だからこそ『しつこく、こだわって』作りました。
低価格と使いやすさを両立するため、設計を根本から見直し、お客様に長く安心してご使用いただけるよう、物が壊れるまで徹底的に評価を繰り返し開発を進めました。
また、デザインも刷新し小型化を図りながらも直感的なインターフェースを採用したことにより、お客様の作業性向上を図りましたので、ぜひお試しください。

直感的　究極の使い易さを追求したコントローラ付単軸ロボット

信頼性　40年以上の実績と培われてきたYAMAHA品質

低価格　産業用Ethernetがパラレル I/O と同じ価格で

AGXS05 ▶P.72
AGXS05L ▶P.75
AGXS07 ▶P.78
AGXS10 ▶P.81
AGXS12 ▶P.84
AGXS16 ▶P.87
AGXS20 ▶P.90
ABAR04 ▶P.94
ABAR05 ▶P.98
ABAR08 ▶P.102

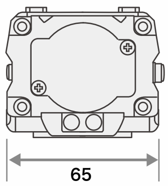
POINT 3 面積生産性の向上

業界トップクラスの小型化

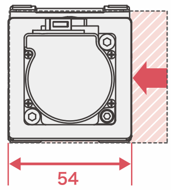
コンパクト設計のため、設備のダウンサイジングが可能です。

Basicモデル（ABAS）

従来品 T6L



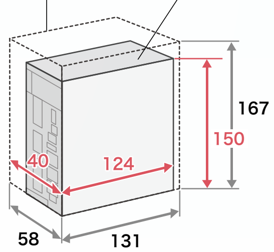
ABAS05 NEW



幅寸法
従来比
約17%
ダウン

ロボットポジショナ EP-01

従来品 TS-X　EP-01 NEW

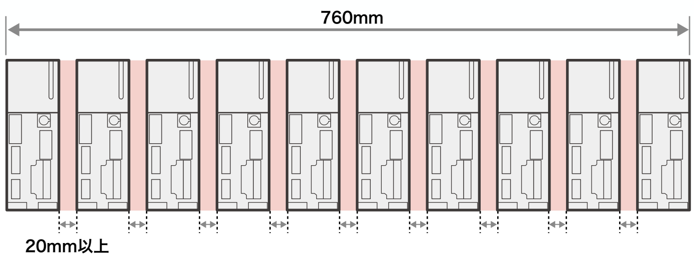


容積
従来比
約37%
ダウン

設置面積比較

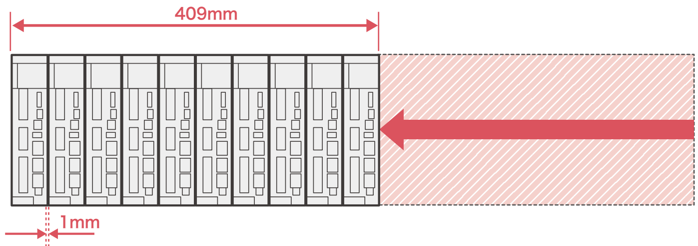
コントローラ同士の間隔を狭めて設置が可能です。　※設置条件の詳細はP.149をご参照ください。

従来品 TS-X



設置面積
従来比
約47%
ダウン

EP-01 NEW

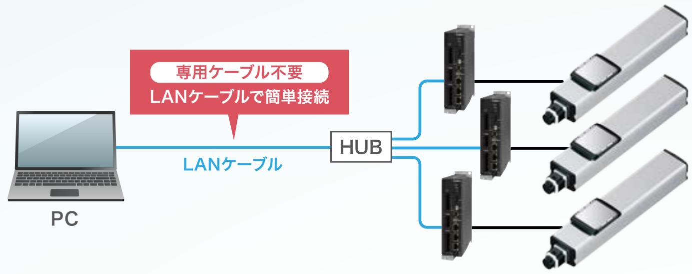


設置幅まで縮めて大幅な
ダウンサイジングが可能！

POINT 4 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

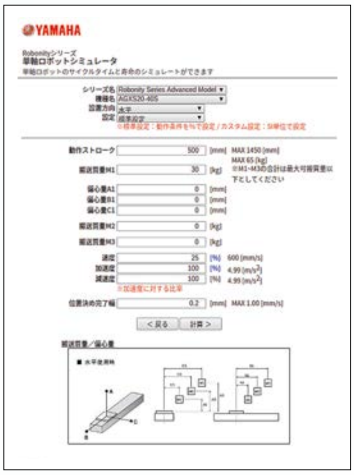
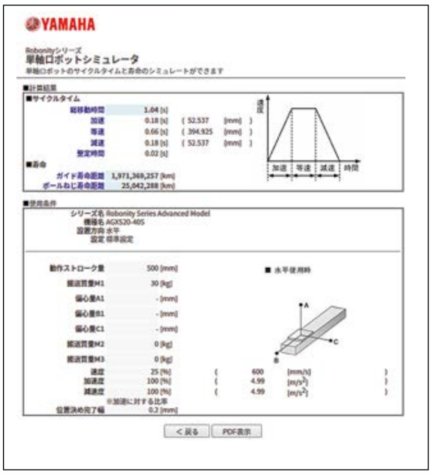
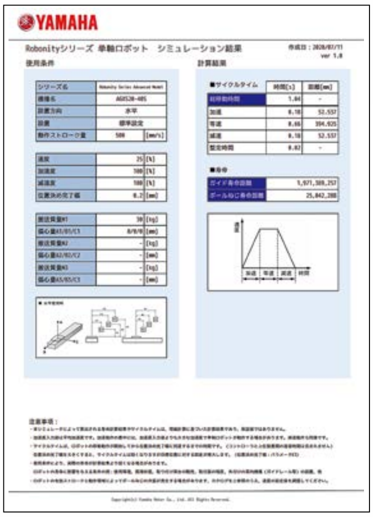
コントローラ本体にEthernetポートを標準装備しているため、従来必要だったPC接続用の専用通信ケーブルは不要です。
立ち上げに関するわずらわしさを軽減し、お客様の立ち上げ工数を削減します。



POINT 5 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 6 安定稼働を目指して

ライン停止からの早期復旧に貢献

バッテリレスアブソ

バッテリレスアブソ方式に対応しているためバッテリ交換が不要です。

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。

アブソバッテリをケーブル部に取付け

バッテリ有りの仕様の場合でも、アブソバッテリ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ブソデータが保持されます。

今まで復旧に時間が掛かっていた原因が解決できます。

POINT 7 産業用Ethernetでワンランク上の設備に

リアルタイム出力機能でロボットの状態監視

ロボットのコンディション確認やメンテナンス時期の目安に役立ちます。

- ・現在位置
- ・現在速度
- ・モータ電流
- ・アラーム発生時のアラームコード
- ・過負荷積算比率（100%でオーバーロード発生）
- ・移動距離（サーボオン時）
- ・移動時間（サーボオン時）
- ・モータ負荷率

EtherNet/IP™ PROFINET® EtherCAT®

POINT 8 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

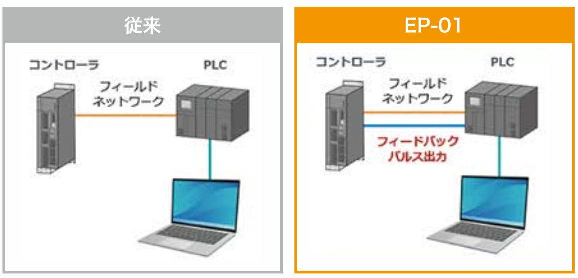
PLCからの位置決め運転コマンドに加速度、減速度の指定タイプを追加しました。

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	○	○	○	○

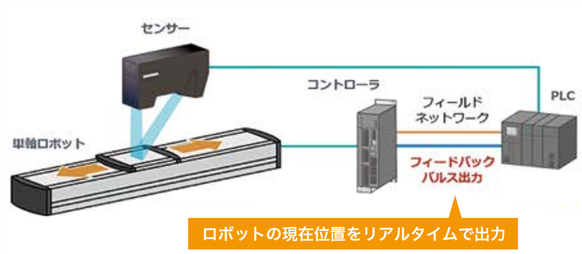
カスタム設定を選択すれば、速度は（mm/s）、加速度は（m/s^2）でPLCから指定が可能！

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。

フィードバックパルス出力



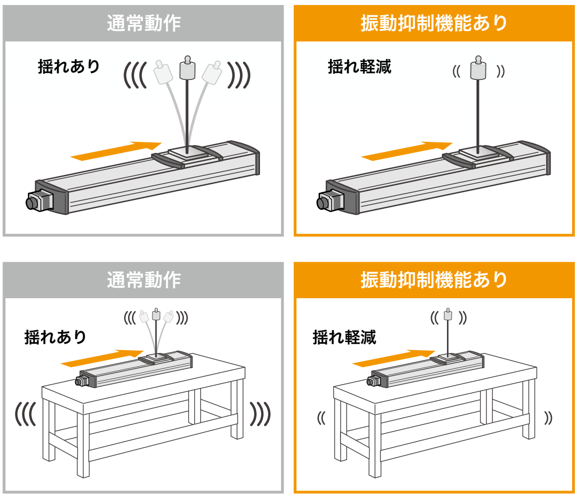
フィードバックパルス出力使用例

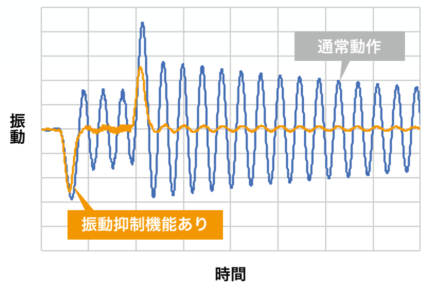


通信の遅滞なく正確な現在位置を把握

速度リップルの補正が可能に

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！

POINT 9

無償ダウンロード

サポートソフト「EP-Manager」

WEBサイト(メンバーサイト)より ダウンロード

「設定」→「事前確認」→「デバッグ」→「保守」がひとつでできるサポートソフト「EP-Manager」を無償でご提供。
簡単な編集で操作を行うことができ、実動作から、位置決めタイミングやモータ負荷などのモニタリングも可能です。

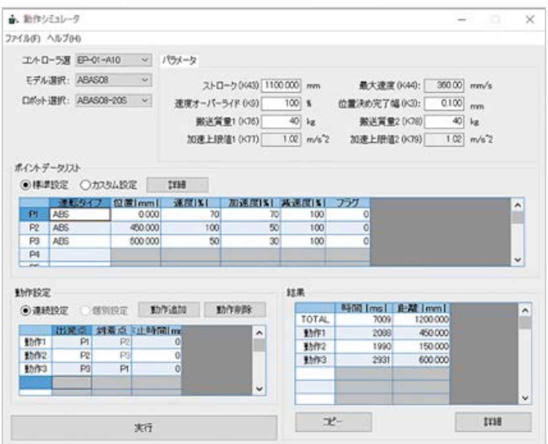
メインウィンドウ

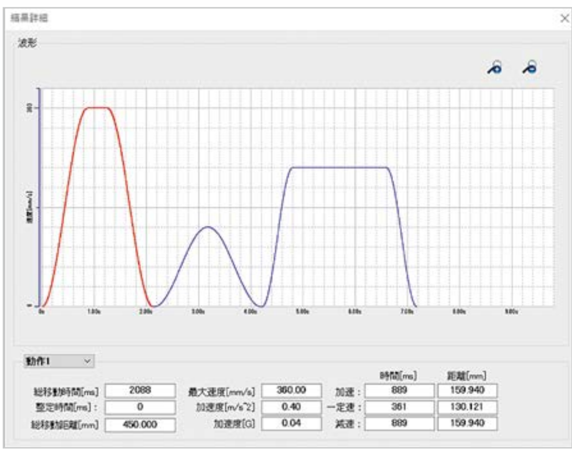
EP-Managerでできること

- パラメータ設定
- ポイント設定
- ロボット操作
- 動作シミュレーション
- デバッグ(リアルタイムトレース)
- 保守(アラーム履歴確認)

事前確認　動作シミュレータ

動作シミュレータの機能が入っており、オフラインでのシミュレーションが可能。

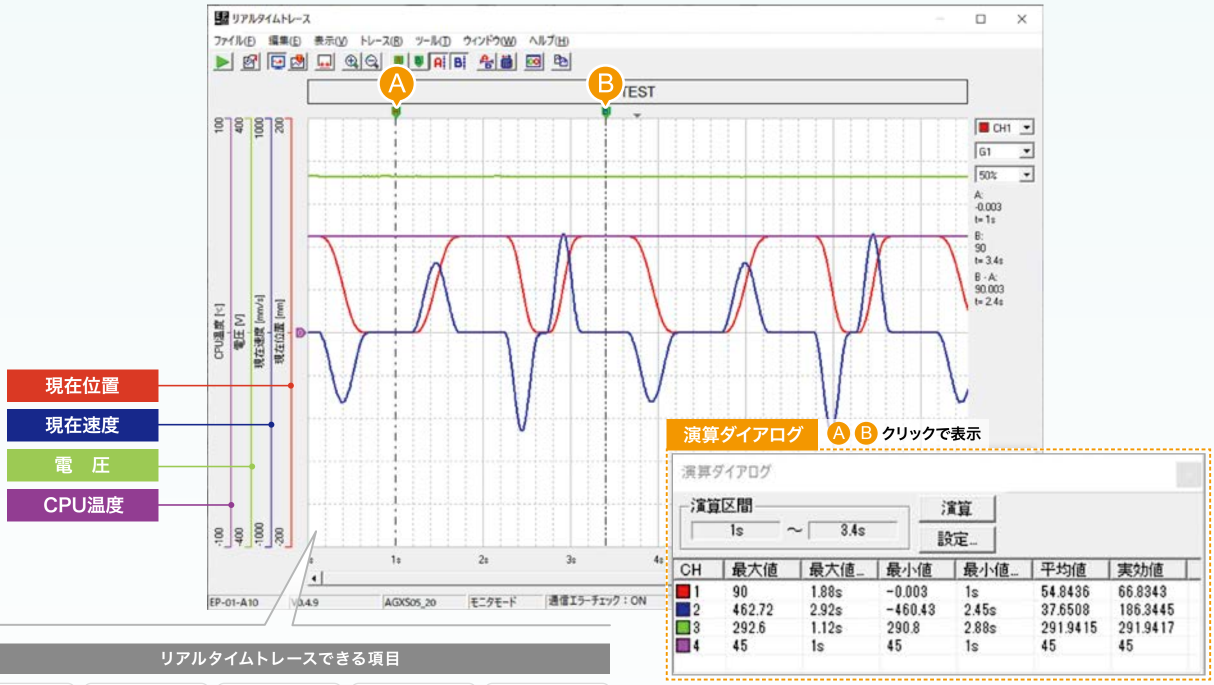




実際にティーチングしたデータでオフラインでの事前確認・検討も可能！

デバッグ　リアルタイムトレース

現在位置、速度、負荷率、電流値、電圧値などをリアルタイムでトレースします。また、トリガ条件を設定し、条件成立時におけるデータの自動取得も可能です。さらに、モニタ結果から範囲を指定して最大値、最小値、平均値などを演算することができますので、万一のトラブル時の解析に役立ちます。



リアルタイムトレースできる項目				
指令位置	現在速度	負荷率	入力情報	ワード入力情報
現在位置	指令電流	電圧	出力情報	ワード出力情報
指令速度	現在電流	CPU温度	オプション情報	常時出力情報

デバッグに必要な情報が確認可能！

保守　アラーム履歴確認

アラーム発生時の位置・速度、運転状態、電流値・電圧値などに加え、入出力I/O 状態も表示。
状況の解析に大きく貢献します。

エラー発生時の詳細が確認出来て復旧や、対策にも役立ちます。

モータレス単軸アクチュエータ

スライダタイプ

LBAS モータレス | **LGXS** モータレス

NEW ロッドタイプ

LBAR モータレス

LBAS04 ▶P.18　LBAS05 ▶P.21

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。
※対応機種、容量については、本カタログの各機種詳細ページにてご確認ください。

LBAS　対応モータメーカーおよび対応規格

【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

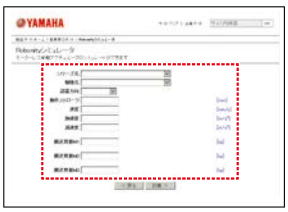
LGXS　対応モータメーカー

【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

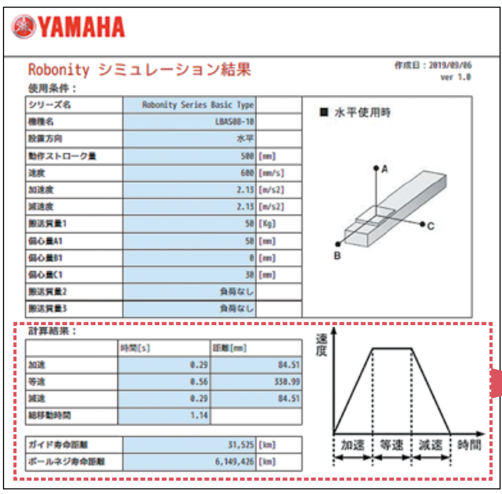
POINT 2 選定がラク

》》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…



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

LBAS LBAR

すぐ必要！にも対応可能

Basicモデル「LBAS」「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！

在庫数※

価格

LBAS05-20 (リード長20mm)

ご注文いただくタイミングで在庫数が変更している場合がございます。
予めご了承願います。

更新：2019年8月22日 14時40分

型式	在庫数	標準価格（円）※	
		ストレート（S）	折曲げ（A）
LBAS05-20□□-50	35	62,700	81,400
LBAS05-20□□-100	38	63,800	82,500
LBAS05-20□□-150	40	64,900	83,600
LBAS05-20□□-200	47	66,000	84,700
LBAS05-20□□-250	39	67,100	85,800
LBAS05-20□□-300	39	68,200	86,900
LBAS05-20□□-350	40	69,300	88,000
LBAS05-20□□-400	43	70,400	89,100
LBAS05-20□□-450	41	71,500	90,200
LBAS05-20□□-500	43	72,600	91,300
LBAS05-20□□-550	40	73,700	92,400
LBAS05-20□□-600	38	74,800	93,500
LBAS05-20□□-650	35	75,900	94,600
LBAS05-20□□-700	36	77,000	95,700
LBAS05-20□□-750	35	78,100	96,800
LBAS05-20□□-800	33	79,200	97,900

※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願います。
※ロッドタイプの一部ストロークは受注生産となりますので、詳細はWEBサイトにてご確認ください。

ご確認はこちらから

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

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
LBAS04	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)

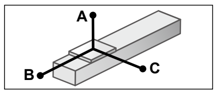
【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。

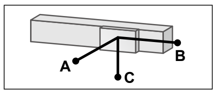
■ 基本仕様

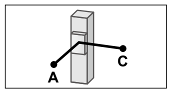
適合モータ		50 W	
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm	
減速機構		転造ボールねじ φ10 (C7級)	
ストローク		50 mm～800 mm (50 mmピッチ)	
最高速度※2 (相当)		800 mm/sec	400 mm/sec
ボールネジリード		12 mm	6 mm
最大可搬質量※3 (相当)	水平	12 kg	20 kg
	垂直	2 kg	5 kg
定格推力※3 (相当)		71 N	141 N
本体最大断面外形		W 44 mm × H 52 mm	
全長	ストレート	ST + 214 mm	
	折曲げ	ST + 196 mm	
使用環境温度、湿度		0～40 °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時があります。
有効ストロークが500mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)
その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
※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.106をご参照ください。

■ 許容オーバーハング量※







LBAS04-12

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
2kg	1187	271	325
8kg	473	62	77
12kg	431	41	53

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
2kg	325	271	1187
8kg	77	62	473
12kg	53	41	431

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
1kg	534	534
2kg	265	265

LBAS04-6

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
4kg	1808	155	217
12kg	801	47	65
20kg	546	25	35

壁面取付使用時 (単位：mm)

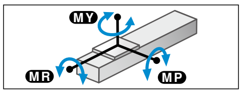
	A	B	C
4kg	217	155	1808
12kg	65	47	801
20kg	35	25	546

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
1kg	639	639
3kg	208	208
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

■ 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
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

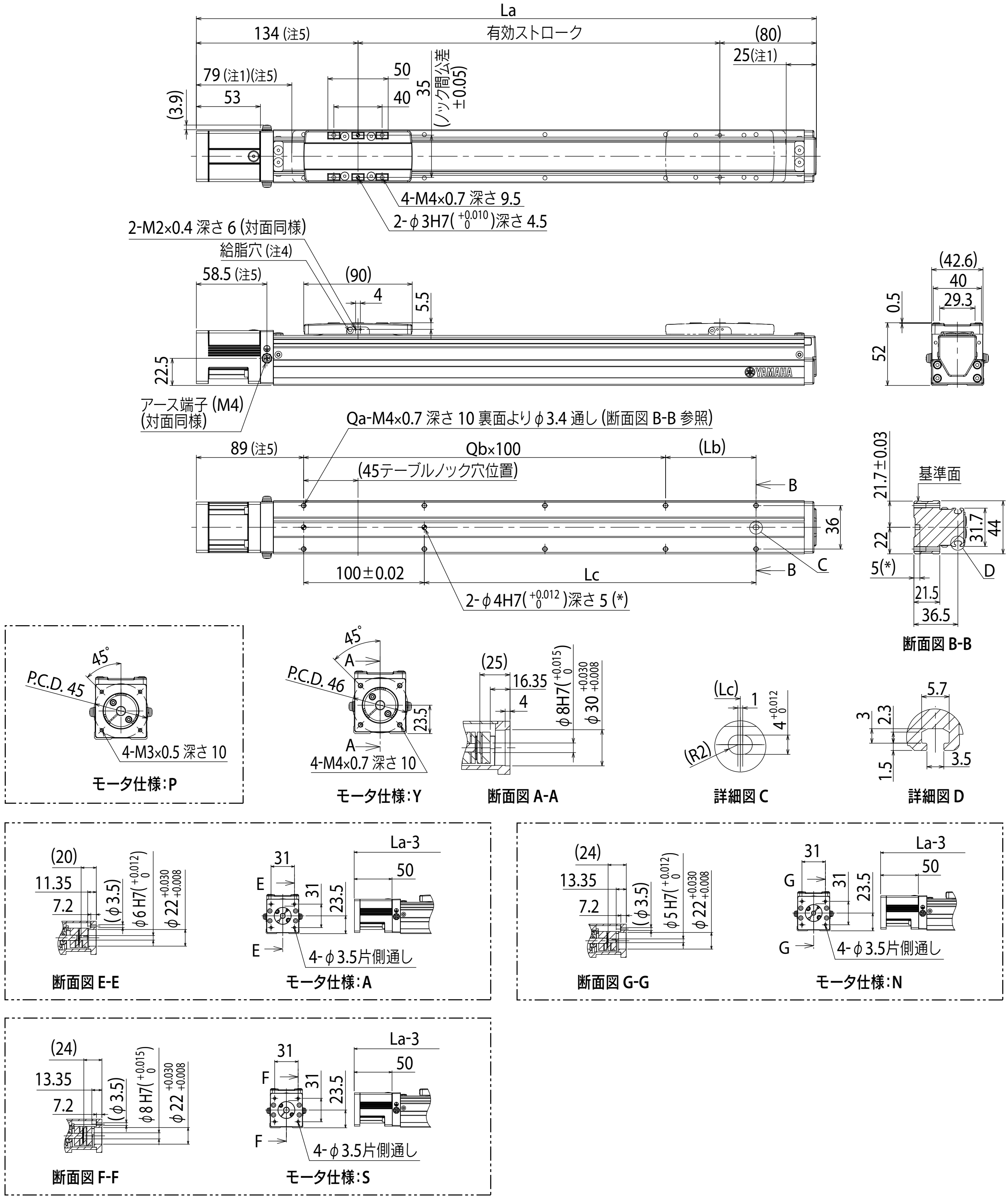
モータ仕様	メーカー名	型式
A	オリエンタルモータ(株)	AZM46
		ARM46
		RKS54
S	オリエンタルモータ(株)	AZM48
N	NEMA規格	NEMA17

※ 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。

ご確認はこちらから

▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。詳細はP.16でご確認ください。

LBAS04 ストレートタイプ（S）

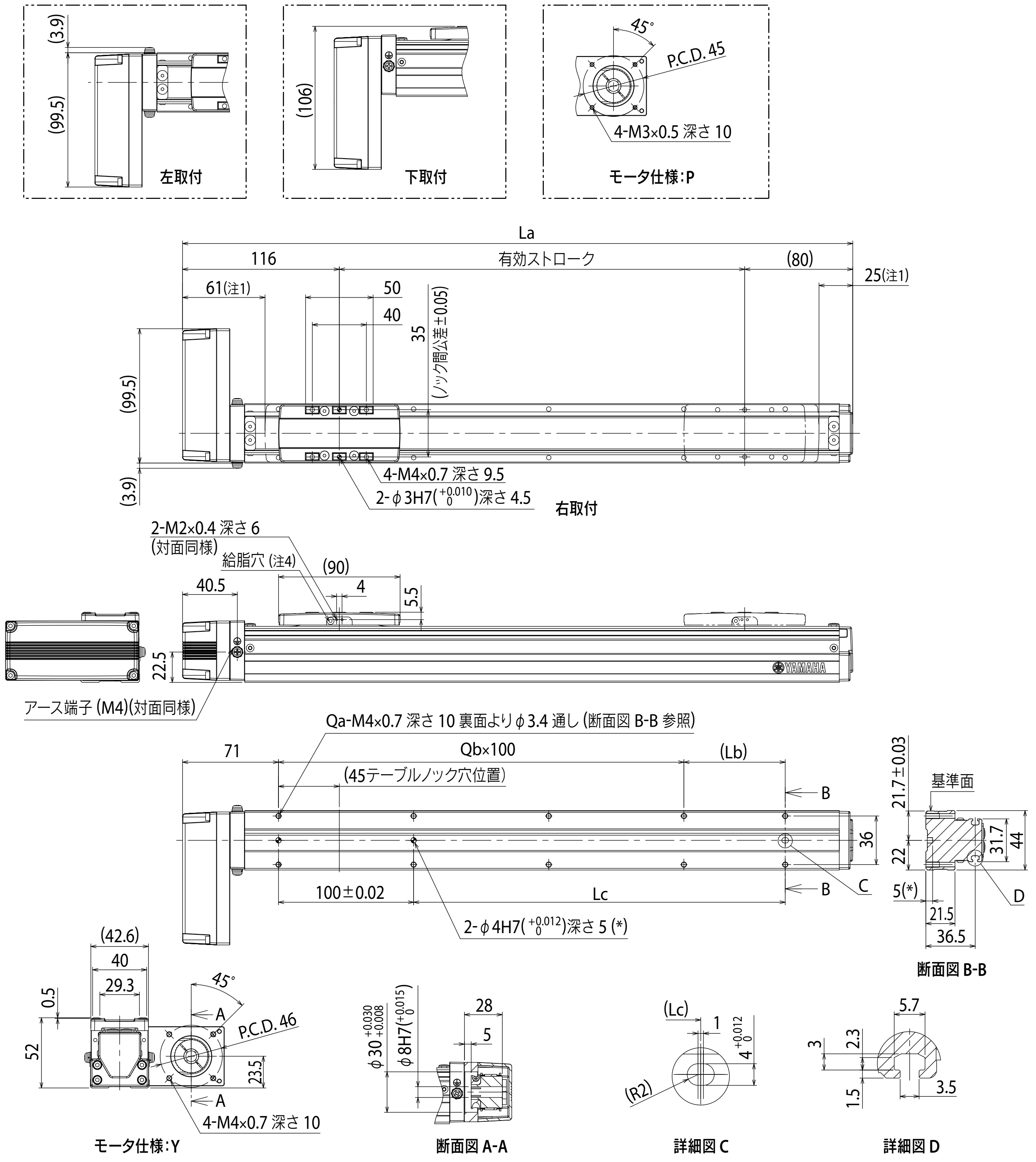


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M3×0.5＞は、首下長さ≪30 mm以上≫を推奨します。
取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M4×0.7＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋10 mm以下≫を推奨します。
注4. 給脂用ノズル（推奨）（詳細P.143参照）
部品番号：KFU-M3861-00
注5. モータ仕様：A/S/Nの場合、表記寸法の≪－3 mm≫となります。

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										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%

特長
モータレス スライダタイプ Basicモデル LBAS
モータレス スライダタイプ Advancedモデル LGXS
モータレス ロッドタイプ Basicモデル LBAR
モータ付き スライダタイプ Basicモデル ABAS
モータ付き スライダタイプ Advancedモデル AGXS
モータ付き ロッドタイプ Basicモデル ABAR
加速度/減速度 許容慣性モーメント
オプション
電動ロボット ポジショナ EP-01

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.143参照)
　　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										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%

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 - [リード指定] [形状] [モータ仕様] - [ストローク]

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

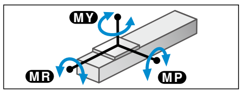
【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。

基本仕様

適合モータ		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	40 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 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 °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.107 をご参照ください。

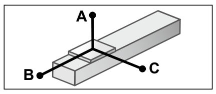
静的許容モーメント

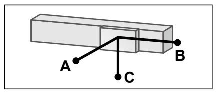


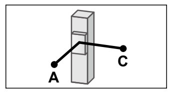
（単位：N・m）

MY	MP	MR
59	63	103

許容オーバーハング量※







LBAS05-20

水平使用時 （単位：mm）

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

壁面取付使用時 （単位：mm）

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

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
1kg	544	544
2kg	276	276
3kg	195	195

LBAS05-10

水平使用時 （単位：mm）

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

壁面取付使用時 （単位：mm）

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

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
2kg	443	443
4kg	218	218
6kg	142	142

LBAS05-5

水平使用時 （単位：mm）

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

壁面取付使用時 （単位：mm）

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

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
3kg	345	345
8kg	124	124
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
		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
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	□ 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

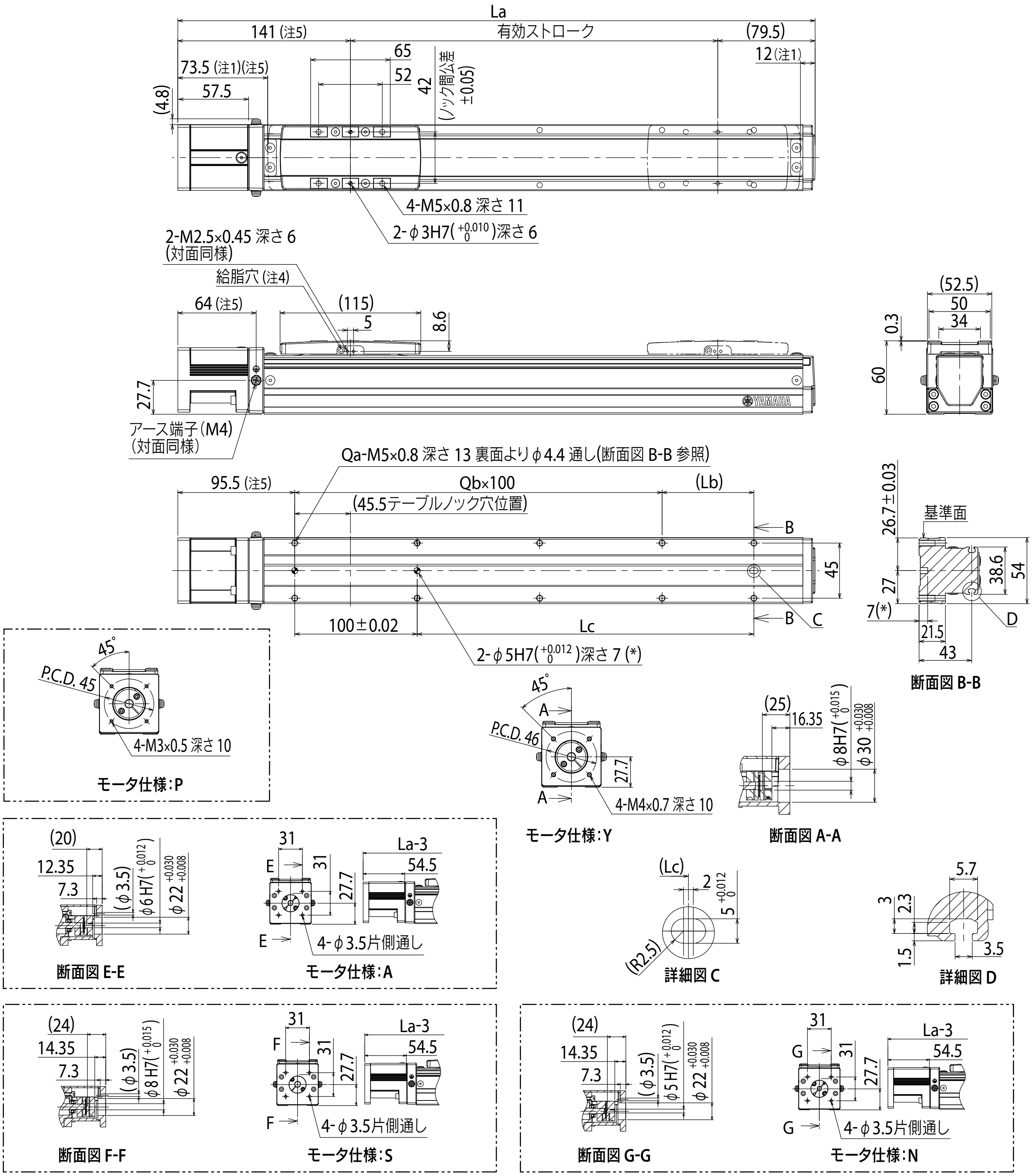
※ NEMA規格モータは、メーカーにより寸法が異なる場合があるためご注意ください。
※ モータ仕様：A/S/Nについては折曲げ専用部品の使用はできません。

ご確認はこちらから

▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。詳細はP.16でご確認ください。

特長
モータレス スライダタイプ Basicモデル LBAS
モータレス スライダタイプ Advancedモデル LGXS
モータレス ロッドタイプ Basicモデル LBAR
モータ付き スライダタイプ Basicモデル ABAS
モータ付き スライダタイプ Advancedモデル AGXS
モータ付き ロッドタイプ Basicモデル ABAR
加速度/減速度 許容慣性モーメント
オプション
搬送ロボット ポジショナ EP-01

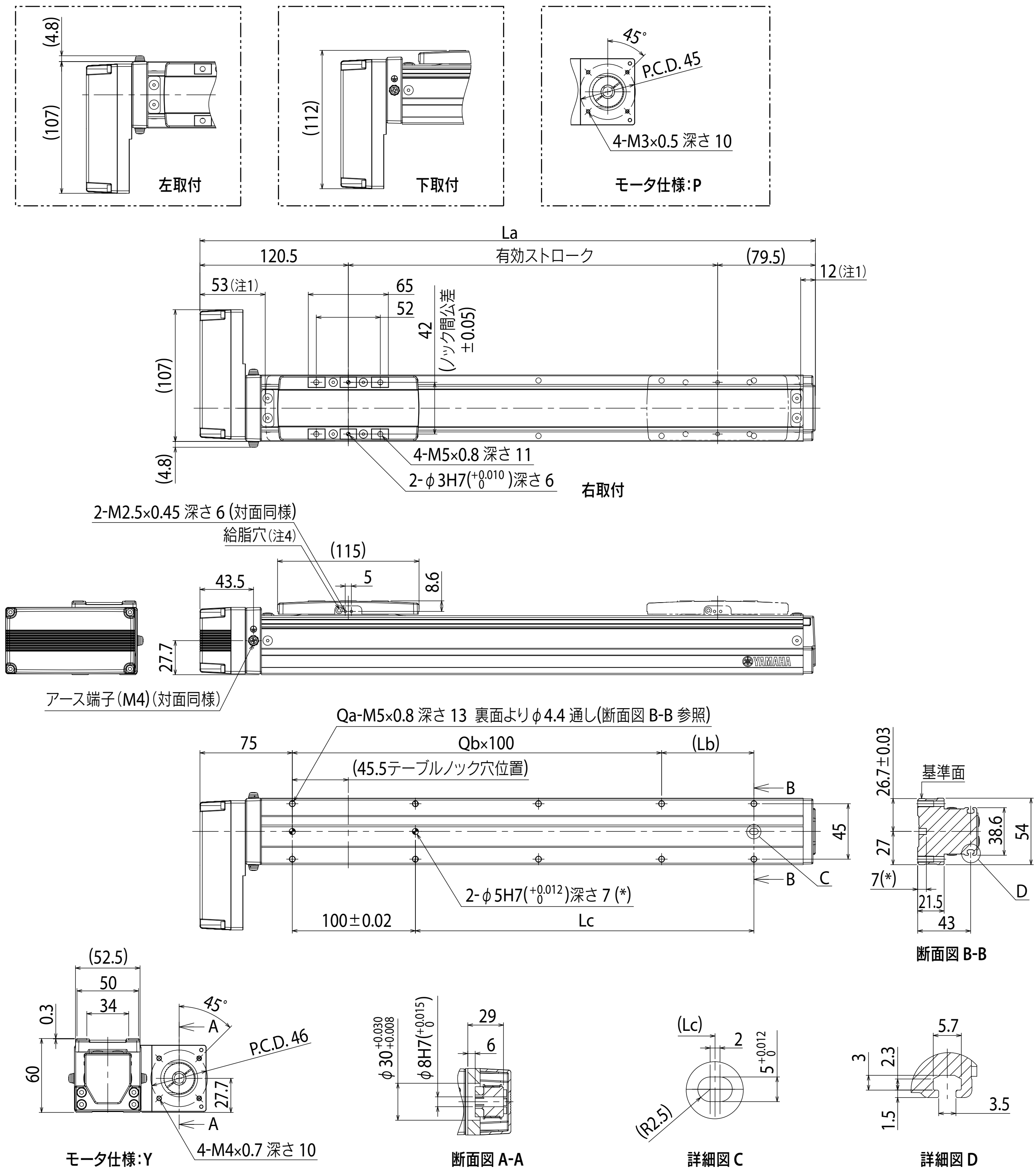
LBAS05　ストレートタイプ（S）



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. 給脂用ノズル（推奨）（詳細P.143参照）
　　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		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	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%

LBAS05　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<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.143参照）
　　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											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%

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
LBAS08	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)

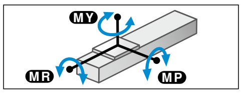
【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。

■基本仕様

適合モータ		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～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	40 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 °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.109 をご参照ください。

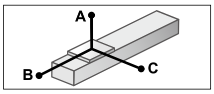
■静的許容モーメント

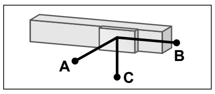


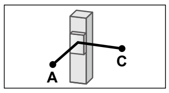
(単位：N・m)

MY	MP	MR
221	309	343

■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。

■適合モータ

● 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
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
K	Kingservo	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)

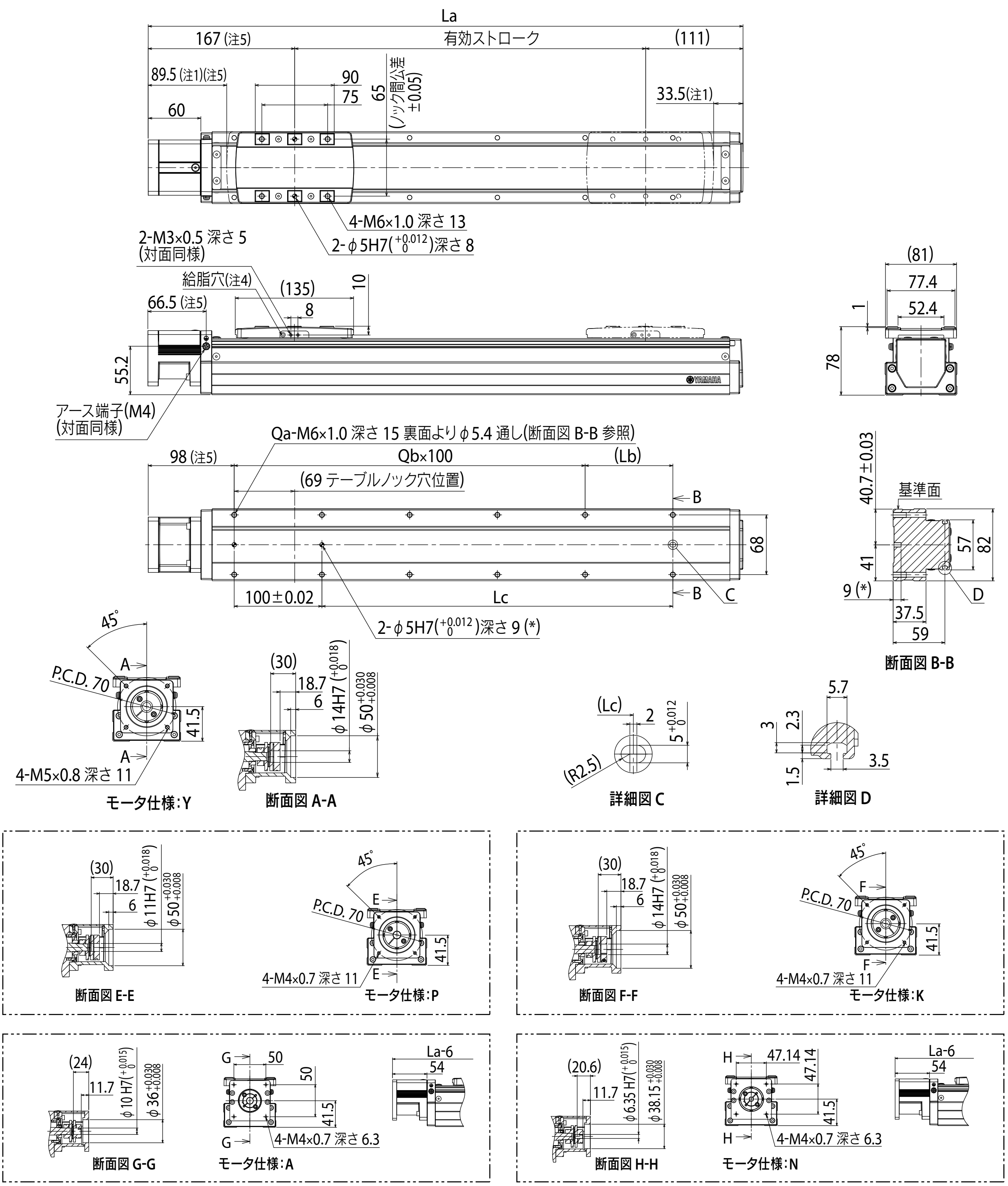
モータ仕様	メーカー名	型式
A	オリエンタルモータ(株)	AZM66
		AZM69
		ARM66
		ARM69
		RKS56
N	NEMA規格	NEMA23

※ 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。

ご確認はこちらから

▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。詳細はP.16でご確認ください。

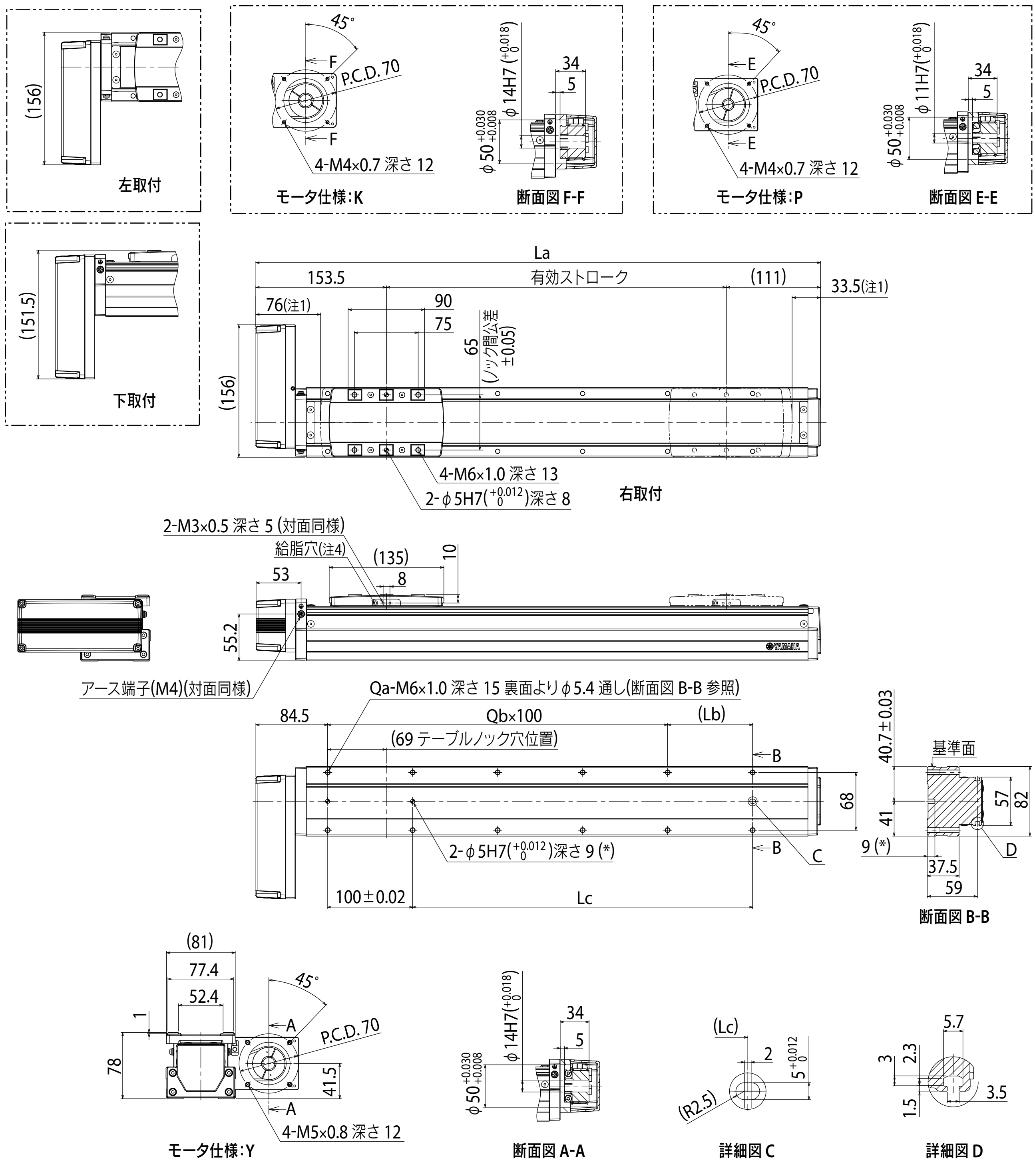
LBAS08　ストレートタイプ（S）



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.143参照）
　　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。

<table>
<tr><th colspan="2">有効ストローク</th><th>50</th><th>100</th><th>150</th><th>200</th><th>250</th><th>300</th><th>350</th><th>400</th><th>450</th><th>500</th><th>550</th><th>600</th><th>650</th><th>700</th><th>750</th><th>800</th><th>850</th><th>900</th><th>950</th><th>1000</th><th>1050</th><th>1100</th></tr>
<tr><td colspan="2">La</td><td>328</td><td>378</td><td>428</td><td>478</td><td>528</td><td>578</td><td>628</td><td>678</td><td>728</td><td>778</td><td>828</td><td>878</td><td>928</td><td>978</td><td>1028</td><td>1078</td><td>1128</td><td>1178</td><td>1228</td><td>1278</td><td>1328</td><td>1378</td></tr>
<tr><td colspan="2">Lb</td><td>50</td><td>100</td><td>50</td><td>100</td><td>50</td><td>100</td><td>50</td><td>100</td><td>50</td><td>100</td><td>50</td><td>100</td><td>50</td><td>100</td><td>50</td><td>100</td><td>50</td><td>100</td><td>50</td><td>100</td><td>50</td><td>100</td></tr>
<tr><td colspan="2">Lc</td><td>50</td><td>100</td><td>150</td><td>200</td><td>250</td><td>300</td><td>350</td><td>400</td><td>450</td><td>500</td><td>550</td><td>600</td><td>650</td><td>700</td><td>750</td><td>800</td><td>850</td><td>900</td><td>950</td><td>1000</td><td>1050</td><td>1100</td></tr>
<tr><td colspan="2">Qa</td><td>6</td><td>6</td><td>8</td><td>8</td><td>10</td><td>10</td><td>12</td><td>12</td><td>14</td><td>14</td><td>16</td><td>16</td><td>18</td><td>18</td><td>20</td><td>20</td><td>22</td><td>22</td><td>24</td><td>24</td><td>26</td><td>26</td></tr>
<tr><td colspan="2">Qb</td><td>1</td><td>1</td><td>2</td><td>2</td><td>3</td><td>3</td><td>4</td><td>4</td><td>5</td><td>5</td><td>6</td><td>6</td><td>7</td><td>7</td><td>8</td><td>8</td><td>9</td><td>9</td><td>10</td><td>10</td><td>11</td><td>11</td></tr>
<tr><td colspan="2">本体質量(kg)</td><td>3.7</td><td>4.1</td><td>4.5</td><td>4.8</td><td>5.2</td><td>5.5</td><td>5.8</td><td>6.2</td><td>6.5</td><td>6.8</td><td>7.2</td><td>7.5</td><td>7.9</td><td>8.2</td><td>8.5</td><td>8.8</td><td>9.2</td><td>9.4</td><td>9.8</td><td>10.1</td><td>10.5</td><td>10.9</td></tr>
<tr><td rowspan="4">最高速度
(mm/sec)</td><td>リード20</td><td colspan="13">1200</td><td>1020</td><td>900</td><td>780</td><td>660</td><td>600</td><td>540</td><td>480</td><td>420</td><td>360</td></tr>
<tr><td>リード10</td><td colspan="13">600</td><td>510</td><td>450</td><td>390</td><td>330</td><td>300</td><td>270</td><td>240</td><td>210</td><td>180</td></tr>
<tr><td>リード5</td><td colspan="13">300</td><td>255</td><td>225</td><td>195</td><td>165</td><td>150</td><td>135</td><td>120</td><td>105</td><td>90</td></tr>
<tr><td>速度設定</td><td colspan="13">−</td><td>85%</td><td>75%</td><td>65%</td><td>55%</td><td>50%</td><td>45%</td><td>40%</td><td>35%</td><td>30%</td></tr>
</table>

LBAS08　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.143参照)
　　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	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													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%

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
LBAS12	32：32 mm	S：ストレート	Y：Y仕様（下記参照）	50～1250
	20：20 mm	A：折曲げ	P：P仕様（下記参照）	（50 mmピッチ）
	10：10 mm		K：K仕様（下記参照）	
	5：5 mm			

【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。

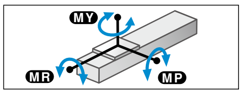
LBAS12 (200W)

■ 基本仕様

適合モータ		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（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	100 kg
	垂直	3 kg	8 kg	20 kg	30 kg
定格推力※3（相当）		105 N	170 N	341 N	683 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.111 をご参照ください。

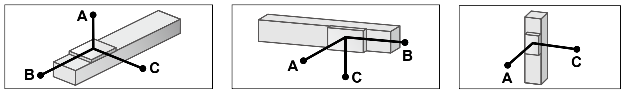
■ 静的許容モーメント



（単位：N・m）

MY	MP	MR
573	606	606

■ 許容オーバーハング量※



LBAS12-32 (200W)

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
5kg	2079	1694	1224
10kg	1134	834	627
20kg	843	422	362

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
5kg	1224	1694	2079
10kg	627	834	1134
20kg	362	422	843

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
1kg	6201	6201
3kg	2057	2057

LBAS12-20 (200W)

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
15kg	946	548	445
25kg	591	321	266
40kg	442	206	182

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
15kg	445	548	946
25kg	266	321	591
40kg	182	206	442

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
3kg	2174	2174
5kg	1315	1315
8kg	833	833

LBAS12-10 (200W)

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
30kg	729	299	278
50kg	788	207	223
80kg	1325	157	200

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
30kg	278	299	729
50kg	223	207	788
80kg	200	157	1325

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
5kg	1934	1934
10kg	978	978
20kg	503	503

LBAS12-5 (200W)

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
30kg	2478	430	513
50kg	1820	258	320
80kg	1522	160	208
100kg	1443	127	168

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
30kg	513	430	2478
50kg	320	258	1820
80kg	208	160	1522
100kg	168	127	1443

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
10kg	1317	1317
20kg	670	670
30kg	456	456

※ 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。

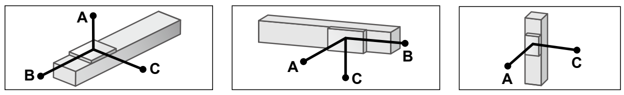
LBAS12 (400W)

■ 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	115 kg
	垂直	8 kg	15 kg	25 kg	40 kg
定格推力※1（相当）		218 N	339 N	678 N	1360 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.113 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 (400W)

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
10kg	1134	834	627
20kg	843	422	362
35kg	926	286	294

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
10kg	627	834	1134
20kg	362	422	843
35kg	294	286	926

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
3kg	2057	2057
5kg	1228	1228
8kg	762	762

LBAS12-20 (400W)

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
15kg	826	548	427
30kg	485	263	218
50kg	433	172	162

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
15kg	427	548	826
30kg	218	263	485
50kg	162	172	433

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
5kg	1315	1315
10kg	672	672
15kg	522	522

LBAS12-10 (400W)

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
30kg	528	270	230
60kg	667	171	185
95kg	1350	132	173

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
30kg	230	270	528
60kg	185	171	667
95kg	173	132	1350

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
5kg	1934	1934
15kg	660	660
25kg	409	409

LBAS12-5 (400W)

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
30kg	2478	430	513
60kg	1668	215	270
90kg	1475	142	186
115kg	1384	109	146

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
30kg	513	430	2478
60kg	270	215	1668
90kg	186	142	1475
115kg	146	109	1384

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
15kg	885	885
25kg	541	541
40kg	350	350

※ 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。

ご確認はこちらから

▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。詳細はP.16でご確認ください。

特長
モータレス スライダタイプ Basicモデル LBAS
モータレス スライダタイプ Advancedモデル LGXS
モータレス ロッドタイプ Basicモデル LBAR
モータ付き スライダタイプ Basicモデル ABAS
モータ付き スライダタイプ Advancedモデル AGXS
モータ付き ロッドタイプ Basicモデル ABAR
加速度/減速度 許容慣性モーメント
オプション
単軸ロボット ポジショナ EP-01

■適合モータ (200W)

●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
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
K	Kingservo	KSMA02LI
		KSMA02LG

■適合モータ (400W)

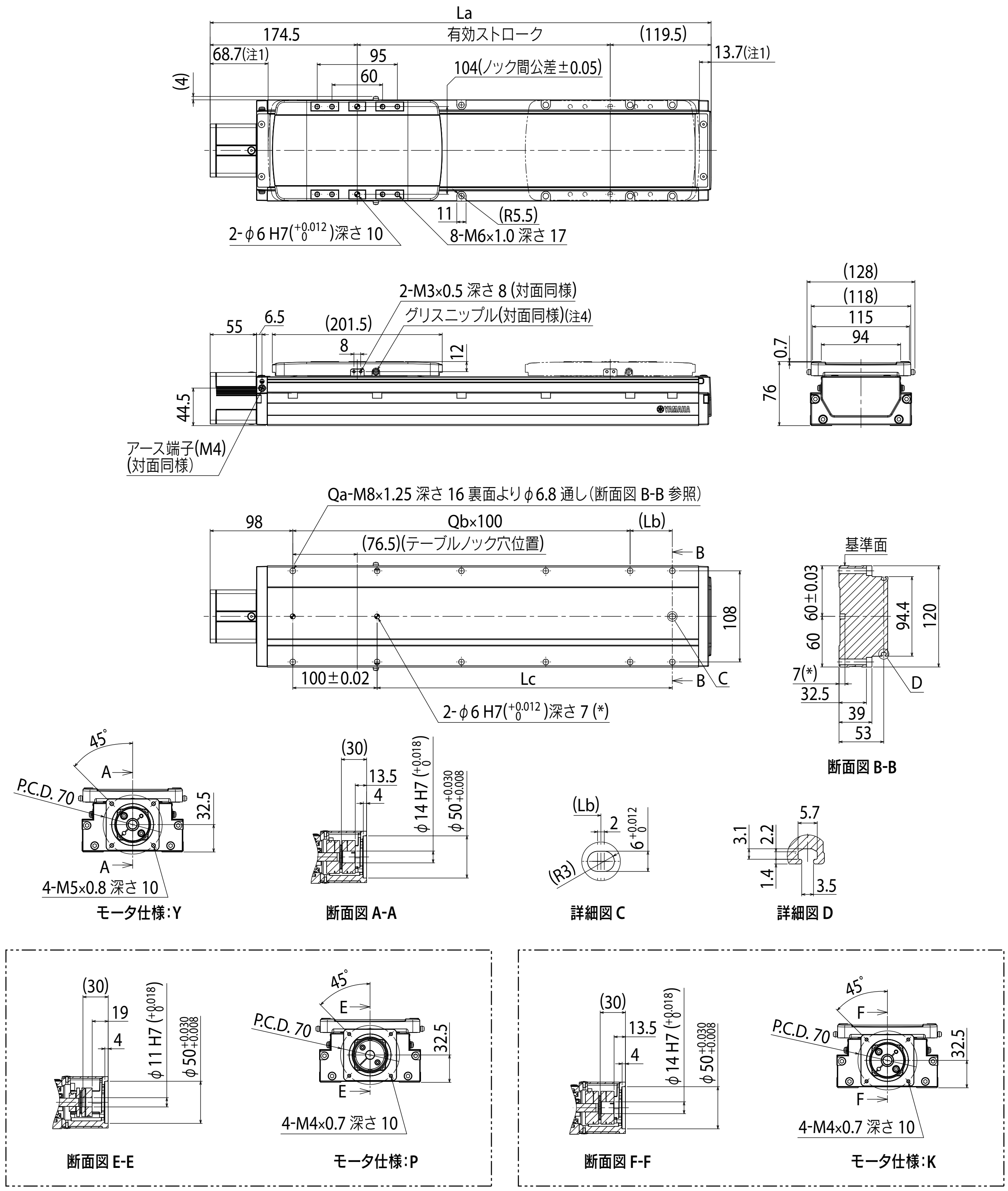
●適合サーボモータ

仕様	フランジサイズ	□ 60
	ワット数	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
	Kingservo	KSMA04LI
		KSMA04LG

LBAS12　ストレートタイプ（S）

※ LBAS12（200W）とLBAS12（400W）の外観図は同一です。

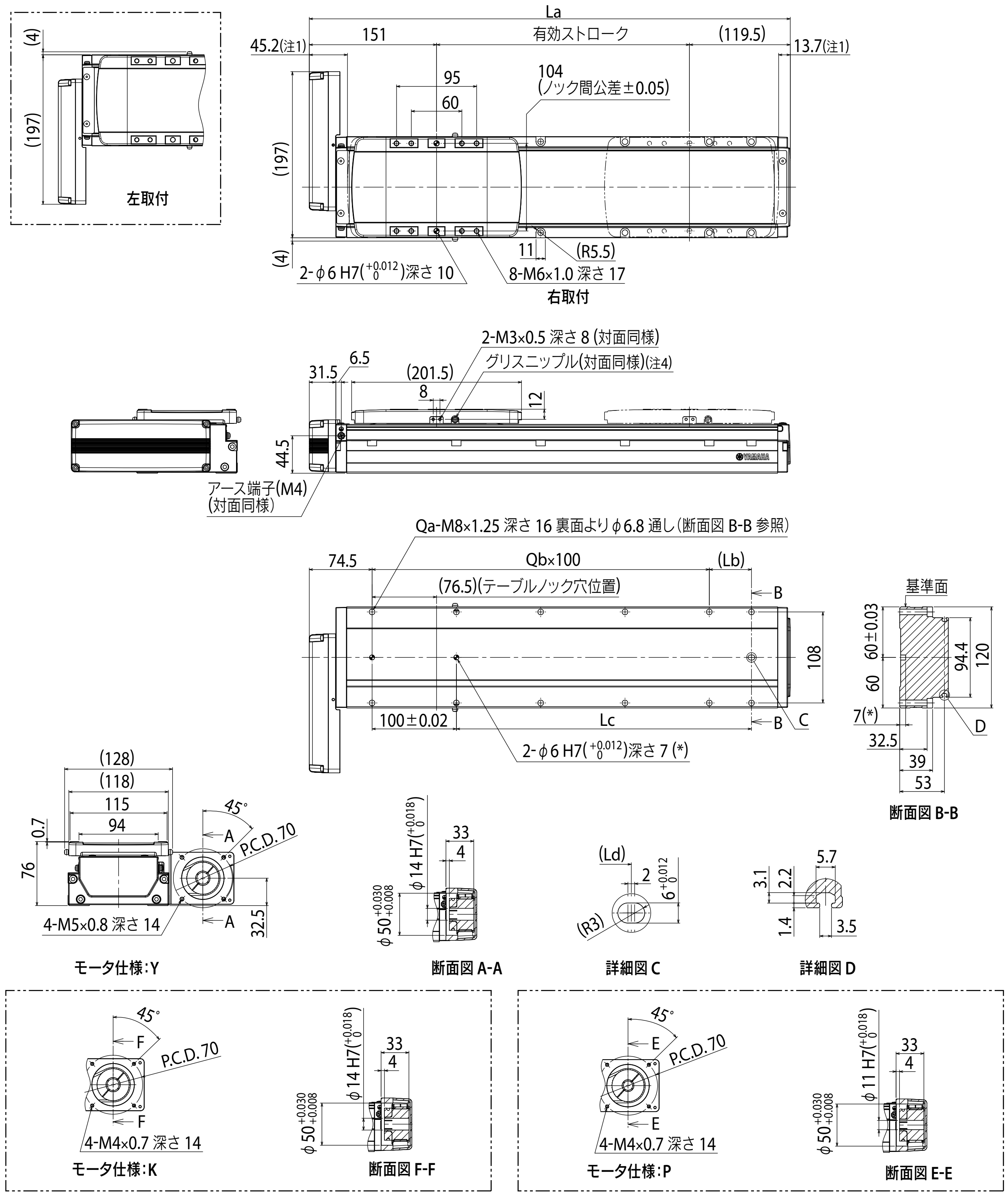


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪45 mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M8×1.25>は、首下長さ≪架台の厚さ＋16 mm以下≫を推奨します。
注4. 給脂用ノズル（推奨）（詳細P.143参照）

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	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												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%

LBAS12　折曲げタイプ（A）

※ 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。
　　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. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.143参照)

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	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%

MEMO

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 – [リード指定] – [側面カバー] – [ストローク]

本体	リード指定	側面カバー	ストローク
LGXS05	20：20 mm	無記入：標準	50～800 (50 mmピッチ)
	10：10 mm	W：T溝有り(両側)	
	5：5 mm	R：T溝有り(右側)	
		L：T溝有り(左側)	

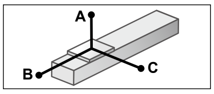
【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。

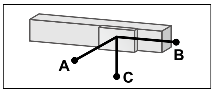
基本仕様

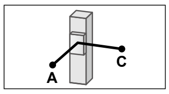
適合モータ	50 W		
繰り返し位置決め精度※1	±0.005 mm		
減速機構	研削ボールねじ φ12 (C5級)		
ストローク	50 mm～800 mm (50 mmピッチ)		
最高速度※2 (相当)	1333 mm/sec	666 mm/sec	333 mm/sec
ボールネジリード	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量※3 (相当) 水平	5 kg	8 kg	13 kg
最大可搬質量※3 (相当) 垂直	2 kg	4 kg	8 kg
定格推力※3 (相当)	41 N	69 N	138 N
本体最大断面外形	W 48 mm × H 65 mm		
全長	ST + 131.5 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。
※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.115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

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
2kg	323	234	809
5kg	119	76	427

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
1kg	452	452
2kg	217	217

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

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
2kg	585	346	2386
5kg	195	113	1164
8kg	95	54	745

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
1kg	732	732
2kg	351	351
4kg	160	160

LGXS05-5

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
3kg	4604	281	497
8kg	2197	101	179
13kg	1593	59	105

壁面取付使用時 (単位：mm)

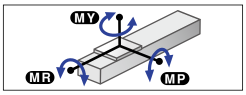
	A	B	C
3kg	439	245	4371
8kg	117	65	1812
13kg	42	24	1000

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
4kg	183	183
6kg	111	111
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



(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
仕様	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
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

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

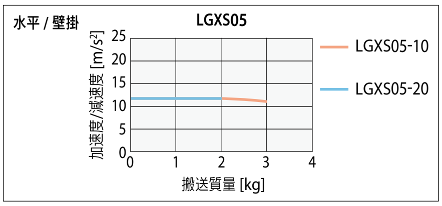
※ 折曲げユニットとの組合せには、専用シムプレートが必要となります。

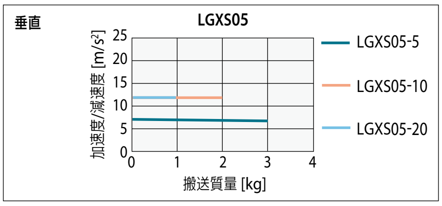
高加減速でご使用の場合(高加減速仕様)

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	2 kg	3 kg	–
最高加速度	水平	11.77 m/s² (1.2 G)	11.77 m/s² (1.2 G)	–
最大可搬質量	垂直	1 kg	2 kg	3 kg
最高加速度	垂直	11.77 m/s² (1.2 G)	11.77 m/s² (1.2 G)	7.17 m/s² (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

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
1kg	297	288	468
2kg	123	120	199

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
1kg	223	223

LGXS05-10

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
1kg	1159	460	645
3kg	381	148	206

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
1kg	606	424	1129
3kg	163	112	346

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
1kg	396	396
2kg	182	182

LGXS05-5

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
1kg	478	478
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

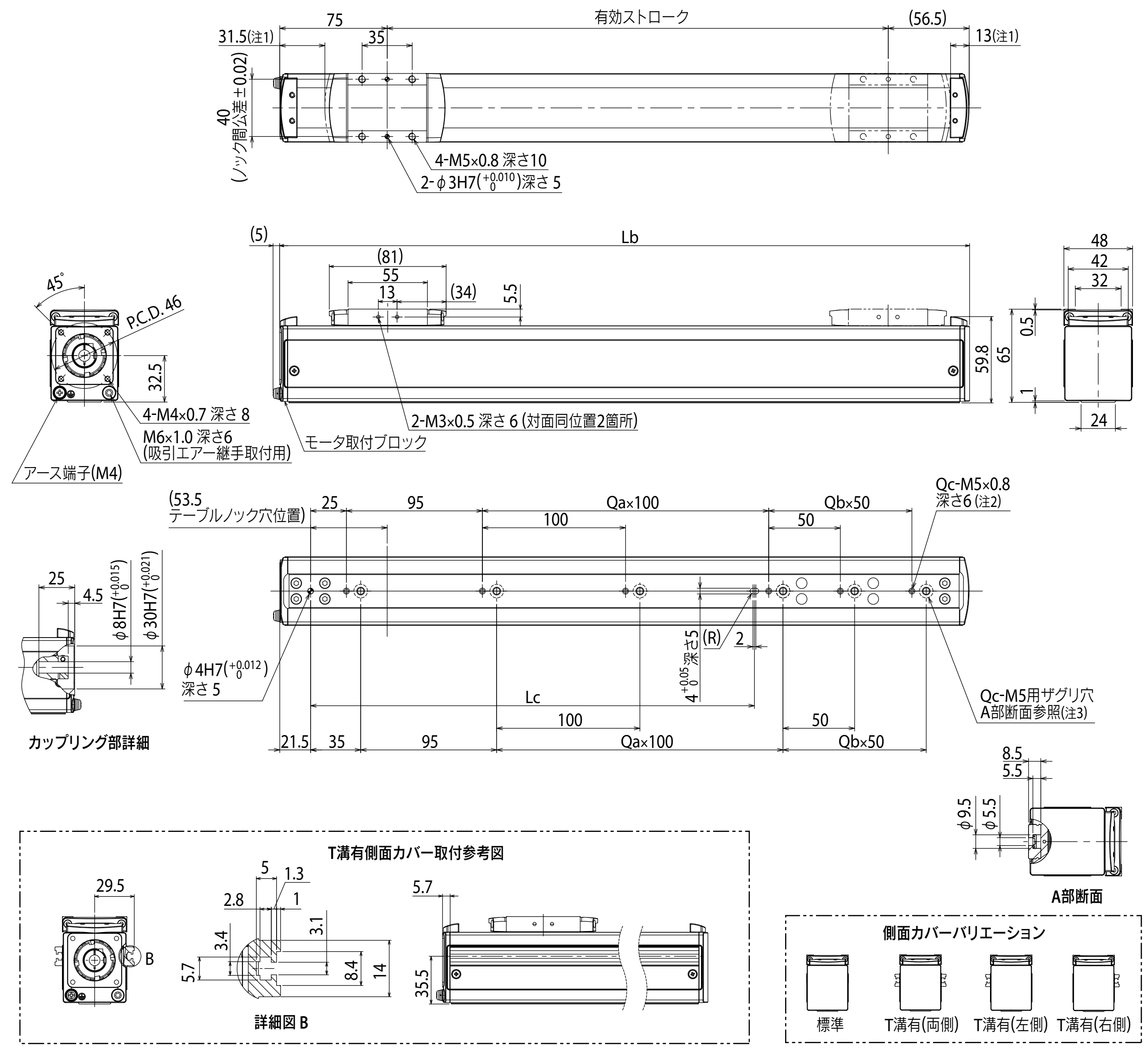
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550
最高速度 (mm/sec)	リード20	1333										
	リード10	666										
	リード5	333										

※ 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時があります。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.116をご参照ください。

ご確認はこちらから

▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。詳細はP.16でご確認ください。

LGXS05



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、セットスクリュを取外して固定してください。
注3. 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15 mm以下としてください。
注4. T溝有り側面カバーはセンサ取付用です。
注5. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.143参照)

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
LGXS05L	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)

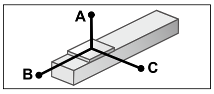
【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。

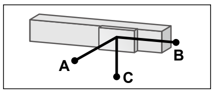
■基本仕様

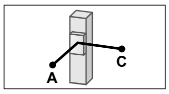
適合モータ		100 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		研削ボールねじ φ12 (C5級)		
ストローク		50 mm～800 mm (50 mmピッチ)		
最高速度※2 (相当)		1333 mm/sec	666 mm/sec	333 mm/sec
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量※3 (相当)	水平	12 kg	24 kg	32 kg
	垂直	3 kg	6 kg	12 kg
定格推力※3 (相当)		84 N	169 N	339 N
本体最大断面外形		W 48 mm × H 65 mm		
全長		ST + 161.5 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。
※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.117 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)

	A	B	C
3kg	1755	559	426
8kg	737	200	153
12kg	608	133	104

壁面取付使用時 (単位 : mm)

	A	B	C
3kg	396	486	1594
8kg	106	128	525
12kg	52	61	329

垂直使用時 (単位 : mm)

	A	C
1kg	1486	1486
2kg	730	730
3kg	478	478

LGXS05L-10

水平使用時 (単位 : mm)

	A	B	C
6kg	2416	389	333
12kg	1397	187	161
24kg	875	87	74

壁面取付使用時 (単位 : mm)

	A	B	C
6kg	277	316	2192
12kg	101	115	1084
24kg	12	14	276

垂直使用時 (単位 : mm)

	A	C
4kg	555	555
6kg	360	360

LGXS05L-5

水平使用時 (単位 : mm)

	A	B	C
10kg	3127	254	225
20kg	1841	120	106
32kg	1554	70	62

壁面取付使用時 (単位 : mm)

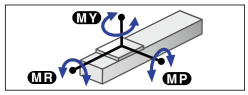
	A	B	C
10kg	162	181	2800
20kg	42	47	1273
32kg	0	0	0

垂直使用時 (単位 : mm)

	A	C
5kg	501	501
10kg	235	235
12kg	190	190

※ 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
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

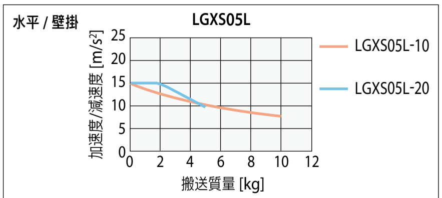
※ 折曲げユニットとの組合せには、専用シムプレートが必要となります。

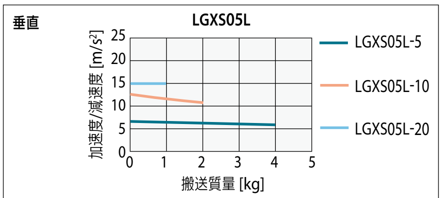
高加減速でご使用の場合(高加減速仕様)

■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)

	A	B	C
2kg	675	501	332
5kg	330	191	131

壁面取付使用時 (単位 : mm)

	A	B	C
2kg	294	428	626
5kg	87	118	251

垂直使用時 (単位 : mm)

	A	C
1kg	728	728

LGXS05L-10

水平使用時 (単位 : mm)

	A	B	C
3kg	1208	469	385
6kg	665	227	188
10kg	441	130	108

壁面取付使用時 (単位 : mm)

	A	B	C
3kg	331	396	1144
6kg	131	155	580
10kg	49	58	315

垂直使用時 (単位 : mm)

	A	C
1kg	1298	1298
2kg	636	636

LGXS05L-5

垂直使用時 (単位 : mm)

	A	C
1kg	1555	1555
2kg	762	762
4kg	365	365

※ 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

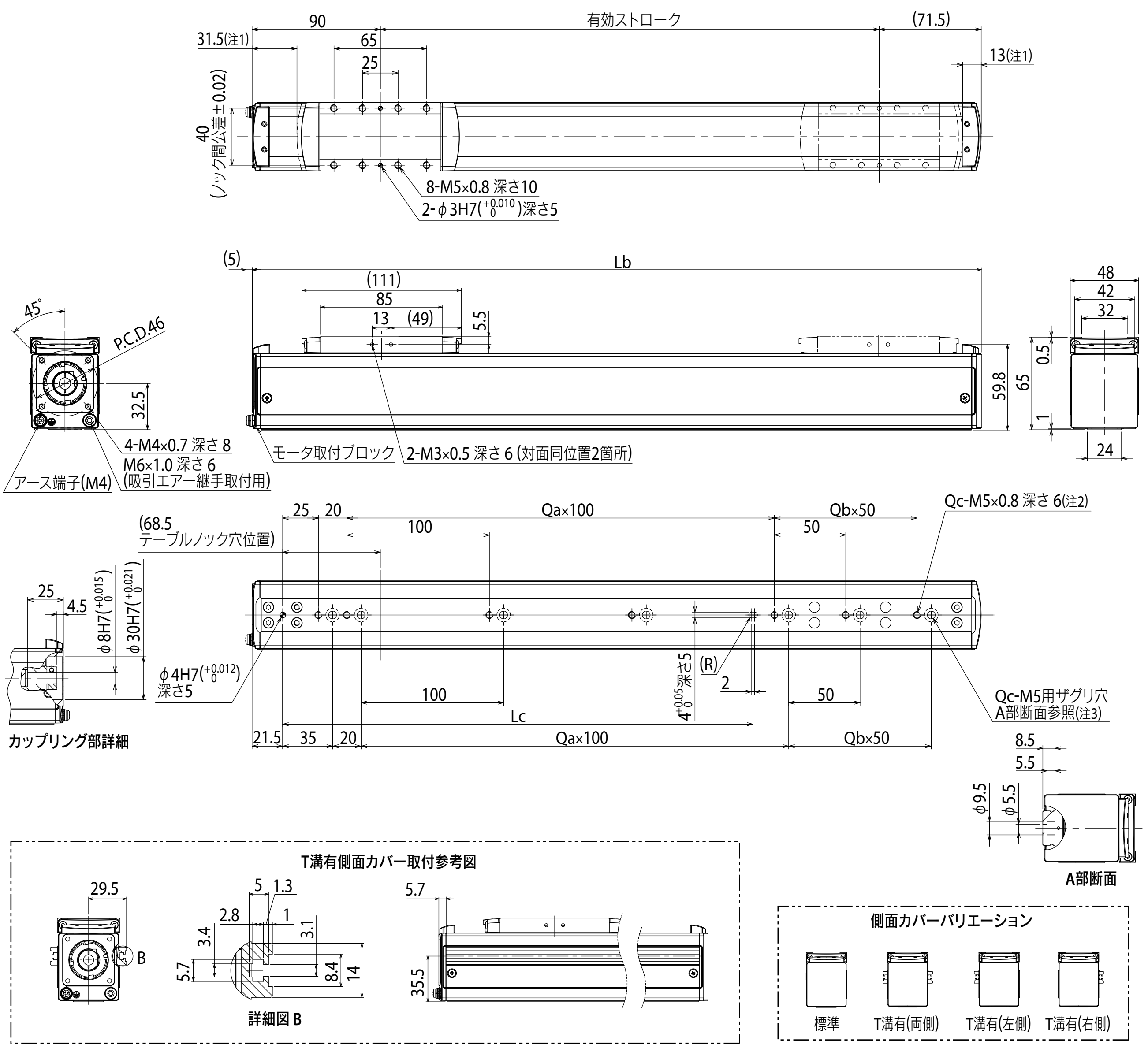
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550
最高速度 (mm/sec)	リード20	1333										
	リード10	666										
	リード5	333										

※ 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時があります。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.118をご参照ください。

ご確認はこちらから

▶サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。詳細はP.16でご確認ください。

LGXS05L



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、セットスクリュを取外して固定してください。
注3. 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15 mm以下としてください。
注4. T溝有り側面カバーはセンサ取付用です。
注5. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.143参照)

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												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%

特長
モータレス スライダタイプ BasicモデルLBAS
モータレス スライダタイプ AdvancedモデルLGXS
モータレス ロッドタイプ BasicモデルLBAR
モータ付き スライダタイプ BasicモデルABAS
モータ付き スライダタイプ AdvancedモデルAGXS
モータ付き ロッドタイプ BasicモデルABAR
加速度/減速度 許容慣性モーメント
オプション
EP-01

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
LGXS07	30：30 mm	無記入：標準	50～1100 (50 mmピッチ)
	20：20 mm	W：T溝有り（両側）	
	10：10 mm	R：T溝有り（右側）	
	5：5 mm	L：T溝有り（左側）	

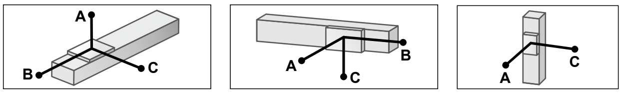
【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。

■ 基本仕様

項目					
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（相当）	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時があります。
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.119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)

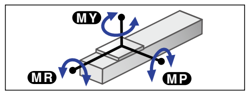
	A	B	C
30kg	122	106	2458
50kg	34	30	1476
85kg	0	0	0

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。

■ 静的許容モーメント



(単位：N・m)

MY	MP	MR
138	121	121

■ 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

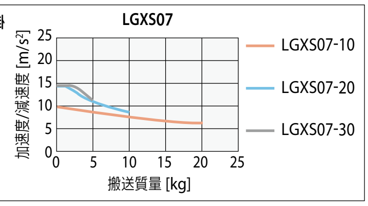
※ 折曲げユニットとの組合せには、専用シムプレートが必要となります。

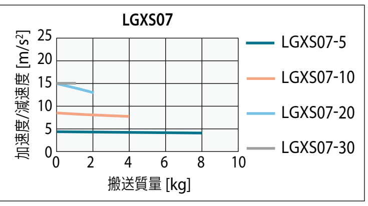
高加減速でご使用の場合（高加減速仕様）

■ 基本仕様

項目					
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	水平	5 kg	10 kg	20 kg	–
最高加速度		14.72 m/s² (1.5 G)	14.72 m/s² (1.5 G)	9.64 m/s² (1 G)	–
最大可搬質量	垂直	1 kg	2 kg	4 kg	8 kg
最高加速度		14.72 m/s² (1.5 G)	14.72 m/s² (1.5 G)	8.44 m/s² (0.9 G)	4.32 m/s² (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

LGXS07-5

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
3kg	1093	1093
5kg	639	639
8kg	384	384

※ 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

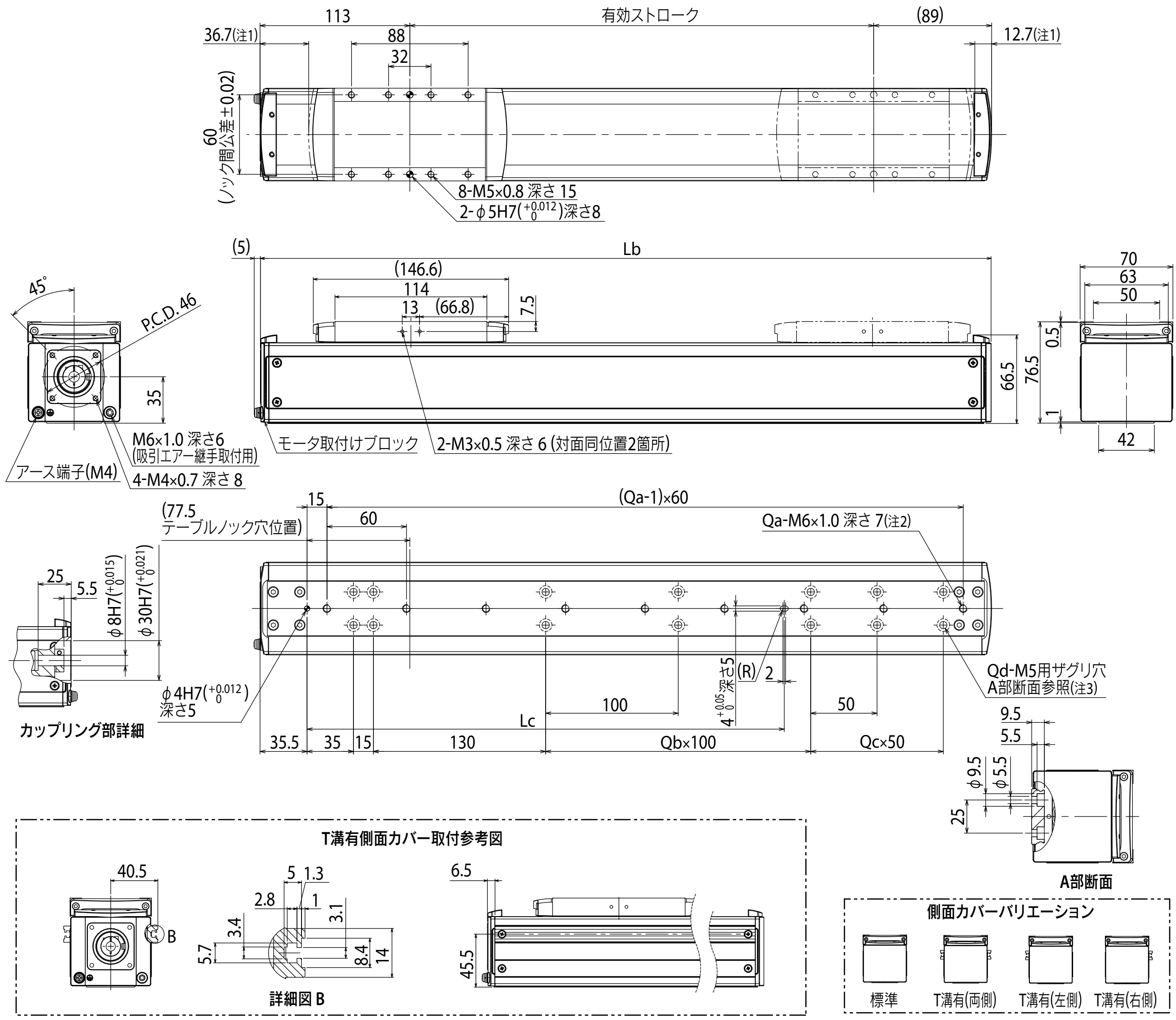
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
最高速度 (mm/sec)	リード30	1800												
	リード20	1200												
	リード10	600												
	リード5	300												

※ 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時があります。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.121をご参照ください。

ご確認はこちらから

▶サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。詳細はP.16でご確認ください。

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、セットスクリュを取外して固定してください。
注3. 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取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取付用です。
注5. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.143参照)

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
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)		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
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%

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
LGXS10	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)

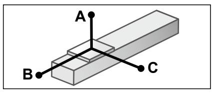
【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。

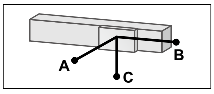
■基本仕様

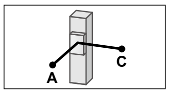
適合モータ		200 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm			
減速機構		研削ボールねじ φ15 (C5級)			
ストローク		100 mm～1250 mm (50 mmピッチ)			
最高速度※2 (相当)		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量※3 (相当)	水平	25 kg	40 kg	80 kg	100 kg
	垂直	4 kg	8 kg	20 kg	30 kg
定格推力※3 (相当)		113 N	170 N	341 N	683 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			
吸引量エアー※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時があります。
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.122 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)

	A	B	C
10kg	878	537	292
20kg	609	256	146
25kg	608	211	124

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

LGXS10-20

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
15kg	1269	451	282
25kg	754	253	158
40kg	466	142	88

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

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
3kg	2062	2062
6kg	1012	1012
8kg	750	750

LGXS10-10

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	1794	298	203
50kg	1358	162	111
80kg	1266	86	59

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

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
5kg	1926	1926
10kg	931	931
20kg	434	434

LGXS10-5

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)

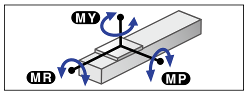
	A	B	C
30kg	181	258	5195
50kg	79	113	3111
80kg	22	31	1557
100kg	0	0	0

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
10kg	1018	1018
20kg	477	477
30kg	296	296

※ 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
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-02
		SGM7J-02
	(株)キーエンス	SV-□020
		SV2-□020
	三菱電機(株)	HF-KP23
		HG-KR23※1
		HK-KT23※1
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

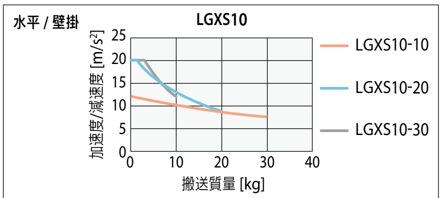
※1. 折曲げユニットとの組合せには、専用シムプレートが必要となります。
※2. 折曲げユニットは標準仕様のみ取り付け可能です。

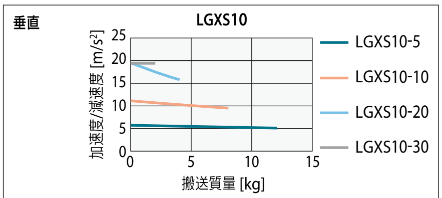
高加減速でご使用の場合(高加減速仕様)

■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	水平	10 kg	20 kg	30 kg	–
最高加速度		19.62 m/s² (2 G)	19.62 m/s² (2 G)	11.71 m/s² (1.2 G)	–
最大可搬質量	垂直	2 kg	4 kg	8 kg	12 kg
最高加速度		19.62 m/s² (2 G)	19.62 m/s² (2 G)	10.84 m/s² (1.1 G)	5.53 m/s² (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※

LGXS10-30

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
3kg	1041	1117	541
6kg	581	534	266
10kg	384	300	153

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
3kg	521	1046	1009
6kg	241	466	539
10kg	125	235	327

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
1kg	2054	2054
2kg	994	994

LGXS10-20

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
5kg	1218	844	493
12kg	575	326	193
20kg	375	177	106

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
5kg	464	778	1177
12kg	159	261	516
20kg	70	113	290

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)

	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

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
3kg	1849	1849
5kg	1086	1086
8kg	656	656

LGXS10-5

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
4kg	1550	1550
8kg	743	743
12kg	474	474

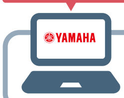
※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

■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											

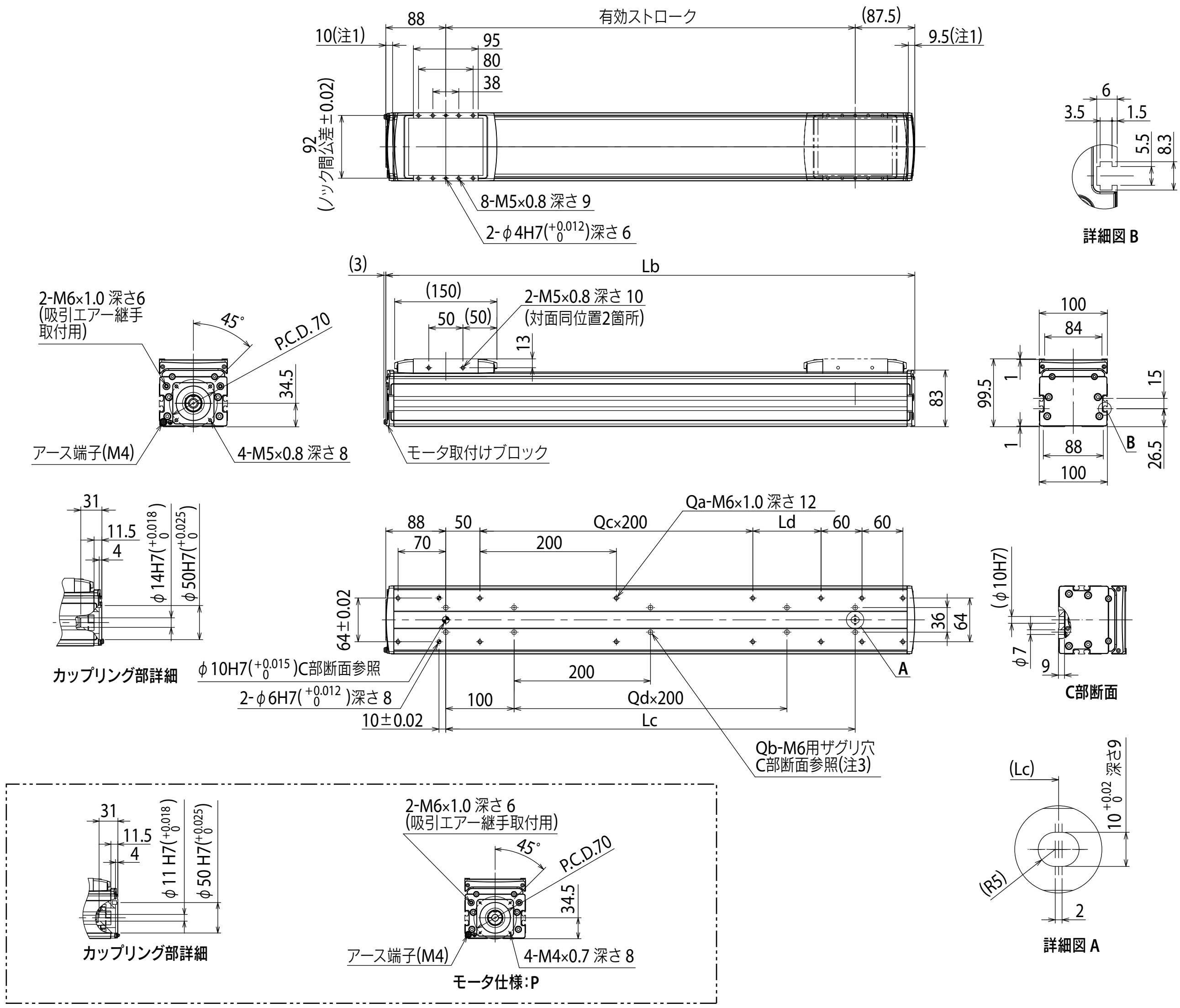
※ 高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。
※ 高加減速仕様は100～650 (50 mmピッチ) でご使用ください。
※ 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。
移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.124をご参照ください。

ご確認はこちらから



▶サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。詳細はP.16でご確認ください。

LGXS10



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<M6×1.0>は、首下長さ≪20 ㎜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+10 ㎜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.143参照)

有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
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)		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
LGXS12	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)

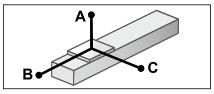
【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。

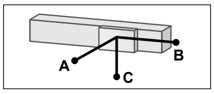
■ 基本仕様

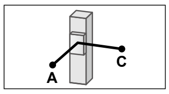
適合モータ	400 W			
繰り返し位置決め精度※1	±0.005 mm			
減速機構	研削ボールねじ φ15 (C5級)			
ストローク	100 mm～1250 mm (50 mmピッチ)			
最高速度※2 (相当)	1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード	30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量※3 (相当) 水平	35 kg	50 kg	95 kg	115 kg
最大可搬質量※3 (相当) 垂直	8 kg	15 kg	25 kg	45 kg
定格推力※3 (相当)	225 N	339 N	678 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			
吸引量エアー※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時があります。
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.126 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)

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

壁面取付使用時 (単位：mm)

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

垂直使用時 (単位：mm)

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

LGXS12-20

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

LGXS12-10

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

LGXS12-5

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)

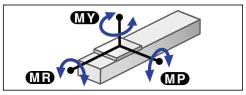
	A	B	C
30kg	456	588	10692
50kg	239	308	6935
80kg	117	150	4713
115kg	55	71	3221

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。

■ 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
仕様	ワット数	400 W

モータ仕様	メーカー名	型式
標準	(株)安川電機	SGMJV-04
標準	(株)安川電機	SGM7J-04
標準	(株)キーエンス	SV-□040
標準	(株)キーエンス	SV2-□040
標準	三菱電機(株)	HF-KP43
標準	三菱電機(株)	HG-KR43※1
標準	三菱電機(株)	HK-KT43※1
P	オムロン(株)	R88M-K40030
P	オムロン(株)	R88M-1M40030
P	パナソニック(株)	MSMD04
P	パナソニック(株)	MSMF04
P	パナソニック(株)	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

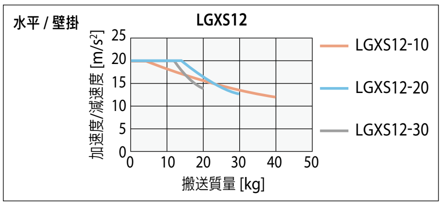
※1. 折曲げユニットとの組合せには、専用シムプレートが必要となります。
※2. 折曲げユニットは標準仕様のみ取り付け可能です。

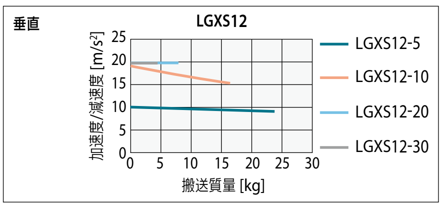
高加減速でご使用の場合(高加減速仕様)

■ 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	水平	20 kg	30 kg	40 kg	－
最高加速度	水平	19.62 m/s² (2 G)	19.62 m/s² (2 G)	19.62 m/s² (2 G)	－
最大可搬質量	垂直	4 kg	8 kg	16 kg	24 kg
最高加速度	垂直	19.62 m/s² (2 G)	19.62 m/s² (2 G)	19.62 m/s² (2 G)	9.85 m/s² (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)

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

壁面取付使用時 (単位：mm)

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

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
2kg	1984	1984
4kg	960	960

LGXS12-20

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

LGXS12-10

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

LGXS12-5

垂直使用時 (単位：mm)

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

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

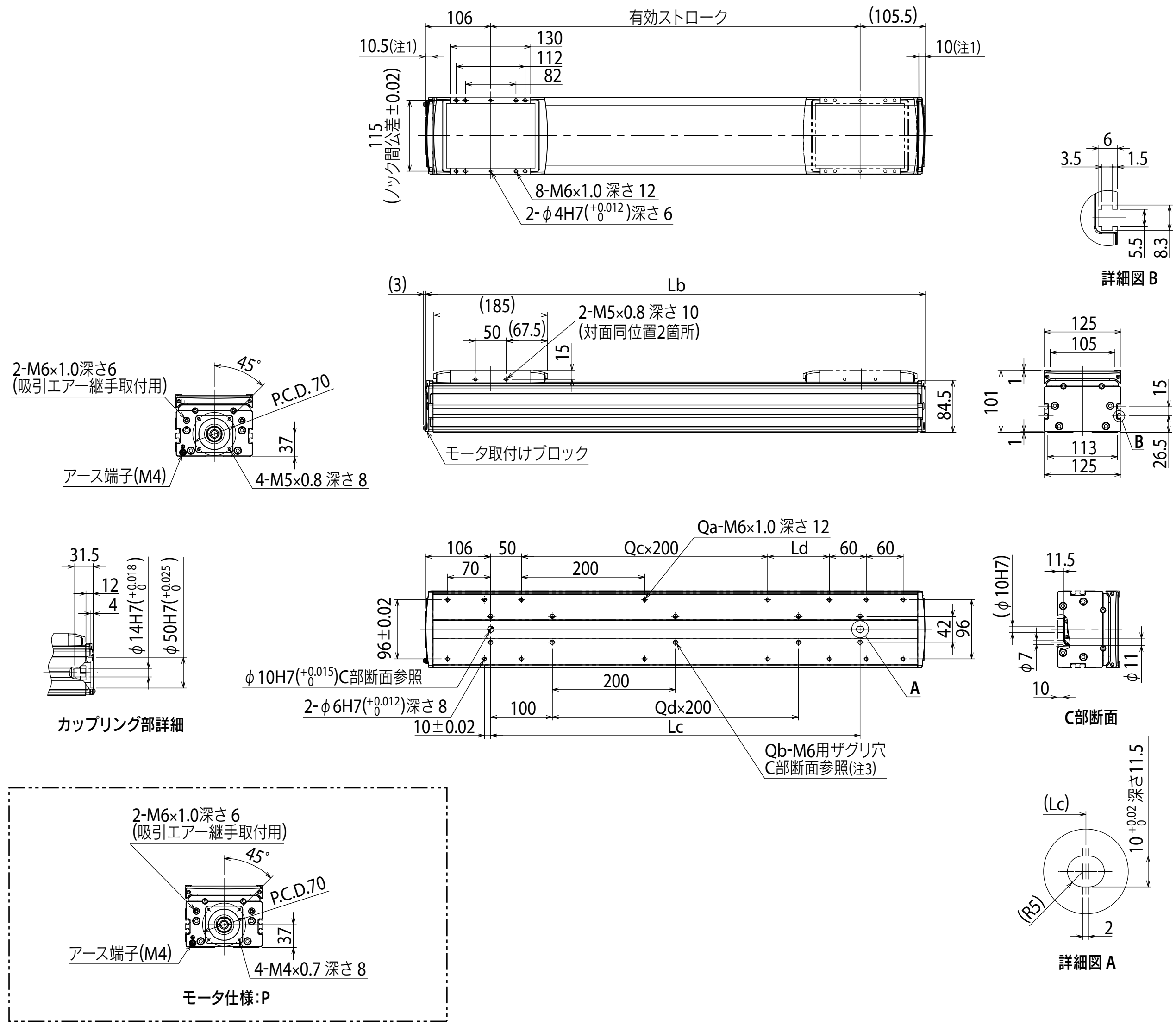
※ 高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。
※ 高加減速仕様は100～650 (50 mmピッチ) でご使用ください。
※ 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。
移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.128をご参照ください。

ご確認はこちらから

▶サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。詳細はP.16でご確認ください。

特長
モータレス スライダタイプ Basicモデル LBAS
モータレス スライダタイプ Advancedモデル LGXS
モータレス ロッドタイプ Basicモデル LBAR
モータ付き スライダタイプ Basicモデル ABAS
モータ付き スライダタイプ Advancedモデル AGXS
モータ付き ロッドタイプ Basicモデル ABAR
加速度/減速度 許容慣性モーメント
オプション
電動ロボット用ポジショナ EP-01

LGXS12



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<M6×1.0>は、首下長さ≪20 ㎜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+10 ㎜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.143参照)

有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
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)		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	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%

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)

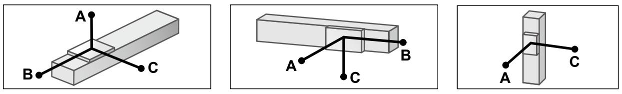
【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。

■ 基本仕様

項目			
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	45 kg	95 kg	130 kg
最大可搬質量※3 (相当) 垂直	12 kg	28 kg	55 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		
吸引量エアー※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.130 をご参照ください。

■ 許容オーバーハング量※



LGXS16-40

水平使用時 (単位：mm)	A	B	C
15kg	2876	1866	1253
30kg	2385	997	776
45kg	2339	720	604

壁面取付使用時 (単位：mm)	A	B	C
15kg	1273	1802	2797
30kg	782	935	2263
45kg	598	658	2174

垂直使用時 (単位：mm)	A	C
3kg	6605	6605
6kg	3699	3699
12kg	2827	2827

LGXS16-20

水平使用時 (単位：mm)	A	B	C
30kg	3862	1255	1106
50kg	2568	733	652
80kg	1798	440	394
95kg	1579	362	325

壁面取付使用時 (単位：mm)	A	B	C
30kg	1102	1192	3742
50kg	630	671	2422
80kg	360	377	1612
95kg	288	300	1373

垂直使用時 (単位：mm)	A	C
10kg	3404	3404
20kg	1740	1740
28kg	1504	1504

LGXS16-10

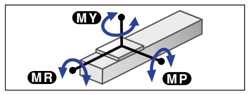
水平使用時 (単位：mm)	A	B	C
50kg	6253	1026	1024
80kg	4447	623	624
100kg	3957	489	490
130kg	3786	365	367

壁面取付使用時 (単位：mm)	A	B	C
50kg	980	964	6089
80kg	573	561	4240
100kg	437	426	3706
130kg	312	302	3422

垂直使用時 (単位：mm)	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。

■ 静的許容モーメント



(単位：N・m)

MY	MP	MR
706	706	620

■ 適合サーボモータ

仕様		
仕様	フランジサイズ	□ 80
仕様	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
標準	(株)安川電機	SGM7J-08
標準	(株)キーエンス	SV-□075
標準	(株)キーエンス	SV2-□075
標準	三菱電機(株)	HF-KP73
標準	三菱電機(株)	HG-KR73※1
標準	三菱電機(株)	HK-KT7M3※1
P	オムロン(株)	R88M-K75030
P	オムロン(株)	R88M-1M75030
P	パナソニック(株)	MSMD08
P	パナソニック(株)	MSMF08
P	パナソニック(株)	MHMF08

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

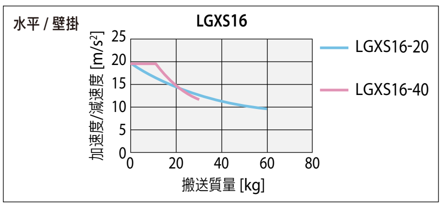
※1. 折曲げユニットとの組合せには、専用シムプレートが必要となります。
※2. 折曲げユニットは標準仕様のみ取り付け可能です。

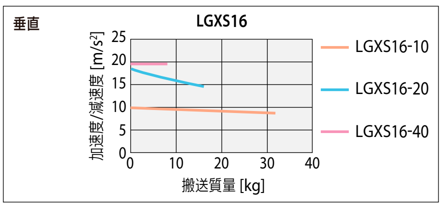
高加減速でご使用の場合(高加減速仕様)

■ 基本仕様

項目				
ストローク		100 mm～800 mm (50 mmピッチ)		
ボールネジリード		40 mm	20 mm	10 mm
最大可搬質量	水平	30 kg	60 kg	–
最高加速度	水平	19.62 m/s² (2 G)	19.84 m/s² (2 G)	–
最大可搬質量	垂直	8 kg	16 kg	32 kg
最高加速度	垂直	19.62 m/s² (2 G)	18.43 m/s² (1.9 G)	11.17 m/s² (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※

LGXS16-40

水平使用時 (単位：mm)	A	B	C
10kg	1271	1669	836
20kg	725	803	429
30kg	534	514	287

壁面取付使用時 (単位：mm)	A	B	C
10kg	816	1585	1240
20kg	404	725	683
30kg	259	441	480

垂直使用時 (単位：mm)	A	C
3kg	2904	2904
5kg	1710	1710
8kg	1038	1038

LGXS16-10

垂直使用時 (単位：mm)	A	C
10kg	2951	2951
20kg	1438	1438
32kg	870	870

LGXS16-20

水平使用時 (単位：mm)	A	B	C
20kg	1722	1123	875
40kg	952	535	428
60kg	682	339	276

壁面取付使用時 (単位：mm)	A	B	C
20kg	842	1056	1679
40kg	388	470	895
60kg	232	275	611

垂直使用時 (単位：mm)	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

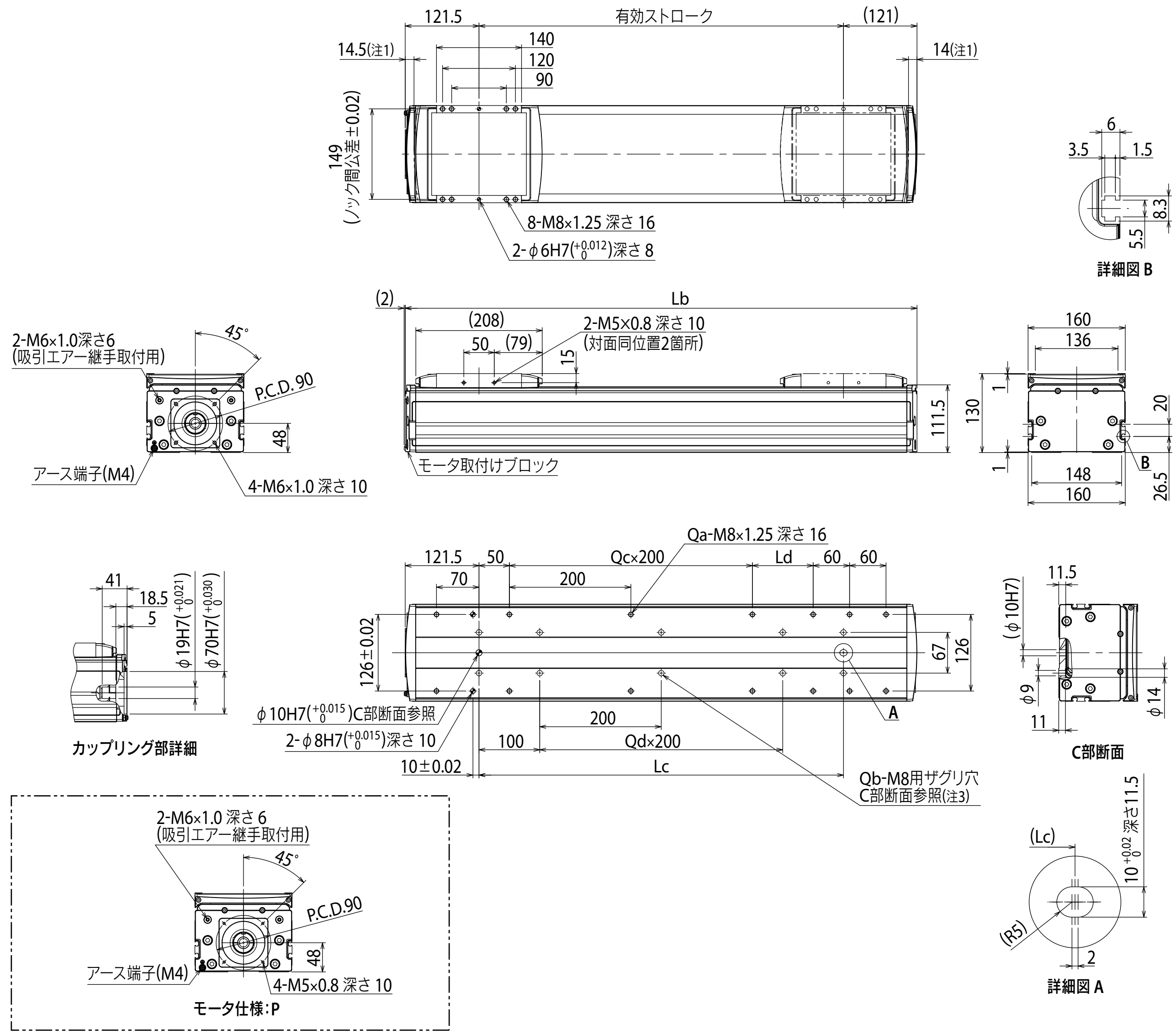
有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
最高速度 (mm/sec)	リード40	2400														
最高速度 (mm/sec)	リード20	1200														
最高速度 (mm/sec)	リード10	600														

※ 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時があります。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.132をご参照ください。

ご確認はこちらから

▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。詳細はP.16でご確認ください。

LGXS16



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≪25 ㎜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+15 ㎜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.143参照）

有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
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	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)		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															2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960		840	720		600
	リード20	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%

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 - [ ] [ ] - [ ]

本体	リード指定	モータ仕様	ストローク
LGXS20	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)

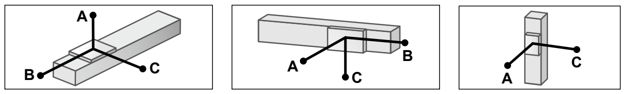
【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。

■基本仕様

項目				
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		
吸引量エアー※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.133をご参照ください。

■許容オーバーハング量※



LGXS20-40

水平使用時 (単位:mm)	A	B	C	壁面取付使用時 (単位:mm)	A	B	C	垂直使用時 (単位:mm)	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

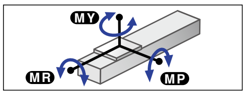
水平使用時 (単位:mm)	A	B	C	壁面取付使用時 (単位:mm)	A	B	C	垂直使用時 (単位:mm)	A	C
50kg	5436	1493	1377	50kg	1390	1423	5265	20kg	3436	3436
80kg	4417	911	854	80kg	849	841	4153	30kg	2600	2600
100kg	4592	756	727	100kg	708	686	4253	35kg	3073	3073
130kg	4338	596	584	130kg	550	526	3933			

LGXS20-10

水平使用時 (単位:mm)	A	B	C	壁面取付使用時 (単位:mm)	A	B	C	垂直使用時 (単位:mm)	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。

■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	□ 80
	ワット数	750 W

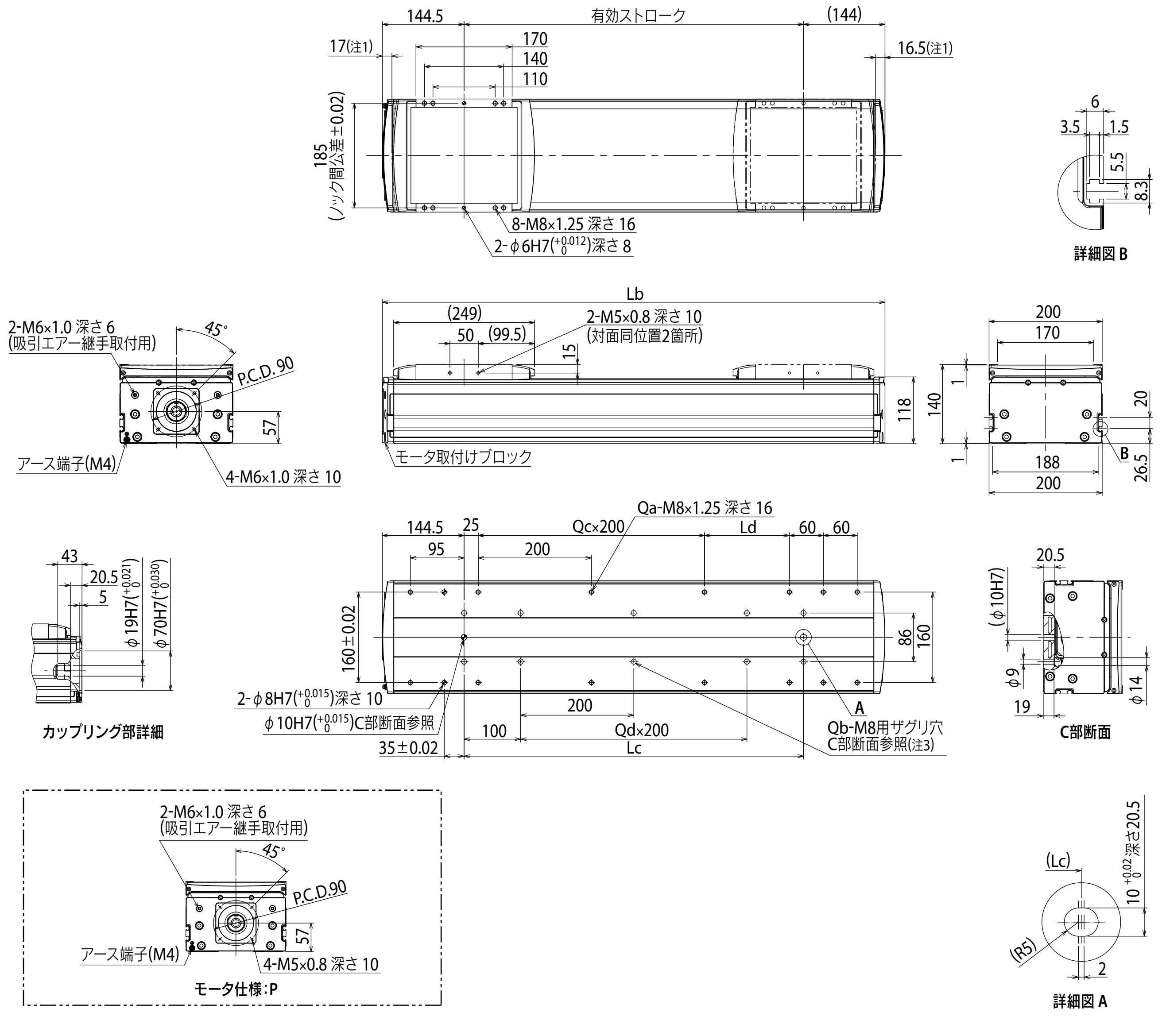
モータ仕様	メーカー名	型式
標準	(株)安川電機	SGMJV-08
		SGM7J-08
	(株)キーエンス	SV-□075
		SV2-□075
	三菱電機(株)	HF-KP73
		HG-KR73※1
		HK-KT7M3※1
P	オムロン(株)	R88M-K75030
		R88M-1M75030
	パナソニック(株)	MSMD08
		MSMF08
		MHMF08

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。

ご確認はこちらから
YAMAHA
▶サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。詳細はP.16でご確認ください。

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≪25 ㎜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+15 ㎜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.143参照)

有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750
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
Lc	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750
Ld	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
Qa	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16
Qb	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12
Qc	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3
Qd	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3
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
最高速度(mm/sec) リード40	2400													
最高速度(mm/sec) リード20	1200													
最高速度(mm/sec) リード10	600													
最高速度(mm/sec) 速度設定	−													

有効ストローク	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
Lb	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	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
Ld	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
Qa	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22
Qb	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
Qc	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6
Qd	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
本体質量(kg)	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
最高速度(mm/sec) リード40		2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960		840	720		600
最高速度(mm/sec) リード20		1080	960	840	720	660	600	540	480		420	360		300
最高速度(mm/sec) リード10		540	480	420	360	330	300	270	240		210	180		150
最高速度(mm/sec) 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	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）	50～500 （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	
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm	
減速機構		転造ボールねじ φ10（C7級）	
ストローク		50 mm～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	25 kg
	垂直	3 kg	5 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 °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.135 をご参照ください。

適合モータ

● 適合サーボモータ

仕様		
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
	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
		RKS54
S	オリエンタルモータ（株）	AZM48
N	NEMA規格	NEMA17

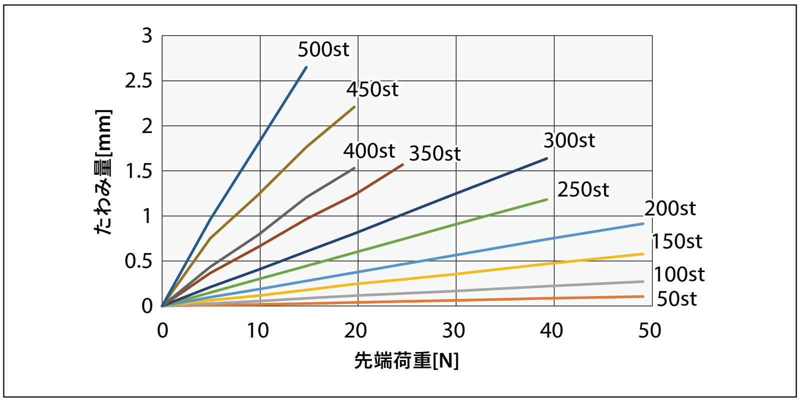
※ NEMA規格モータは、メーカーにより寸法が異なる場合があるためご注意ください。
※ モータ仕様：A/S/Nについては折曲げ専用部品の使用はできません。

ご確認はこちらから

▶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。詳細はP.16でご確認ください。

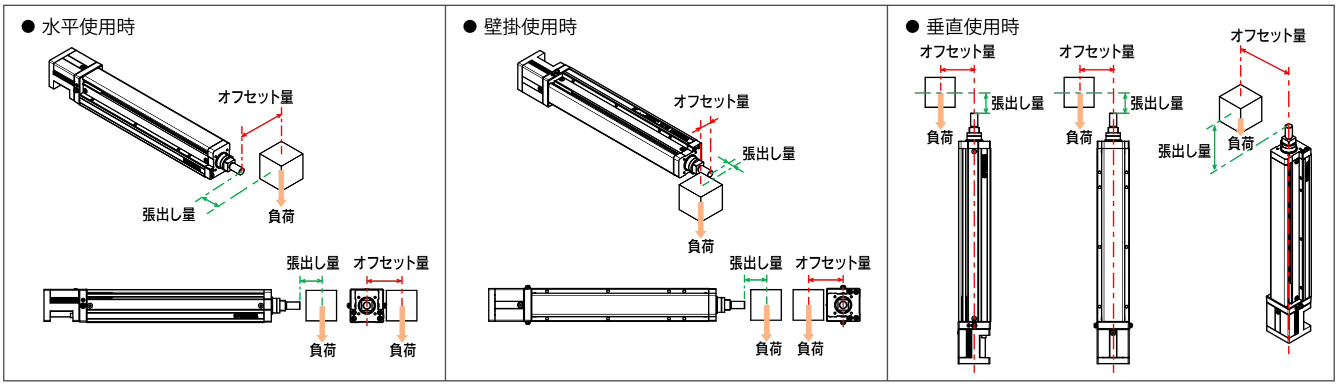
■ ロッドたわみ量(参考値)

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。

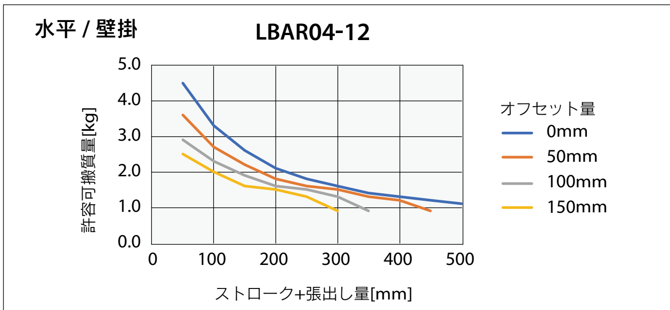


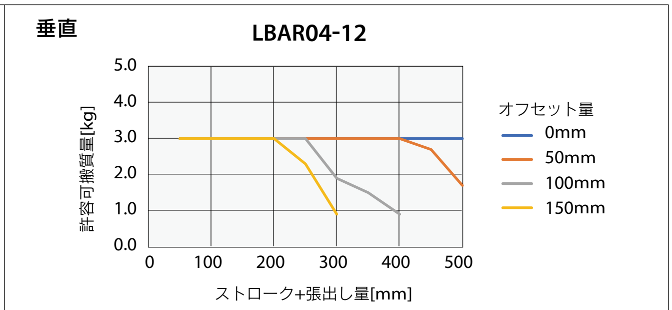
■ 許容可搬質量

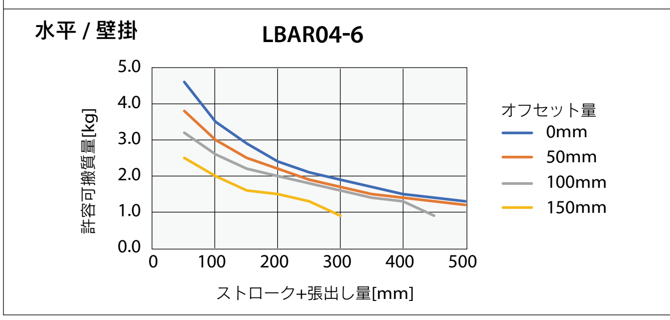
オフセット量ごとの許容可搬質量は下記グラフをご参照ください。

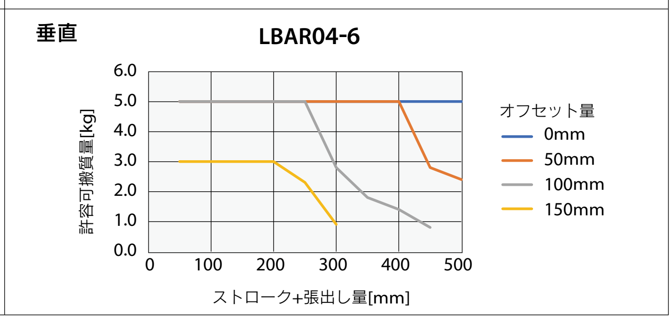


※1. 下記を超える質量の搬送物を可搬する際には外付けサポートガイドを適用ください。
　　ロッドに不必要な負荷が掛からないように、サポートガイドはフレキシブルな取り付けとしてください。
※2. ガイド寿命5000 km時の値です。

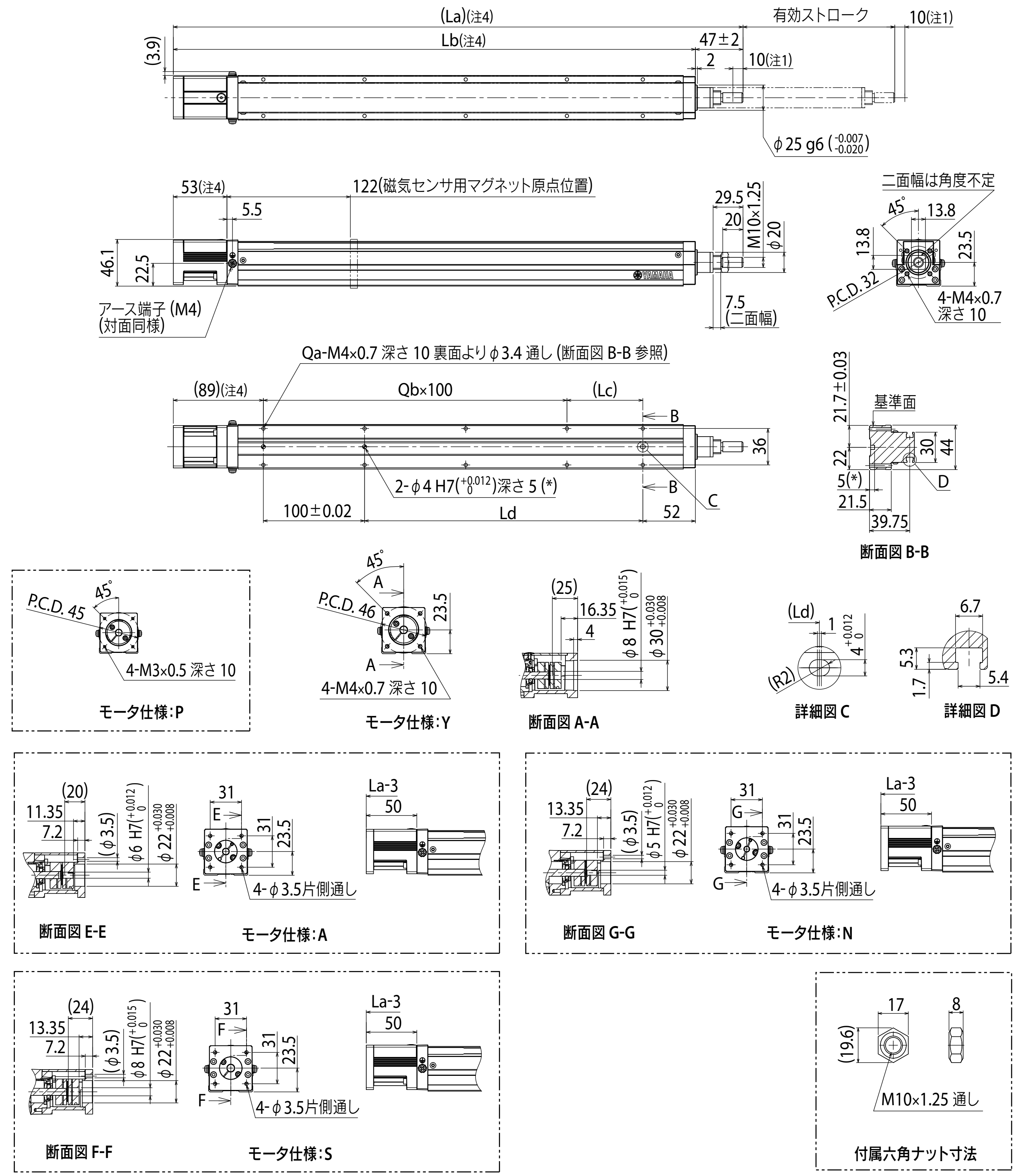








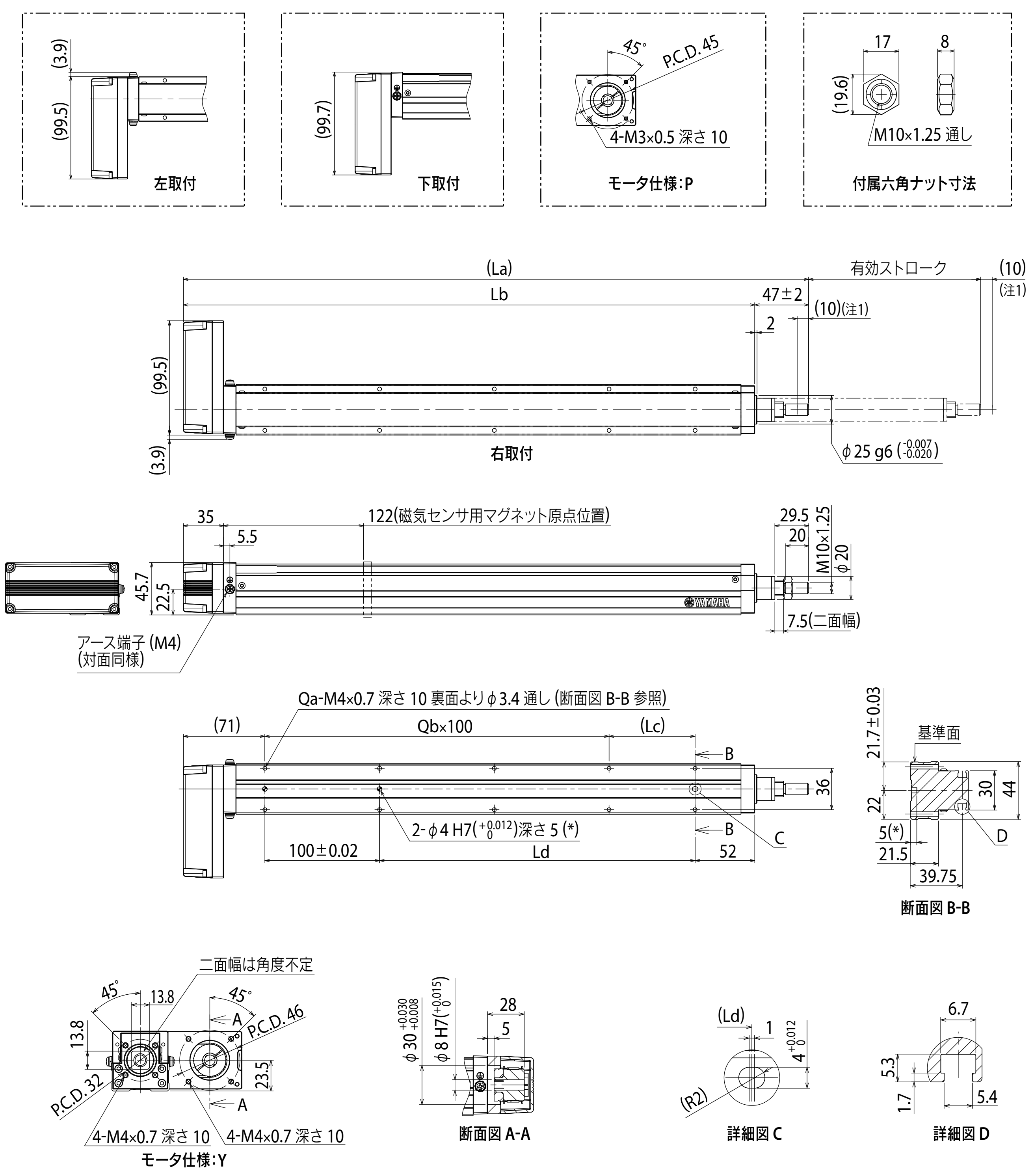
LBAR04　ストレートタイプ（S）



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.143参照）
　　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.143参照）
　　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　●ロッドタイプ　●モータレス単軸アクチュエータ

■注文型式

LBAR05 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

本体	リード指定	形状	モータ仕様	ストローク
LBAR05	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) A：A仕様(下記参照) S：S仕様(下記参照) N：N仕様(下記参照)	50～600 (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、お客様にて取付、調整を行ってください。

■基本仕様

項目				
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～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	50 kg
	垂直	4 kg	8 kg	16 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 ℃, 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.136 をご参照ください。

■適合モータ

●適合サーボモータ

仕様		
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
		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
	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

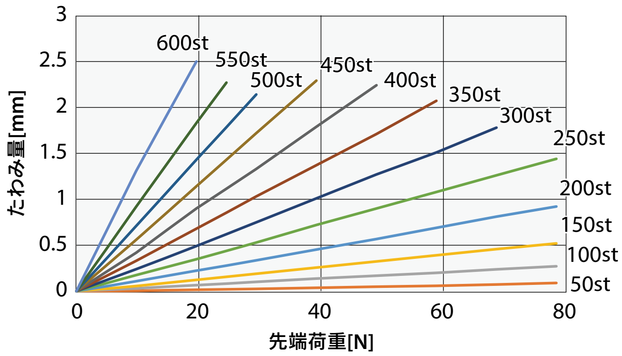
モータ仕様	メーカー名	型式
A	オリエンタルモータ(株)	AZM46
		ARM46
		RKS54
S	オリエンタルモータ(株)	AZM48
N	NEMA規格	NEMA17

※ 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。

ご確認はこちらから
YAMAHA
▶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。詳細はP.16でご確認ください。

■ロッドたわみ量(参考値)

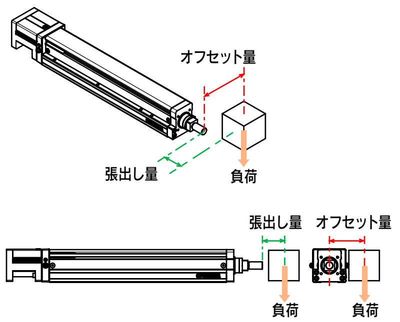
ストロークごとのたわみ量は下記グラフをご参照ください。



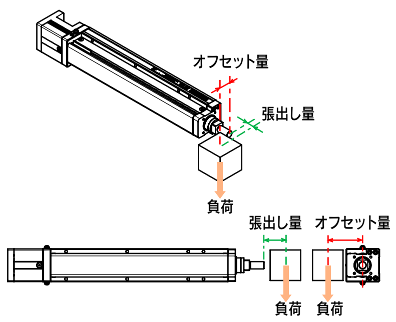
■許容可搬質量

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。

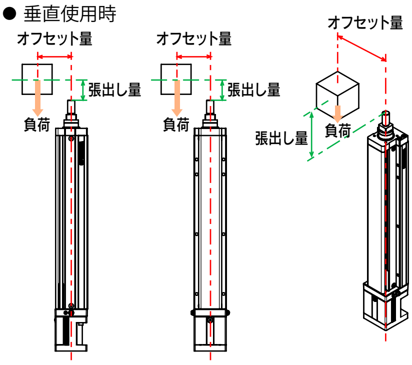
● 水平使用時



● 壁掛使用時

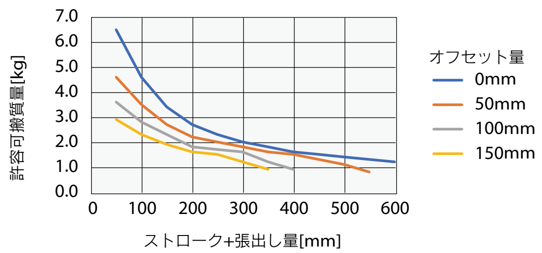


● 垂直使用時

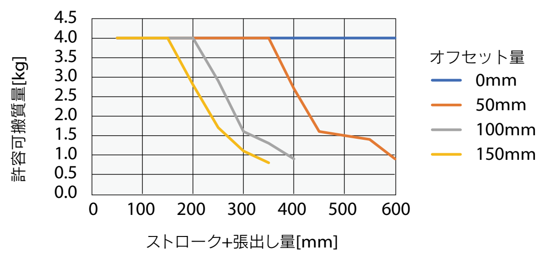


※1. 下記を超える質量の搬送物を可搬する際には外付けサポートガイドを適用ください。
ロッドに不必要な負荷が掛からないように、サポートガイドはフレキシブルな取り付けとしてください。
※2. ガイド寿命5000 km時の値です。

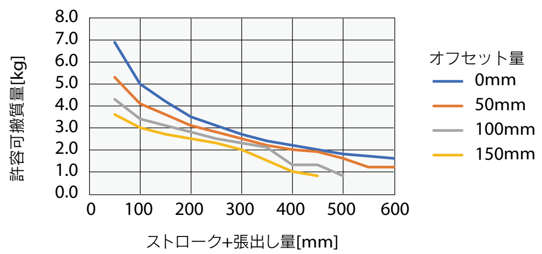
水平 / 壁掛　LBAR05-20



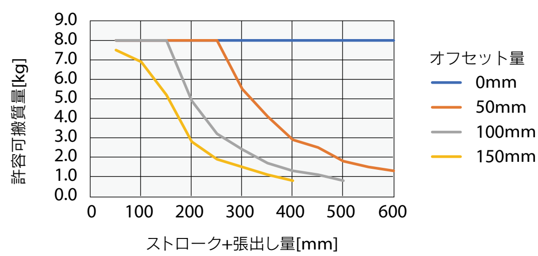
垂直　LBAR05-20



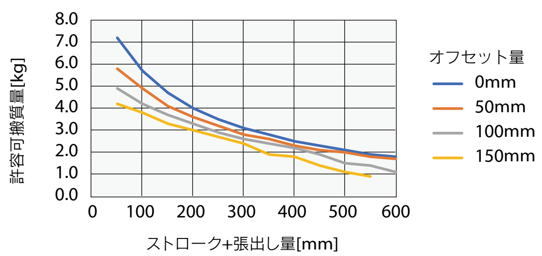
水平 / 壁掛　LBAR05-10



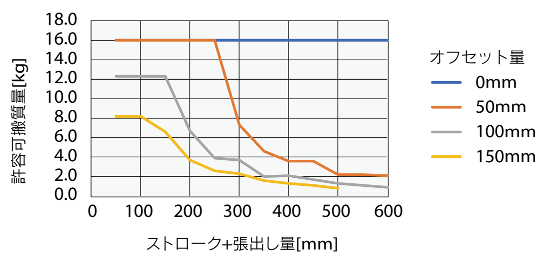
垂直　LBAR05-10



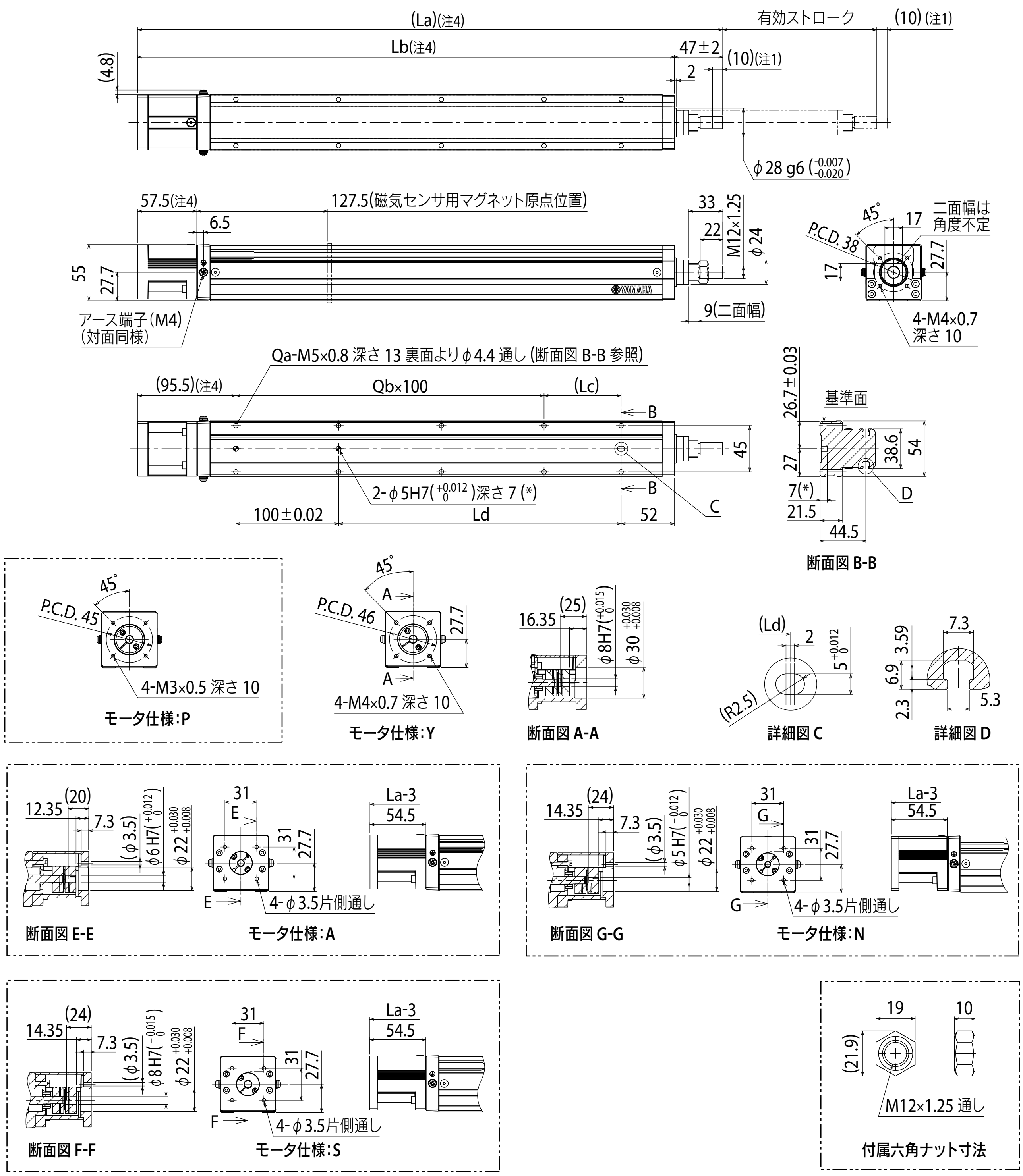
水平 / 壁掛　LBAR05-5



垂直　LBAR05-5



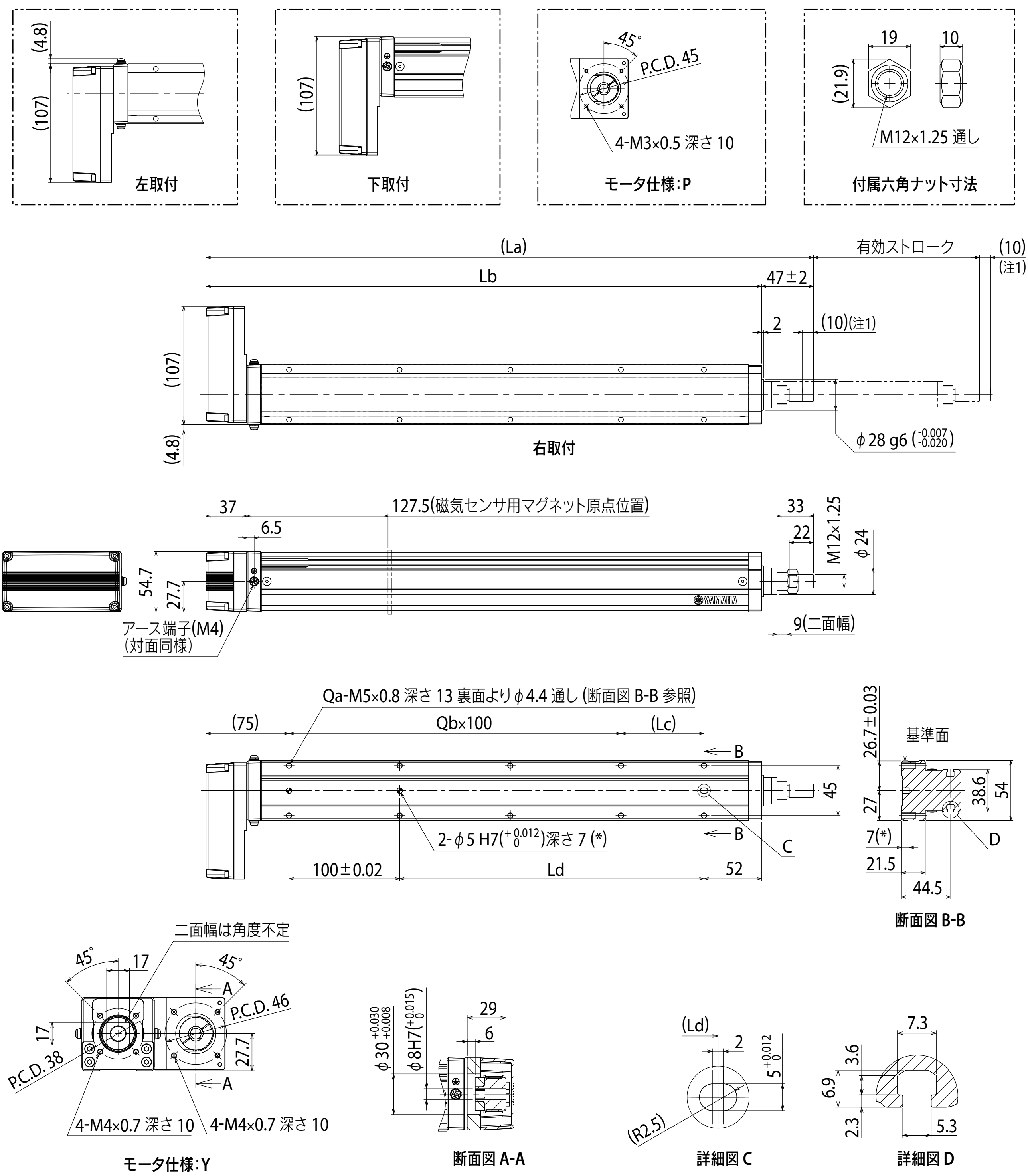
LBAR05 ストレートタイプ（S）



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.143参照）
　　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. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.143参照)
　　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	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%

LBAR08

Basicモデル ● ロッドタイプ ● モータレス単軸アクチュエータ

■ 注文型式

LBAR08 - [リード指定] [形状] - [モータ仕様] - [ストローク]

本体	リード指定	形状	モータ仕様	ストローク
LBAR08	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)	50～800 (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、お客様にて取付、調整を行ってください。

■ 基本仕様

項目				
適合モータ		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 ※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	80 kg
	垂直	8 kg	20 kg	30 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 °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.138 をご参照ください。

■ 適合モータ

● 適合サーボモータ

仕様		
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
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
K	Kingservo	KSMA02LI
		KSMA02LG

● 適合ステッピングモータ

仕様		
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

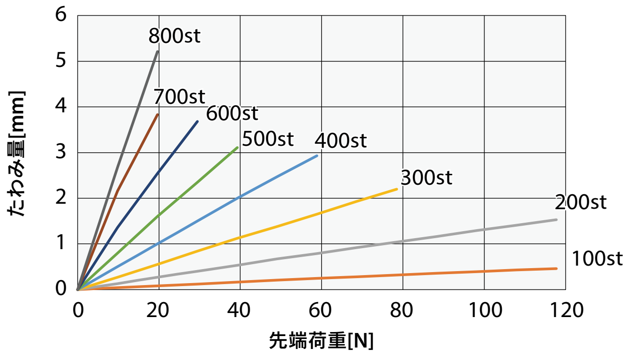
※ NEMA規格モータは、メーカーにより寸法が異なる場合があるためご注意ください。
※ モータ仕様：A/Nについては折曲げ専用部品の使用はできません。

ご確認はこちらから

▶ 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。詳細はP.16でご確認ください。

■ロッドたわみ量(参考値)

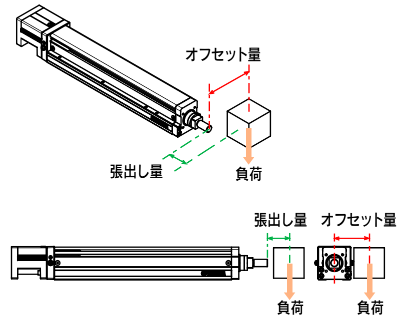
ストロークごとのたわみ量は下記グラフをご参照ください。



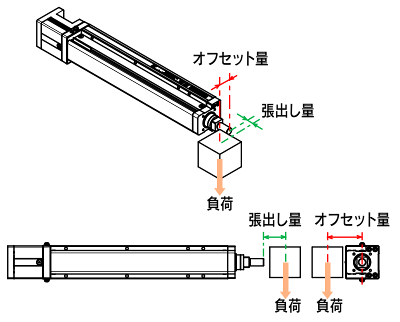
■許容可搬質量

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。

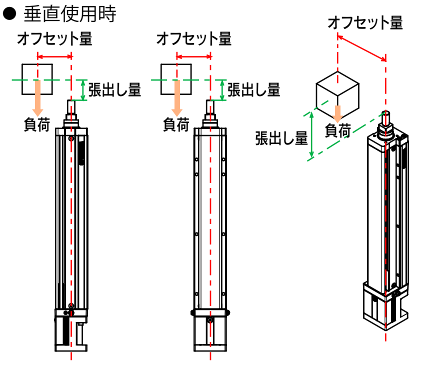
● 水平使用時



● 壁掛使用時

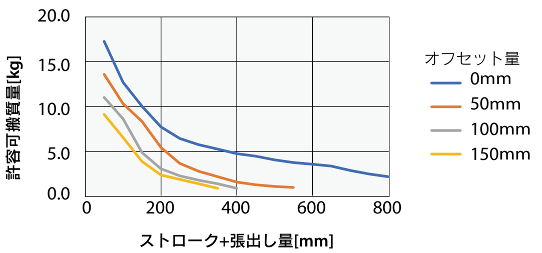


● 垂直使用時

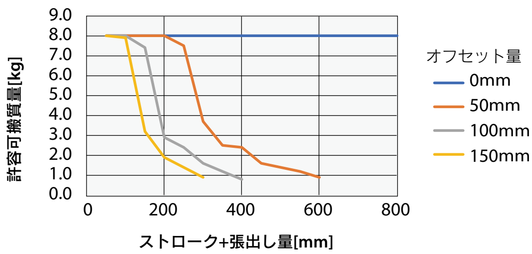


※1. 下記を超える質量の搬送物を可搬する際には外付けサポートガイドを適用ください。
ロッドに不必要な負荷が掛からないように、サポートガイドはフレキシブルな取り付けとしてください。
※2. ガイド寿命5000 km時の値です。

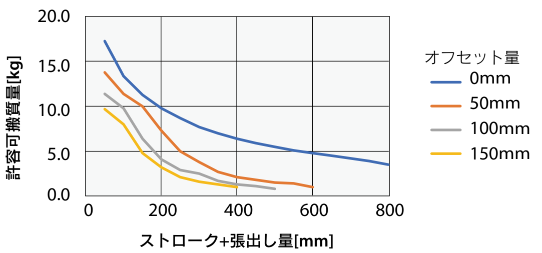
水平 / 壁掛　LBAR08-20



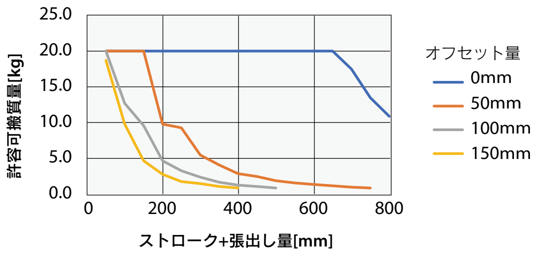
垂直　LBAR08-20



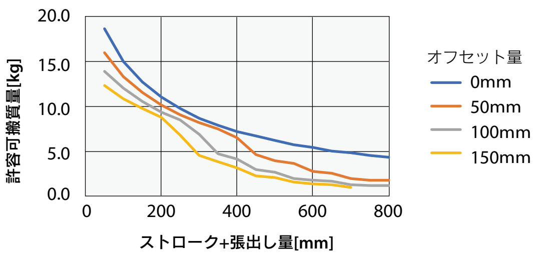
水平 / 壁掛　LBAR08-10



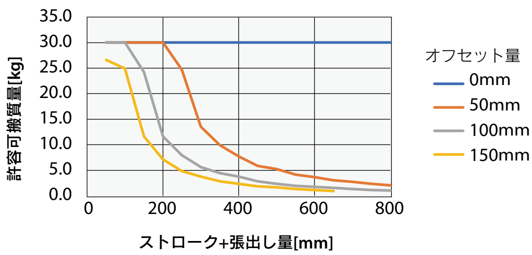
垂直　LBAR08-10



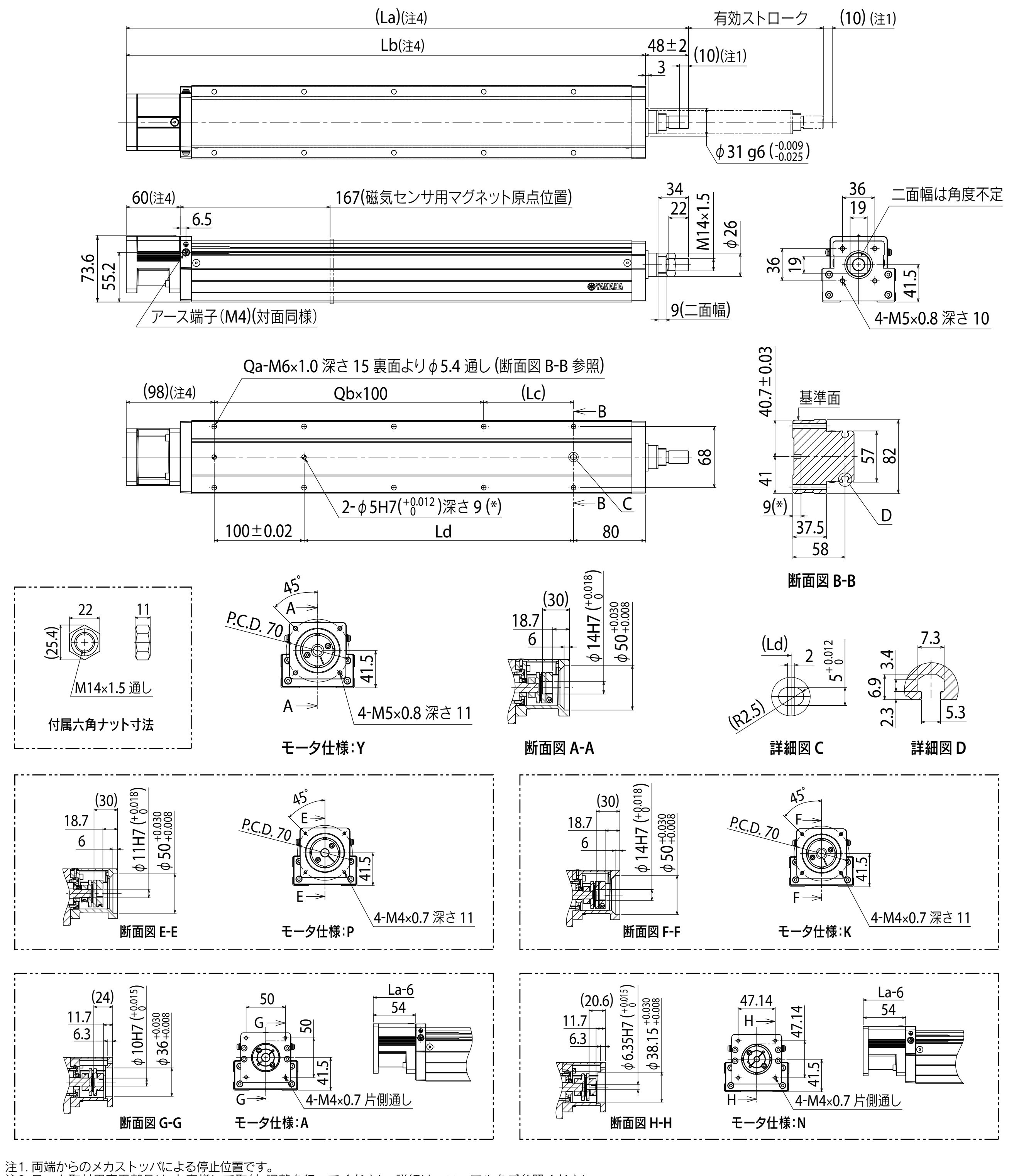
水平 / 壁掛　LBAR08-5



垂直　LBAR08-5



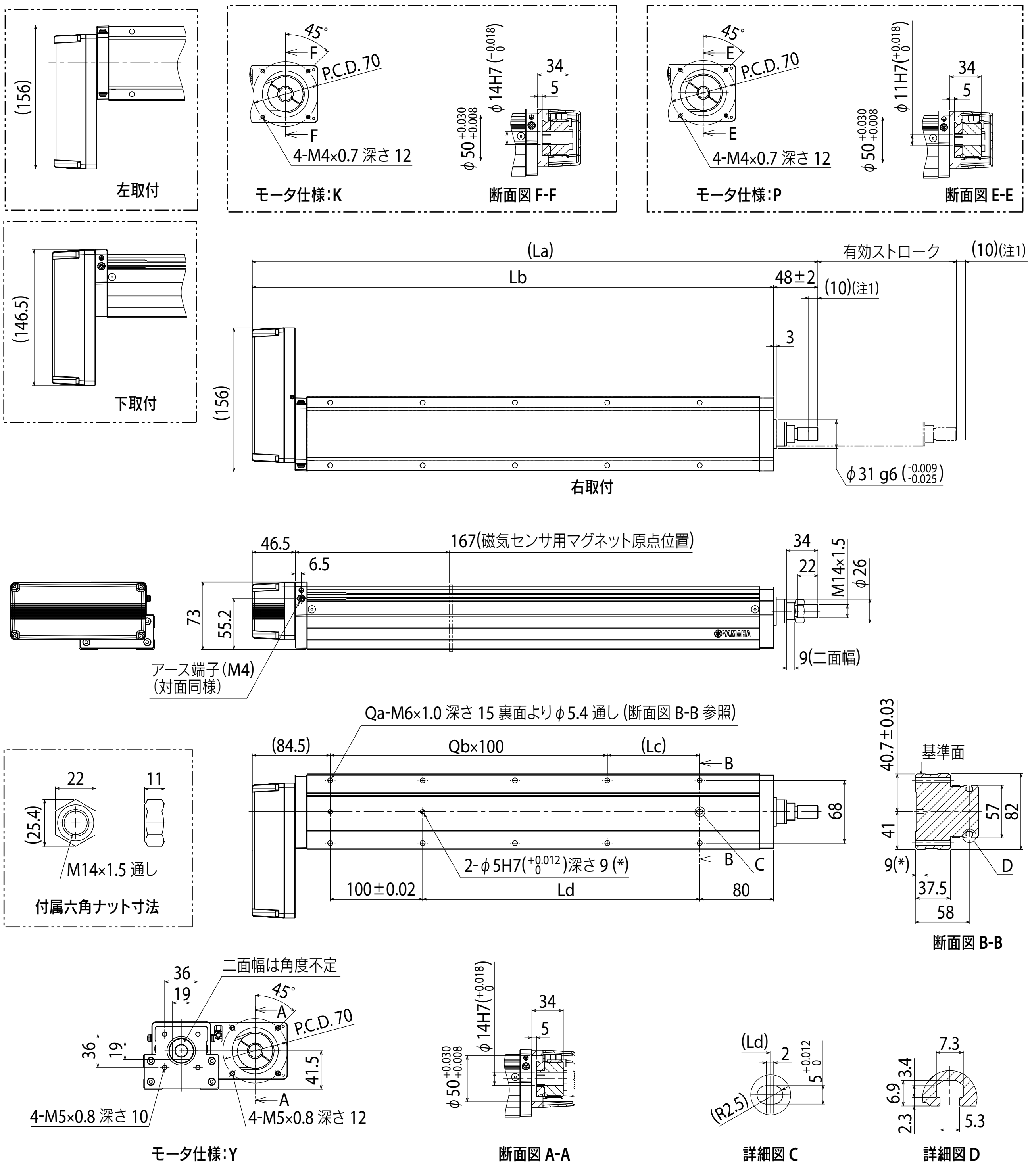
LBAR08　ストレートタイプ（S）



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. 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.143参照）
　　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		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.143参照）
　　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 - [リード指定] [形状] [モータ仕様] - [ストローク] - [ケーブル長] [ケーブル取出方向] - EP-01 - [ドライバ:モータ容量] - [入出力選択] - [バッテリ]

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	ポジショナ	ドライバ:モータ容量	入出力選択	バッテリ※2
ABAS04	12:12 mm	S:ストレート	S:標準/ブレーキなし	50～800 (50 mmピッチ)	R3:3 m	R:モータ後方	EP-01	A10: 200W以下	EP: EtherNet/IP™	B:有り
	6:6 mm	R:右折曲げ	BK:標準/ブレーキ付き		R5:5 m	F:モータ前方			PT: PROFINET	N:なし
		L:左折曲げ	BL:バッテリーレスアブソ/ブレーキなし		R10:10 m				ES: EtherCAT	
			BKBL:バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き						NS: NPN	
									CC:CC-Link	

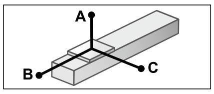
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. モータ仕様が標準(S、BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。

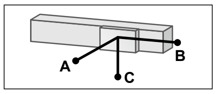
■ 基本仕様

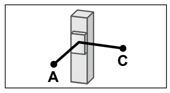
モータ出力 AC		50 W	
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm	
減速機構		転造ボールねじ φ10 (C7級)	
ストローク		50 mm～800 mm (50 mmピッチ)	
最高速度※2		800 mm/sec	400 mm/sec
ボールネジリード		12 mm	6 mm
最大可搬質量	水平	12 kg	20 kg
	垂直	2 kg	5 kg
定格推力		71 N	141 N
本体最大断面外形		W 44 mm × H 52 mm	
全長	ストレート	ST + 277.5 mm	
	折曲げ	ST + 196 mm	
位置検出器		アブソリュートエンコーダ バッテリーレスアブソリュートエンコーダ	
分解能		23ビット	
使用環境温度、湿度		0～40 °C, 35～80 %RH (結露なきこと)	

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
有効ストロークが500mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)
その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
※ 加速度/減速度はP.106 をご参照ください。

■ 許容オーバーハング量※







ABAS04-12

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
2kg	1187	271	325
8kg	473	62	77
12kg	431	41	53

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
2kg	325	271	1187
8kg	77	62	473
12kg	53	41	431

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
1kg	534	534
2kg	265	265

ABAS04-6

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
4kg	1808	155	217
12kg	801	47	65
20kg	546	25	35

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
4kg	217	155	1808
12kg	65	47	801
20kg	35	25	546

垂直使用時 (単位:mm)

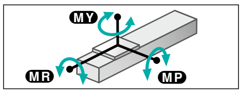
	A	C
1kg	639	639
3kg	208	208
5kg	122	122

※ 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。

■ 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

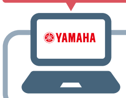
■ 静的許容モーメント



(単位:N・m)

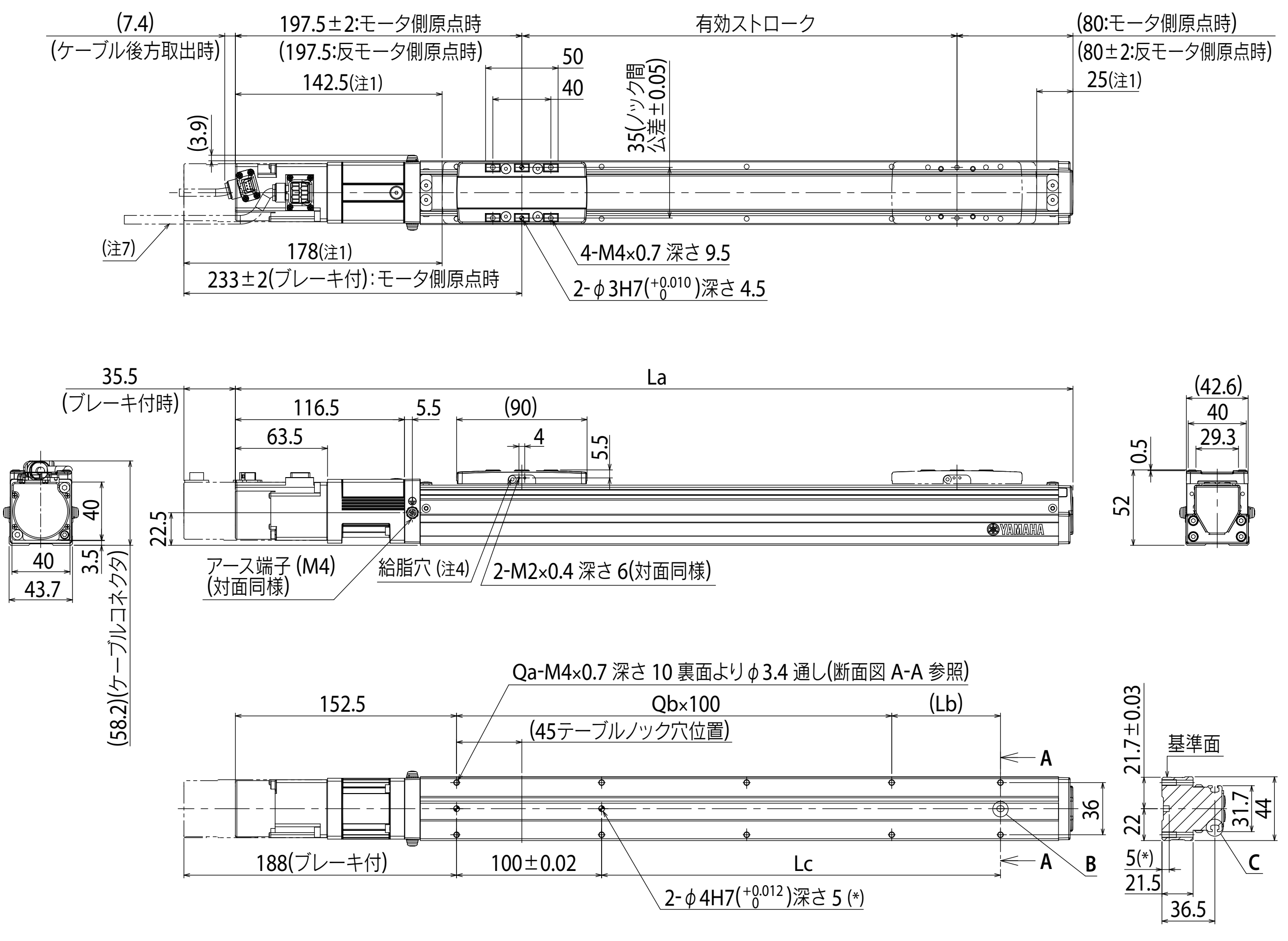
MY	MP	MR
54	54	75

ご確認はこちらから



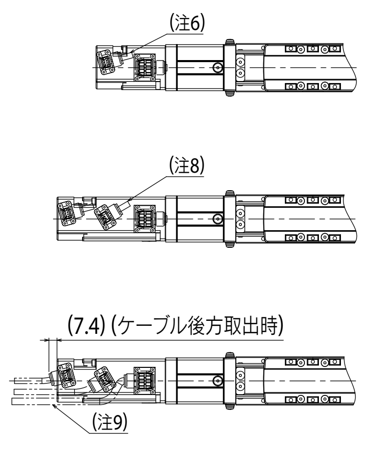
▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。詳細はP.12でご確認ください。

ABAS04　ストレート（S）

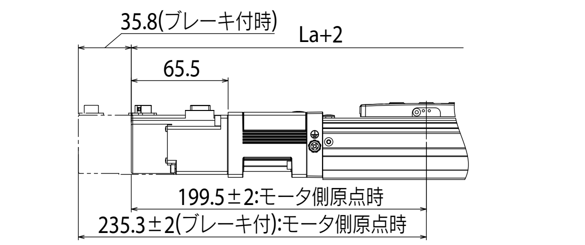


断面図 A-A

詳細図 B　　詳細図 C



ロボットケーブル取出方向

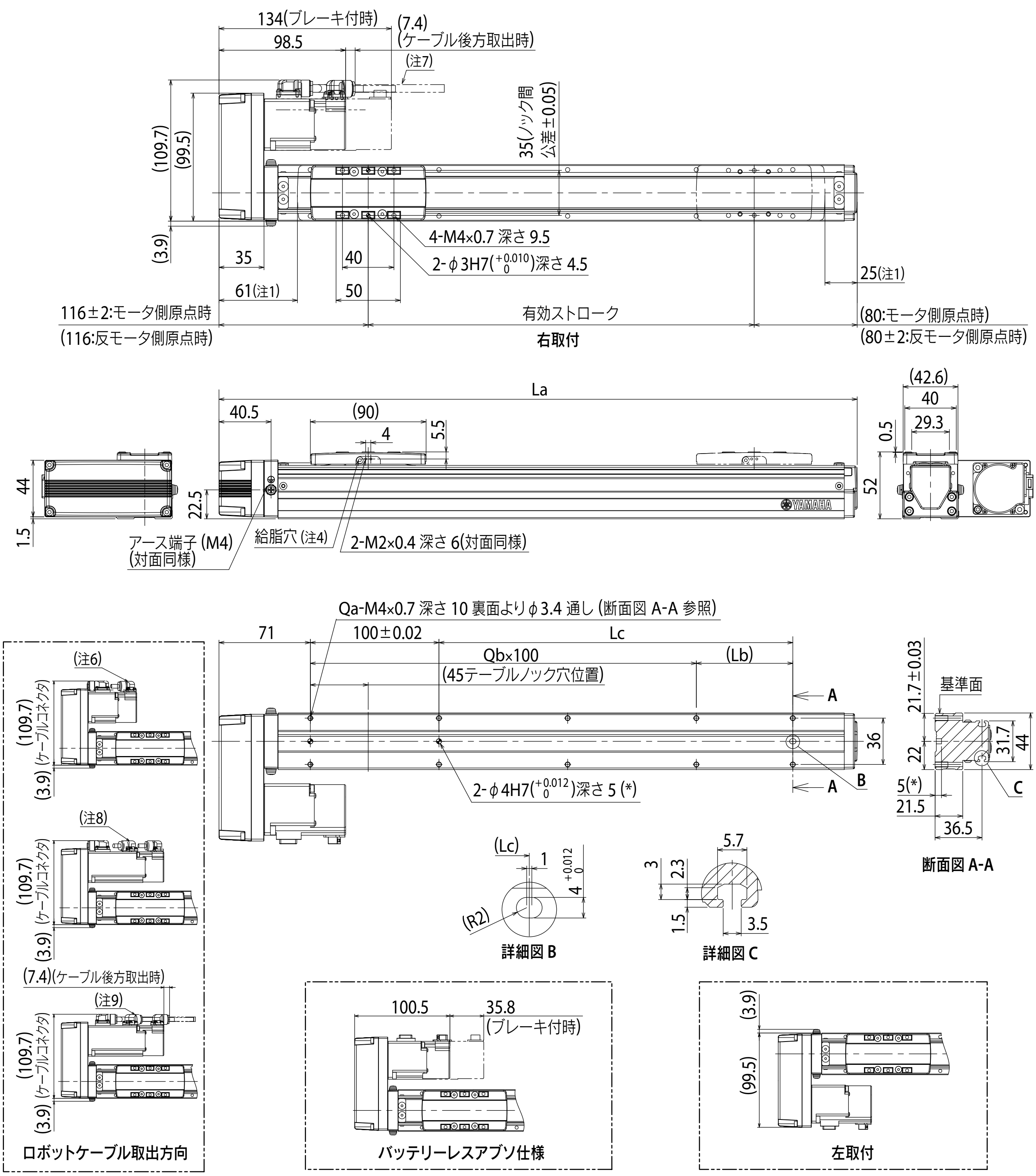


バッテリーレスアブソ仕様

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M3×0.5>は、首下長さ≪30mm以上≫を推奨します。
取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M4×0.7>は、首下長さ≪架台の厚さ+10mm以下≫を推奨します。
注4. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.143参照)
部品番号: KFU-M3861-00
注5. 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		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パによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M3×0.5>は、首下長さ≪30mm以上≫を推奨します。
取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M4×0.7>は、首下長さ≪架台の厚さ＋10mm以下≫を推奨します。
注4. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.143参照)
部品番号：KFU-M3861-00
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付時は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。
可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996
Lb		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Lc		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
本体質量(kg) 注5		1.4	1.5	1.7	1.9	2.1	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9	4
最高速度 (mm/sec)	リード12	800										720	600	480	400	360	320
	リード6	400										360	300	240	200	180	160
	速度設定	–										90%	75%	60%	50%	45%	40%

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	ポジショナ	ドライバ:モータ容量	回生装置※2	入出力選択	バッテリ※3
ABAS05	20:20 mm	S:ストレート	S:標準/ブレーキなし	50～800 (50 mmピッチ)	R3:3 m	R:モータ後方	EP-01	A10: 200W以下	無記入: なし	EP: EtherNet/IP™	B:有り
	10:10 mm	R:右折曲げ	BK:標準/ブレーキ付き		R5:5 m	F:モータ前方			R: EP-RU付き	PT: PROFINET	N:なし
	5:5 mm	L:左折曲げ	BL:バッテリーレスアブソ/ブレーキなし		R10:10 m					ES: EtherCAT	
			BKBL:バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き							NS: NPN	
										CC:CC-Link	

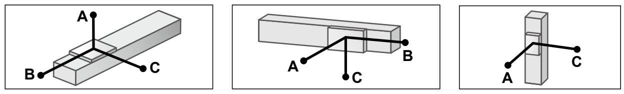
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. 垂直使用時でリード5、10の650mmストローク以上の場合は回生装置が必要です。
※3. モータ仕様が標準(S、BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。

■ 基本仕様

項目				
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～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	40 kg
	垂直	3 kg	6 kg	12 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 °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.107 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)

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

壁面取付使用時 (単位: mm)

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

垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
1kg	544	544
2kg	276	276
3kg	195	195

ABAS05-10

水平使用時 (単位: mm)

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

壁面取付使用時 (単位: mm)

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

垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
2kg	443	443
4kg	218	218
6kg	142	142

ABAS05-5

水平使用時 (単位: mm)

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

壁面取付使用時 (単位: mm)

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

垂直使用時 (単位: mm)

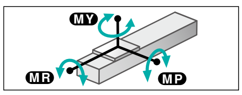
	A	C
3kg	345	345
8kg	124	124
12kg	79	79

※ 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)

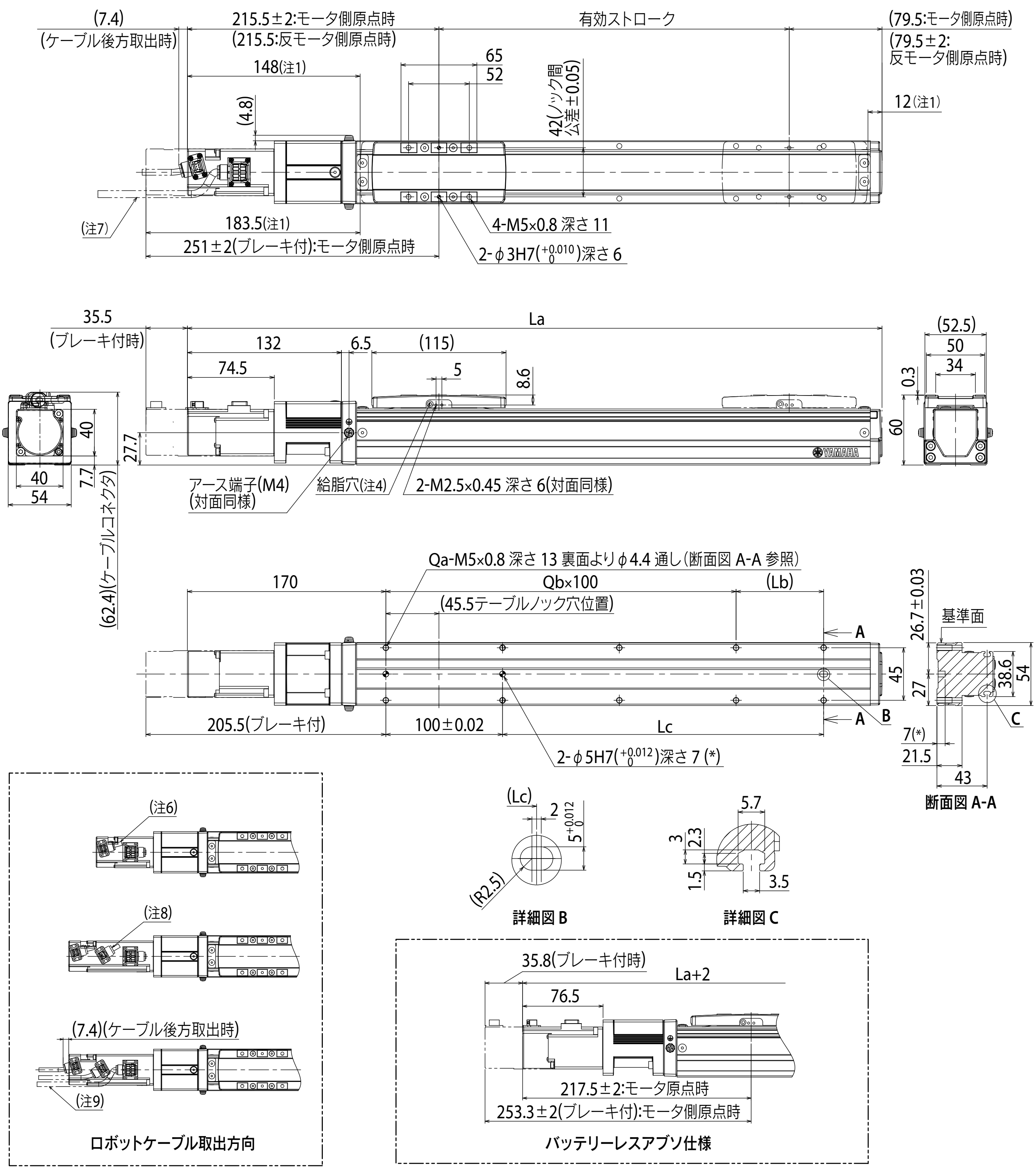
MY	MP	MR
59	63	103

ご確認はこちらから

▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。詳細はP.12でご確認ください。

適用コントローラ EP-01 ▶ 146

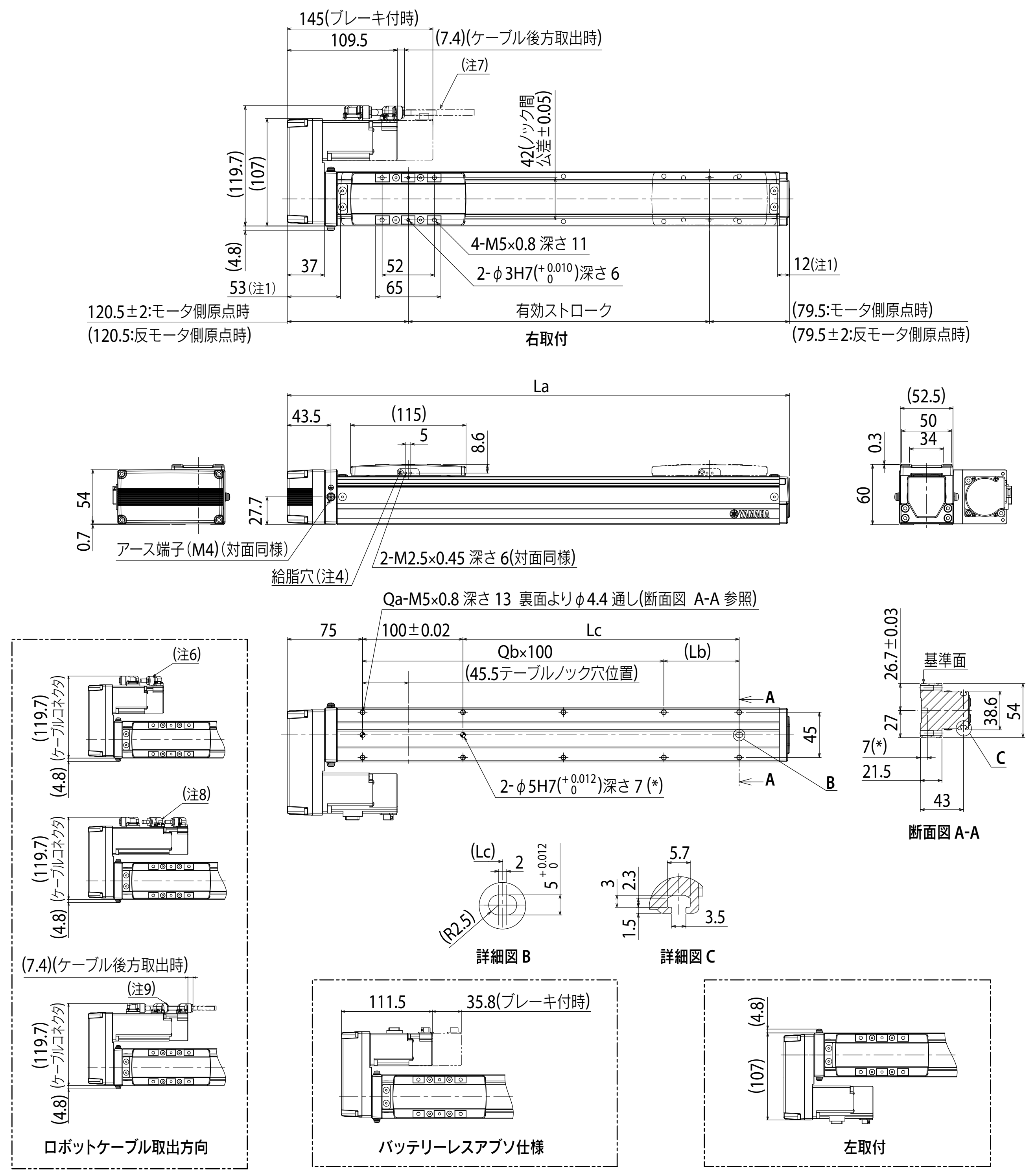
ABAS05　ストレート（S）



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<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.143参照)
部品番号:KFU-M3861-00
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付時は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。
可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		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	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%

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は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M3×0.5>は、首下長さ≪30mm以上≫を推奨します。
取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M4×0.7>は、首下長さ≪架台の厚さ＋10mm以下≫を推奨します。
注4. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.143参照)
部品番号：KFU-M3861-00
注5. 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%

ABAS08

Basicモデル ● 単軸ロボット
● スライダタイプ

■ 注文型式

ABAS08 - [リード指定] [形状] [モータ仕様] - [ストローク] - [ケーブル長] [ケーブル取出方向] - EP-01 - [ドライバ:モータ容量] - [回生装置] - [入出力選択] - [バッテリ]

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	ポジショナ	ドライバ:モータ容量	回生装置※2	入出力選択	バッテリ※3
ABAS08	20:20 mm	S:ストレート	S:標準/ブレーキなし	50～1100 (50 mmピッチ)	R3:3 m	R:モータ後方	EP-01	A10: 200W以下	無記入: なし	EP: EtherNet/IP™	B:有り
	10:10 mm	R:右折曲げ	BK:標準/ブレーキ付き		R5:5 m	F:モータ前方			R: EP-RU付き	PT: PROFINET	N:なし
	5:5 mm	L:左折曲げ	BL:バッテリーレスアブソ/ブレーキなし		R10:10 m					ES: EtherCAT	
			BKBL:バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き							NS: NPN	
										CC:CC-Link	

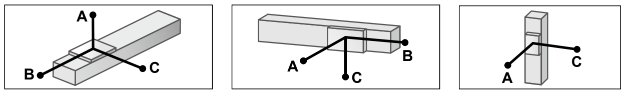
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. 垂直使用時でリード5、20の450mmストローク以上及びリード10の150mmストローク以上の場合は回生装置が必要です。
　　水平使用時でリード20の250～750mmストロークの場合は回生装置が必要です。
※3. モータ仕様が標準(S、BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。

■ 基本仕様

モータ出力 AC		200 W		
繰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～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	100 kg
	垂直	8 kg	20 kg	30 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.109 をご参照ください。

■ 許容オーバーハング量※



ABAS08-20

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

ABAS08-10

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

ABAS08-5

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)

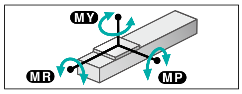
	A	C
10kg	312	312
20kg	149	149
30kg	95	95

※ 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。

■ 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



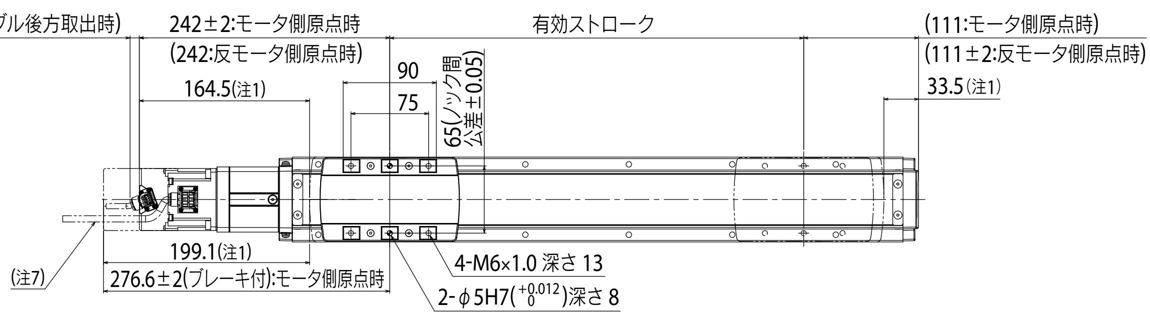
(単位:N・m)

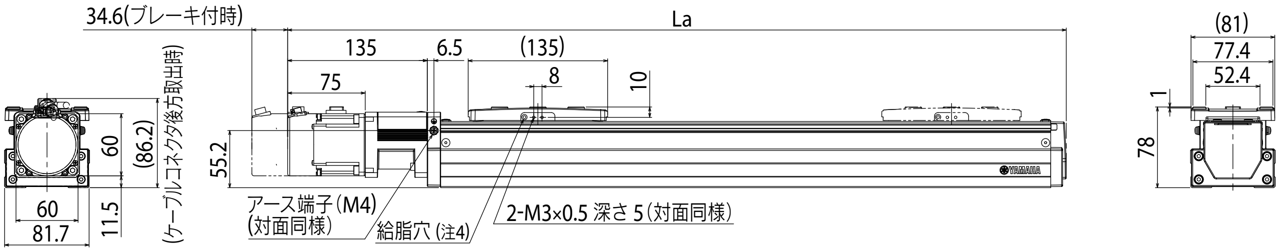
MY	MP	MR
221	309	343

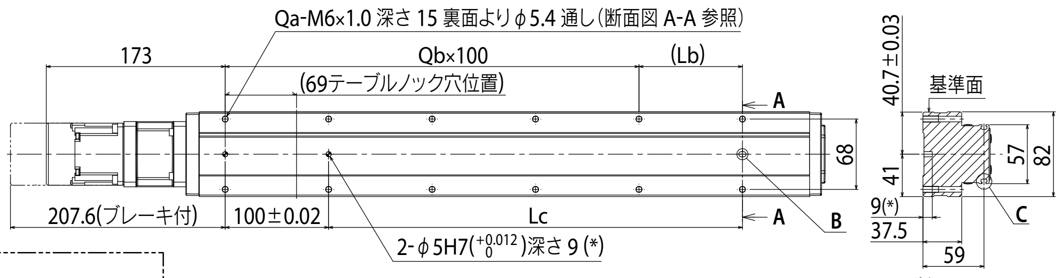
ご確認はこちらから

▶サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。詳細はP.12でご確認ください。

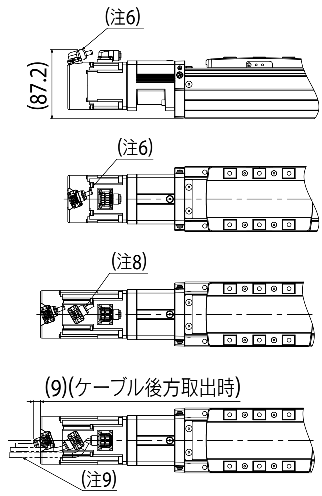
ABAS08　ストレート（S）





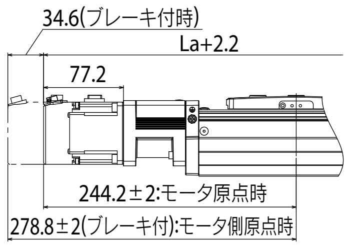


断面図 A-A



ロボットケーブル取付方向

詳細図 B　　詳細図 C



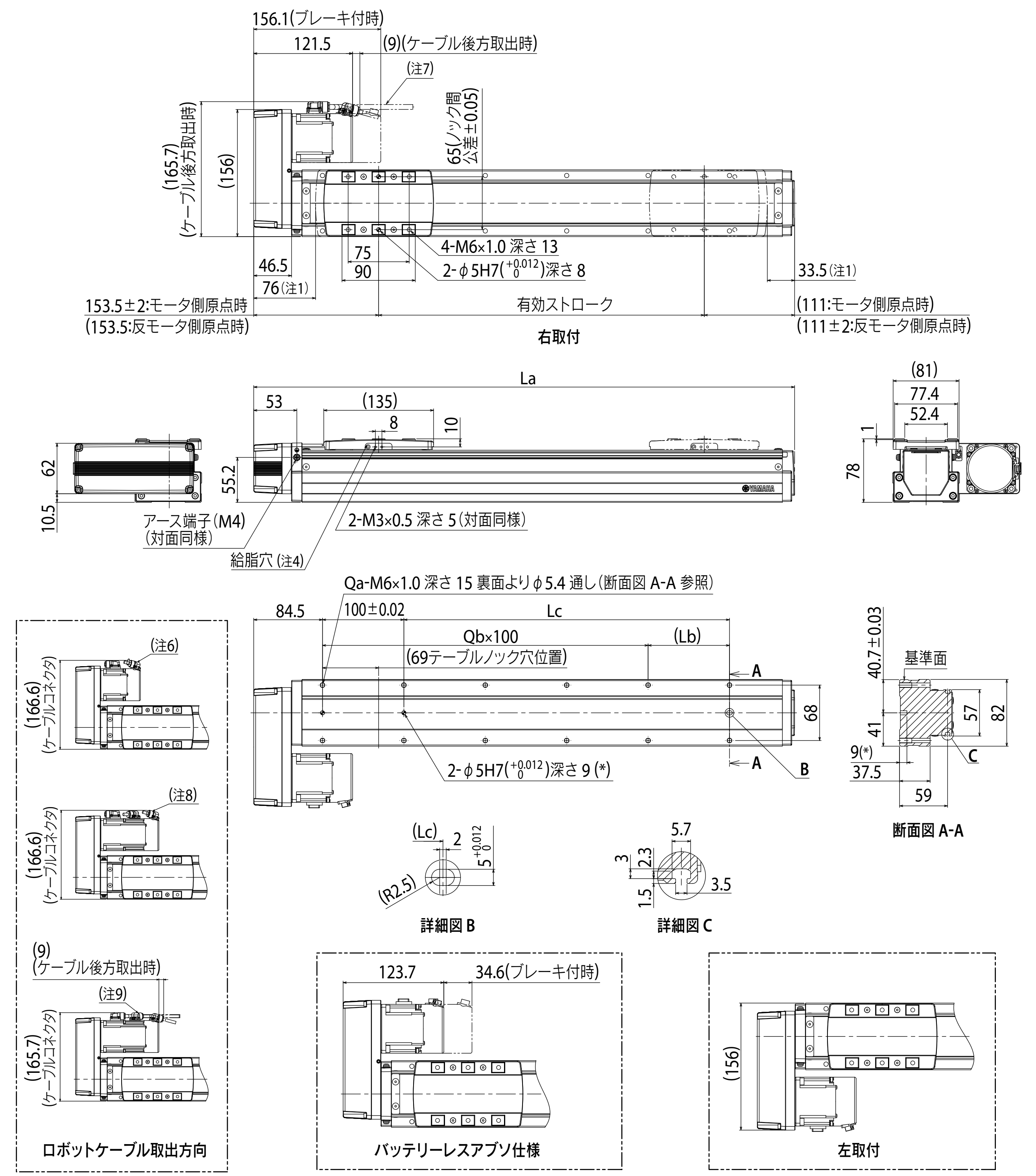
バッテリーレスアブソ仕様

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

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
La		403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153	1203	1253	1303	1353	1403	1453
Lb		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Lc		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
本体質量(kg)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	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%

適用コントローラ EP-01 ▶ 146

ABAS08　折曲げ（R/L）



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

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
La		314.5	364.5	414.5	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5	814.5	864.5	914.5	964.5	1014.5	1064.5	1114.5	1164.5	1214.5	1264.5	1314.5	1364.5
Lb		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Lc		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
本体質量(kg)注5		4.9	5.3	5.7	6	6.4	6.7	7	7.4	7.7	8	8.4	8.7	9.1	9.4	9.7	10	10.4	10.6	11	11.3	11.7	12.1
最高速度 (mm/sec)	リード20	1200													1020	900	780	660	600	540	480	420	360
	リード10	600													510	450	390	330	300	270	240	210	180
	リード5	300													255	225	195	165	150	135	120	105	90
	速度設定	–													85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%

適用コントローラ EP-01 ▶ 146

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	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※3
							EP-01				
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:バッテリーレスアブソ/ブレーキなし BKBL:バッテリーレスアブソ/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】
垂直使用時でリード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。
水平使用時でリード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】
垂直使用時でリード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。

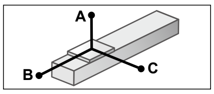
ABAS12 (200W)

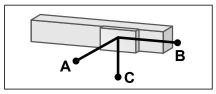
■基本仕様

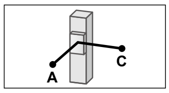
モータ出力 AC		200 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm			
減速機構		転造ボールねじ φ16 (C7級)			
ストローク		50 mm～1250 mm (50 mmピッチ)			
最高速度※2		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード		32 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	20 kg	40 kg	80 kg	100 kg
	垂直	3 kg	8 kg	20 kg	30 kg
定格推力		105 N	170 N	341 N	683 N
本体最大断面外形		W 120 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 °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。
※ 加速度/減速度はP.111 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)

	A	B	C
5kg	2079	1694	1224
10kg	1135	834	627
20kg	842	422	362

壁面取付使用時 (単位: mm)

	A	B	C
5kg	1224	1694	2079
10kg	627	834	1135
20kg	362	422	842

垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
1kg	6201	6201
3kg	2057	2057

ABAS12-20

水平使用時 (単位: mm)

	A	B	C
15kg	946	548	445
25kg	591	321	266
40kg	441	205	182

壁面取付使用時 (単位: mm)

	A	B	C
15kg	445	548	946
25kg	266	321	591
40kg	182	205	441

垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
3kg	2174	2174
5kg	1315	1315
8kg	833	833

ABAS12-10

水平使用時 (単位: mm)

	A	B	C
30kg	729	299	278
50kg	786	207	223
80kg	1328	157	200

壁面取付使用時 (単位: mm)

	A	B	C
30kg	278	299	729
50kg	223	207	786
80kg	200	157	1328

垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
5kg	1933	1933
10kg	977	977
20kg	503	503

ABAS12-5

水平使用時 (単位: mm)

	A	B	C
30kg	2476	430	513
50kg	1817	258	320
80kg	1517	160	208
100kg	1436	127	168

壁面取付使用時 (単位: mm)

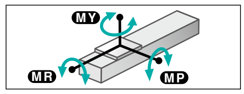
	A	B	C
30kg	513	430	2476
50kg	320	258	1817
80kg	208	160	1517
100kg	168	127	1436

垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
10kg	1317	1317
20kg	670	670
30kg	455	455

※ 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
573	606	606

■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

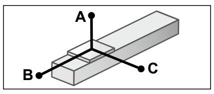
ABAS12H (400W)

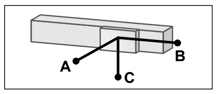
■基本仕様

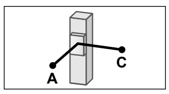
モータ出力 AC		400 W			
ボールネジリード		32 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	35 kg	50 kg	95 kg	115 kg
	垂直	8 kg	15 kg	25 kg	40 kg
定格推力		218 N	339 N	678 N	1360 N
全長	ストレート	ST + 385 mm			
	折曲げ	ST + 270.5 mm			

※ 加速度/減速度はP.113 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)

	A	B	C
10kg	1135	834	627
20kg	842	422	362
35kg	925	286	294

壁面取付使用時 (単位: mm)

	A	B	C
10kg	627	834	1135
20kg	362	422	842
35kg	294	286	925

垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
3kg	2057	2057
5kg	1228	1228
8kg	762	833

ABAS12H-20

水平使用時 (単位: mm)

	A	B	C
15kg	826	548	427
30kg	485	263	218
50kg	433	172	162

壁面取付使用時 (単位: mm)

	A	B	C
15kg	427	548	826
30kg	218	263	485
50kg	162	172	433

垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
5kg	1315	1315
10kg	672	672
15kg	522	660

ABAS12H-10

水平使用時 (単位: mm)

	A	B	C
30kg	528	270	230
60kg	665	171	185
95kg	1347	132	173

壁面取付使用時 (単位: mm)

	A	B	C
30kg	230	270	528
60kg	185	171	665
95kg	173	132	1347

垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
5kg	1933	1933
15kg	660	660
25kg	409	541

ABAS12H-5

水平使用時 (単位: mm)

	A	B	C
30kg	2476	430	513
60kg	1672	215	270
90kg	1474	141	186
115kg	1378	109	146

壁面取付使用時 (単位: mm)

	A	B	C
30kg	513	430	2476
60kg	270	215	1672
90kg	186	141	1474
115kg	146	109	1378

垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
15kg	885	885
25kg	541	541
40kg	350	350

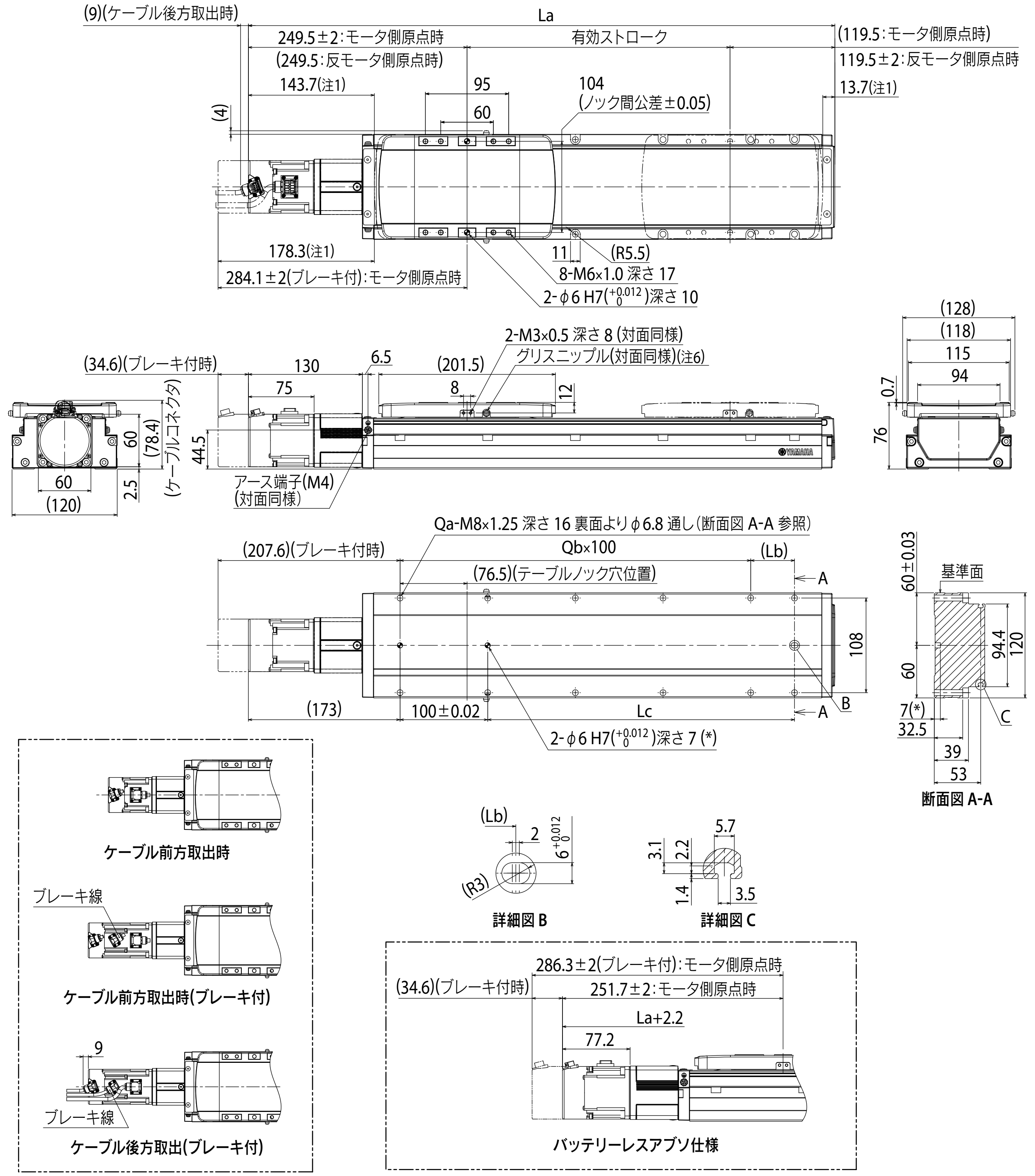
※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

ご確認はこちらから

▶サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。詳細はP.12でご確認ください。

適用コントローラ EP-01 ▶ 146

ABAS12　ストレート (S)

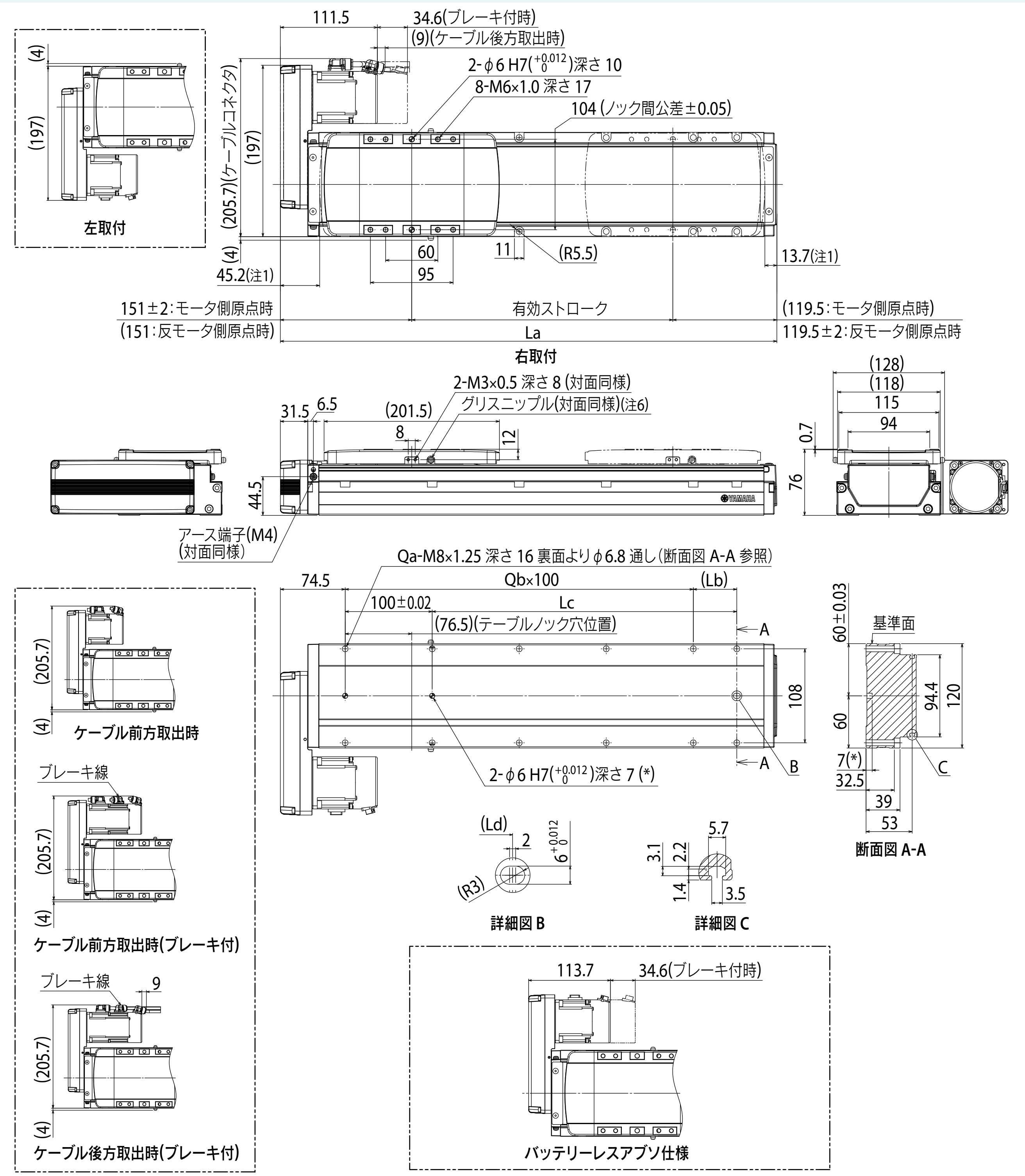


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪45 mm以上≫を推奨します。
取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M8×1.25>は、首下長さ≪架台の厚さ＋16 mm以下≫を推奨します。
注4. ブレーキ付モータ時は、本体質量が0.4kg増加します。
注5. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定:R30/可動:R50です。仕様により取出方向が異なります。
注6. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.143参照)

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	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) 注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												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%

適用コントローラ　EP-01 ▶ 146

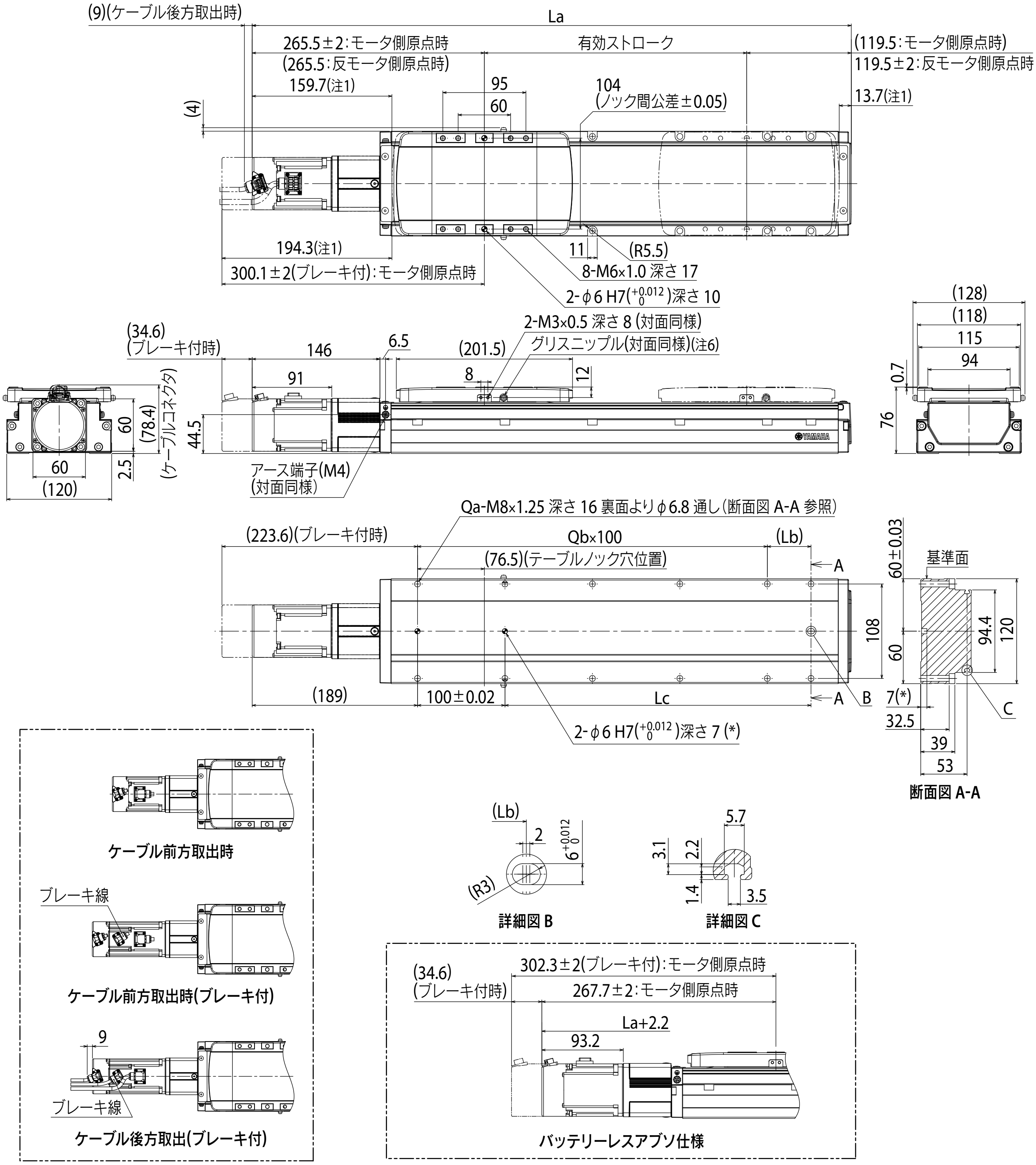
ABAS12　折曲げ（R/L）



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<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.143参照）

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	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)注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												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 ストレート (S)

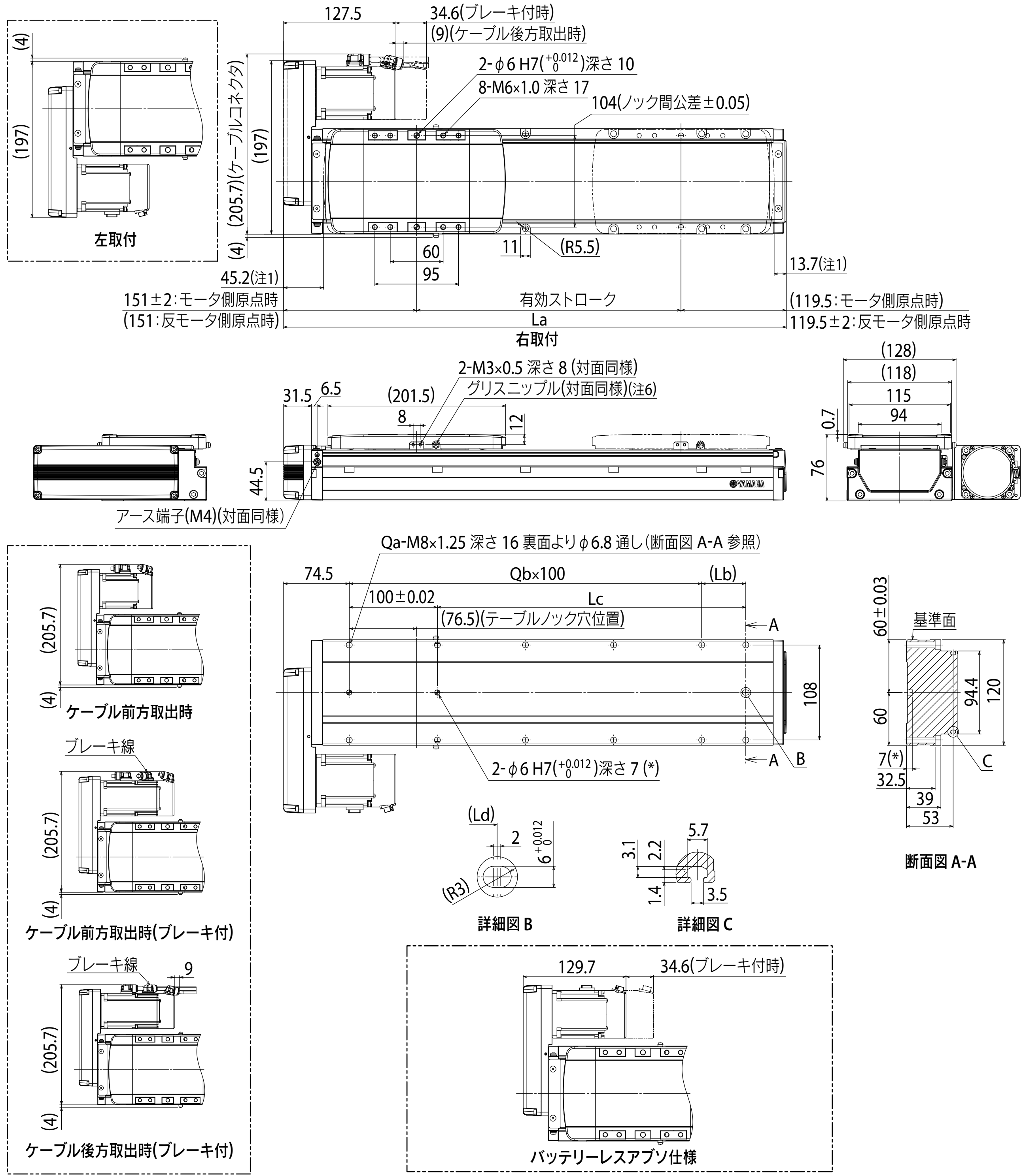


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M6×1.0＞は、首下長さ≪45 mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M8×1.25＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋16 mm以下≫を推奨します。
注4. ブレーキ付モータ時は、本体質量が0.4kg増加します。
注5. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定:R30/可動:R50です。仕様により取出方向が異なります。
注6. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.143参照)

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	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)注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%

適用コントローラ EP-01 ▶ 146

ABAS12H 折曲げ（R/L）



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<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.143参照)

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	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)注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												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%

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	リード指定	形状※1	モータ仕様	側面カバー	ストローク※2	ケーブル長※3	ケーブル取出方向	ポジショナ	ドライバ:モータ容量	入出力選択	バッテリ※4
AGXS05	無記入：標準	20：20 mm	S：ストレート	S：標準/ブレーキなし	無記入：標準	50～800 (50 mmピッチ)	R3：3 m	R：モータ後方	EP-01	A10: 200W以下	EP: EtherNet/IP™	B：有り
	H：高加減速仕様	10：10 mm	R：右折曲げ	BK：標準/ブレーキ付き	W：T溝有り（両側）		R5：5 m	F：モータ前方			PT: PROFINET	N：なし
		5：5 mm	L：左折曲げ	BL：バッテリーレスアブソ/ブレーキなし	R：T溝有り（右側）		R10：10 m				ES: EtherCAT	
				BKBL：バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き	L：T溝有り（左側）						NS: NPN	
											CC：CC-Link	

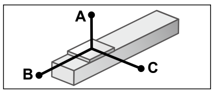
※1. 形状が折曲げ（R、L）の場合は、高加減速仕様の選択はできません。
※2. 高加減速仕様は50～550 (50 mmピッチ) になります。
※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※4. モータ仕様が標準（S、BK）の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。

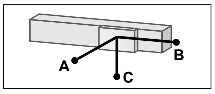
■基本仕様

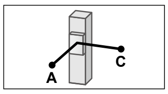
モータ出力 AC		50 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		研削ボールねじ φ12 (C5級)		
ストローク		50 mm～800 mm (50 mmピッチ)		
最高速度※2		1333 mm/sec	666 mm/sec	333 mm/sec
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	5 kg	8 kg	13 kg
	垂直	2 kg	4 kg	8 kg
定格推力		41 N	69 N	138 N
本体最大断面外形		W 48 mm × H 65 mm		
全長	ストレート	ST + 195 mm		
	折曲げ	ST + 161.5 mm		
クリーン度※3		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当		
吸引量エアー※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 ℃, 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. 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.115をご参照ください。

■許容オーバーハング量※







AGXS05-20

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
2kg	898	269	350
5kg	583	112	159

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
2kg	323	234	809
5kg	119	76	427

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
1kg	452	452
2kg	217	217

AGXS05-10

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
2kg	2505	382	625
5kg	1366	149	246
8kg	1036	90	150

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
2kg	585	346	2386
5kg	195	113	1164
8kg	95	54	745

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
1kg	732	732
2kg	351	351
4kg	160	160

AGXS05-5

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
3kg	4604	281	497
8kg	2197	101	179
13kg	1593	59	105

壁面取付使用時 (単位：mm)

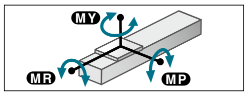
	A	B	C
3kg	439	245	4371
8kg	117	65	1812
13kg	42	24	1000

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
4kg	183	183
6kg	111	111
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



(単位：N・m)

MY	MP	MR
24	27	23

■適用コントローラ

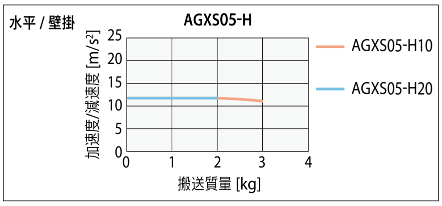
コントローラ	運転方法
EP-01	ポイントトレース/リモートコマンド

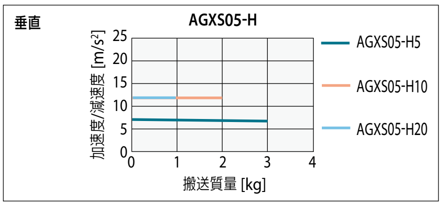
高加減速でご使用の場合（高加減速仕様）

■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	2 kg	3 kg	–
最高加速度		11.77 m/s² (1.2 G)	11.77 m/s² (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/s² (1.2 G)	11.77 m/s² (1.2 G)	7.17 m/s² (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-H20

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
1kg	498	324	323
2kg	230	157	150

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
1kg	297	288	468
2kg	123	120	199

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
1kg	223	223

AGXS05-H10

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
1kg	1159	460	645
3kg	381	148	206

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
1kg	606	424	1129
3kg	163	112	346

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
1kg	396	396
2kg	182	182

AGXS05-H5

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
1kg	478	478
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

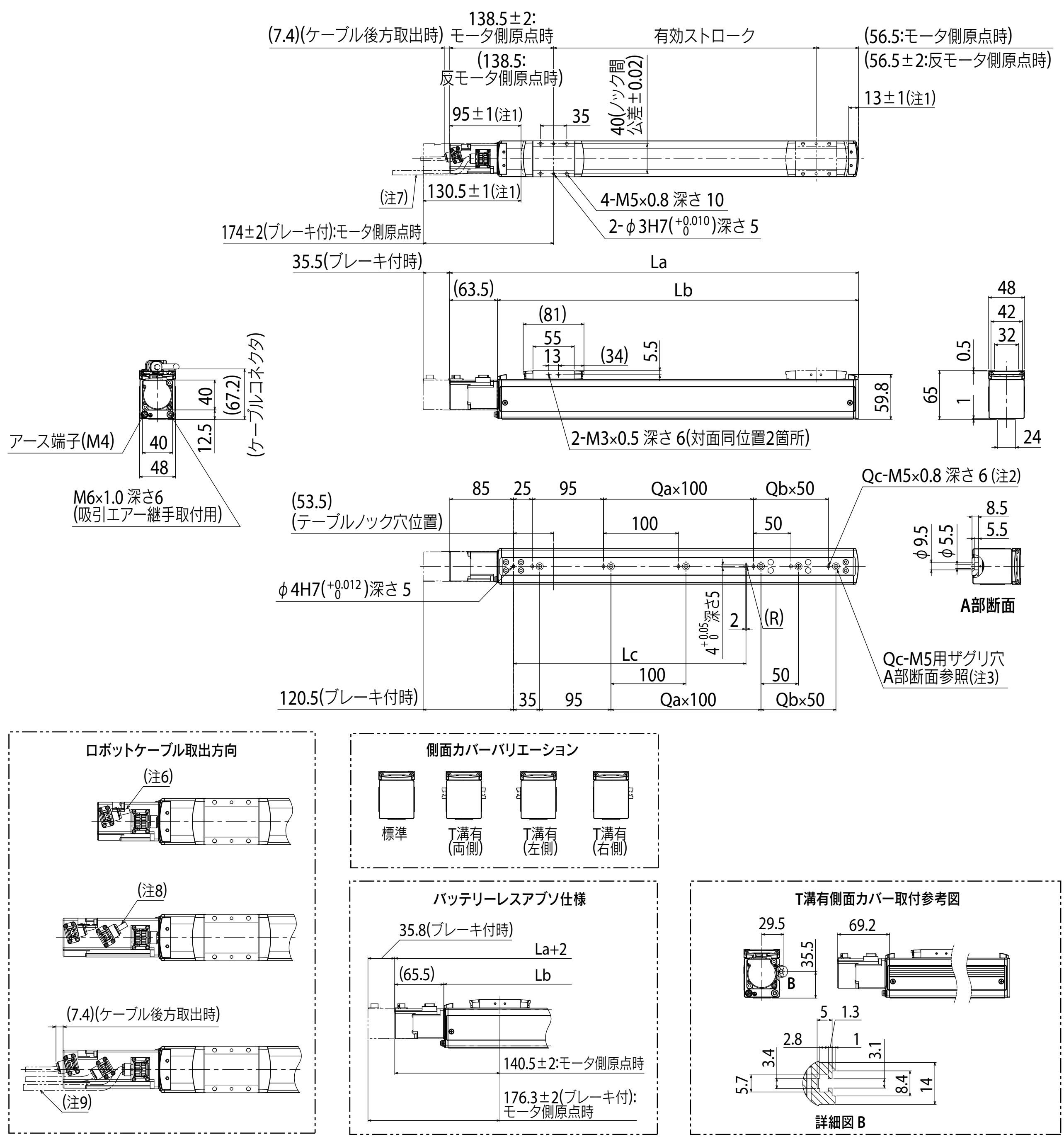
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550
最高速度 (mm/sec)	リード20	1333										
	リード10	666										
	リード5	333										

※ 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時があります。
※ 高加減速仕様でご使用の場合、動作デューティとモータ負荷率を考慮する必要があります。(P.93参照)
※ 加速度/減速度はP.116をご参照ください。

ご確認はこちらから

▶サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。詳細はP.12でご確認ください。

AGXS05　ストレート（S）



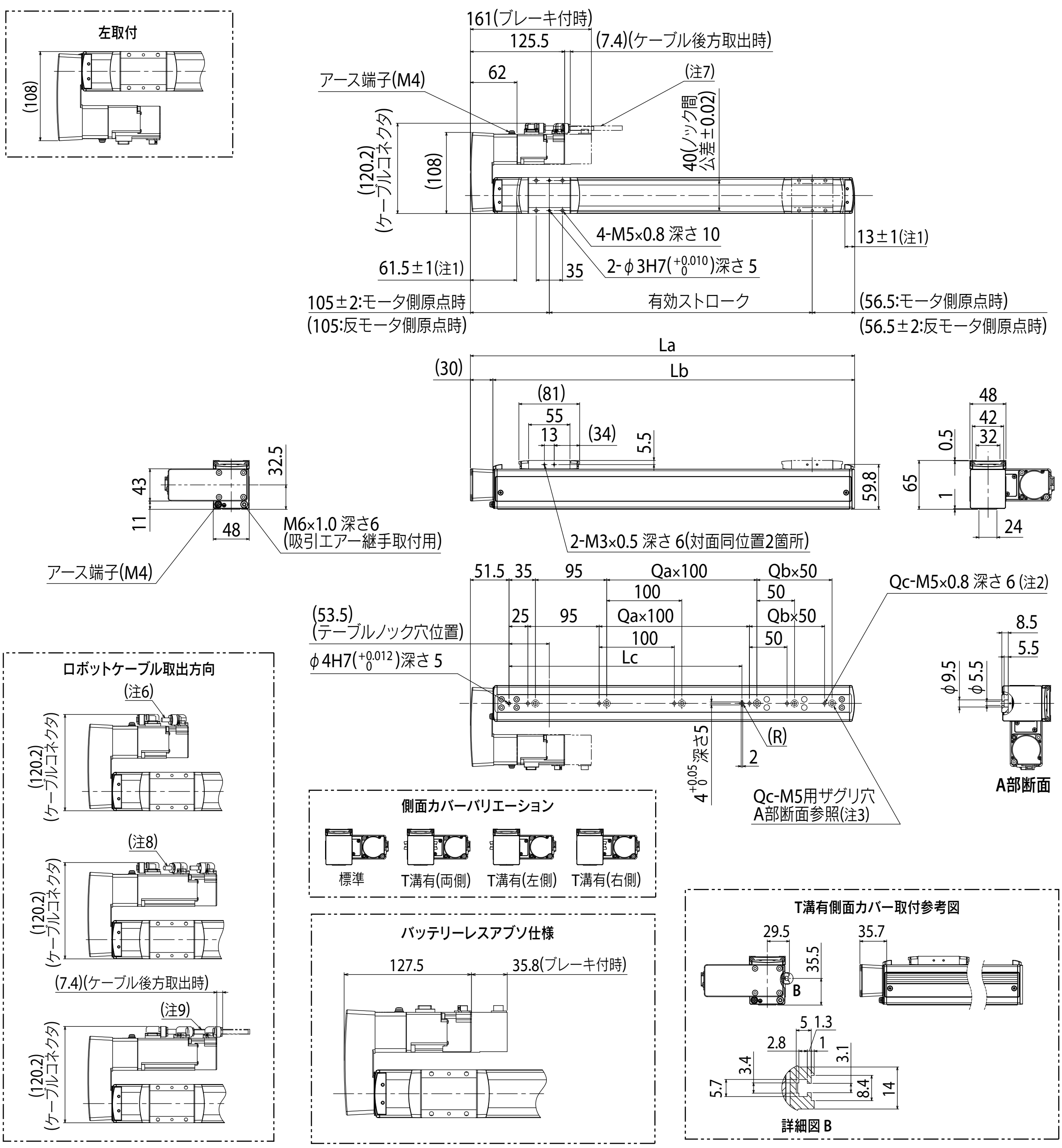
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります)
注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリュを取外して固定してください。
注4. ザグリ穴（A部断面）にて本体取付する場合、内側よりキャップを取外して固定してください。
使用する六角穴付ボルト（M5×0.8）は首下長さ15mm以下としてください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(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取付用です。
注12. 給脂用ノズル（推奨）（詳細P.143参照）

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		245	295	345	395	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995
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) 注5		1.5	1.7	1.8	2.0	2.1	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5	3.7	3.8
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%

特長
モータレス スライダタイプ BasicモデルLBAS
モータレス スライダタイプ AdvanceモデルLGXS
モータレス ロッドタイプ BasicモデルLBAR
モータ付き スライダタイプ BasicモデルABAS
モータ付き スライダタイプ AdvanceモデルAGXS
モータ付き ロッドタイプ BasicモデルABAR
加速度/減速度 許容慣性モーメント
オプション
電動グリッパ ポジショナ EP-01

適用コントローラ EP-01 ▶ 146

AGXS05 折曲げ（R/L）



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります)
注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリュを取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.143参照)

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)注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 - [加減速仕様] [リード指定] [形状] [モータ仕様] - [側面カバー] - [ストローク] - [ケーブル長] [ケーブル取出方向] - EP-01 - [ドライバ:モータ容量] - [回生装置] - [入出力選択] - [バッテリ]

本体	加減速仕様	リード指定	形状※1	モータ仕様	側面カバー	ストローク※2	ケーブル長※3	ケーブル取出方向	ポジショナ	ドライバ: モータ容量	回生装置※4	入出力選択	バッテリ※5
AGXS05L	無記入：標準	20：20 mm	S：ストレート	S：標準/ブレーキなし	無記入：標準	50～800 (50 mmピッチ)	R3：3 m	R：モータ後方	EP-01	A10: 200W以下	無記入: なし	EP: EtherNet/IP™	B：有り
	H：高加減速仕様	10：10 mm	R：右折曲げ	BK：標準/ブレーキ付き	W：T溝有り(両側)		R5：5 m	F：モータ前方			R: EP-RU付き	PT: PROFINET	N：なし
		5：5 mm	L：左折曲げ	BL：バッテリーレスアブソ/ブレーキなし	R：T溝有り(右側)		R10：10 m					ES: EtherCAT	
				BKBL：バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き	L：T溝有り(左側)							NS: NPN	
												CC：CC-Link	

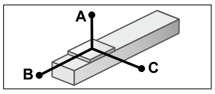
※1. 形状が折曲げ(R、L)の場合は、高加減速仕様の選択はできません。
※2. 高加減速仕様は50～550 (50 mmピッチ)になります。
※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※4. 垂直使用時で500mmストローク以上の場合は回生装置が必要です。
※5. モータ仕様が標準(S、BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。

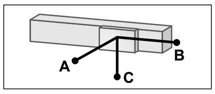
■ 基本仕様

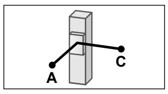
モータ出力 AC		100 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		研削ボールねじ φ12 (C5級)		
ストローク		50 mm～800 mm (50 mmピッチ)		
最高速度※2		1333 mm/sec	666 mm/sec	333 mm/sec
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	12 kg	24 kg	32 kg
	垂直	3 kg	6 kg	12 kg
定格推力		84 N	169 N	339 N
本体最大断面外形		W 48 mm × H 65 mm		
全長	ストレート	ST + 236 mm		
	折曲げ	ST + 191.5 mm		
クリーン度※3		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当		
吸引量エアー※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 ℃, 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. 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.117をご参照ください。

■ 許容オーバーハング量※







AGXS05L-20

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
3kg	1755	559	426
8kg	737	200	153
12kg	608	133	104

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
3kg	396	486	1594
8kg	106	128	525
12kg	52	61	329

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
1kg	1486	1486
2kg	730	730
3kg	478	478

AGXS05L-10

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
6kg	2416	389	333
12kg	1397	187	161
24kg	875	87	74

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
6kg	277	316	2192
12kg	101	115	1084
24kg	12	14	276

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
4kg	555	555
6kg	360	360

AGXS05L-5

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	3127	254	225
20kg	1841	120	106
32kg	1554	70	62

壁面取付使用時 (単位：mm)

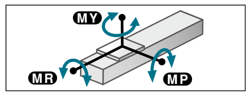
	A	B	C
10kg	162	181	2800
20kg	42	47	1273
32kg	0	0	0

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
5kg	501	501
10kg	235	235
12kg	190	190

※ 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
72	72	64

■ 適用コントローラ

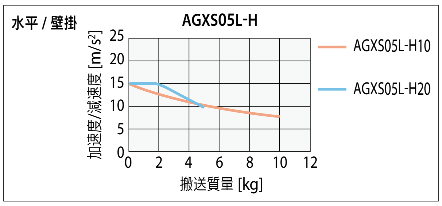
コントローラ	運転方法
EP-01	ポイントトレース/リモートコマンド

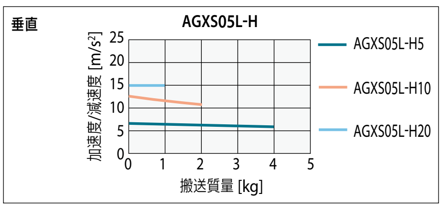
高加減速でご使用の場合(高加減速仕様)

■ 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	–
最高加速度	水平	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	垂直	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※

AGXS05L-H20

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
2kg	675	501	332
5kg	330	191	131

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
2kg	294	428	626
5kg	87	118	251

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
1kg	728	728

AGXS05L-H10

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
3kg	1208	469	385
6kg	665	227	188
10kg	441	130	108

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
3kg	331	396	1144
6kg	131	155	580
10kg	49	58	315

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
1kg	1298	1298
2kg	636	636

AGXS05L-H5

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
1kg	1555	1555
2kg	762	762
4kg	365	365

※ 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

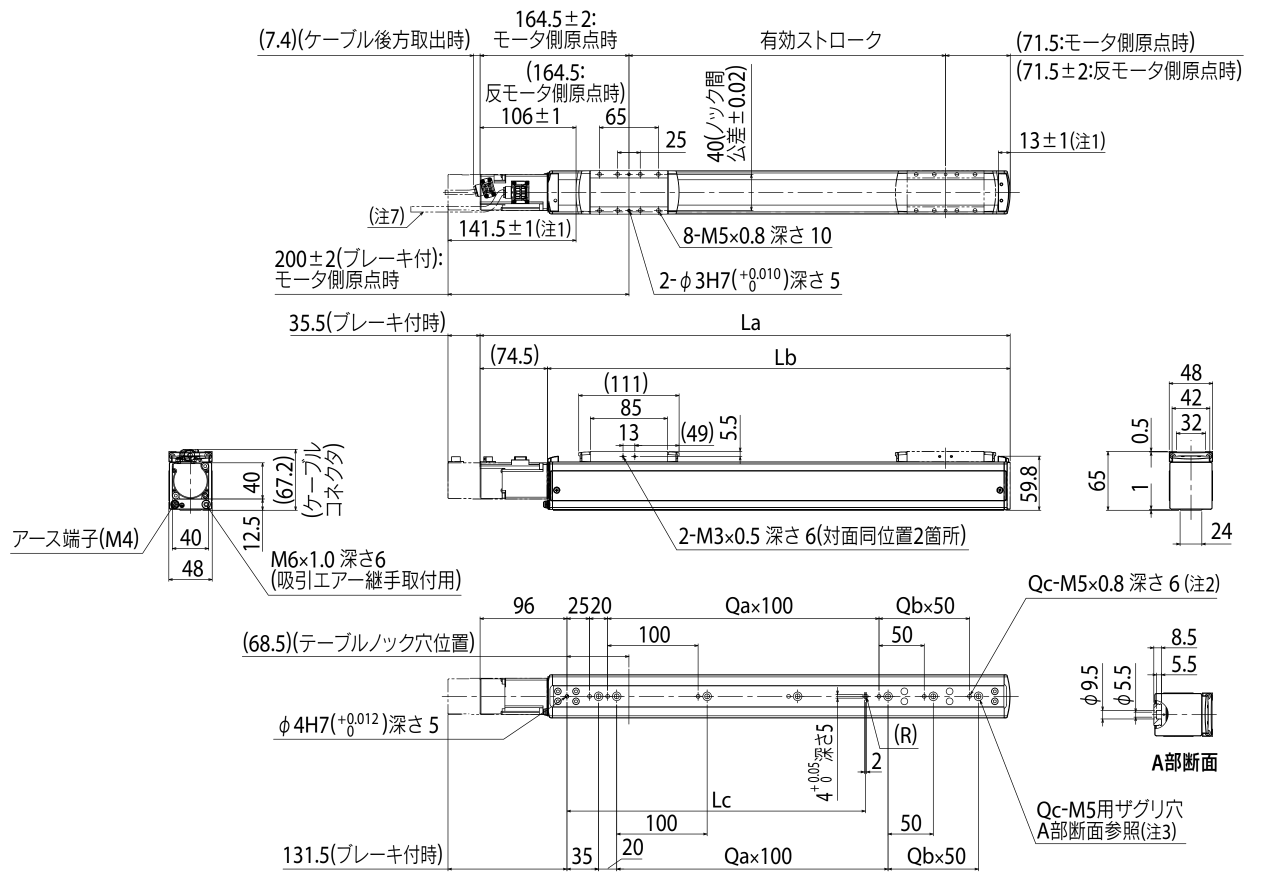
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550
最高速度 (mm/sec)	リード20	1333										
	リード10	666										
	リード5	333										

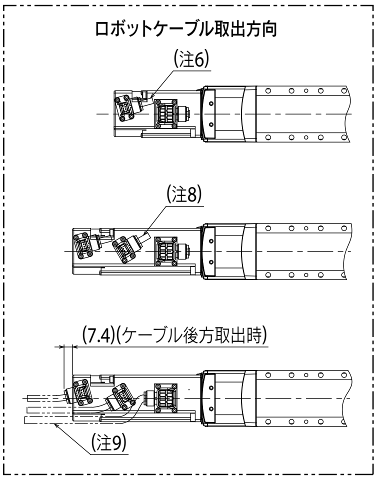
※ 高加減速仕様でご使用の場合、折曲げ仕様のご使用はできません。
※ 高加減速仕様は50～550 (50 mmピッチ)でご使用ください。
※ 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。
移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
※ 高加減速仕様でご使用の場合、動作デューティとモータ負荷率を考慮する必要があります。(P.93参照)
※ 加速度/減速度はP.118をご参照ください。

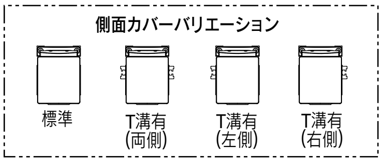
ご確認はこちらから

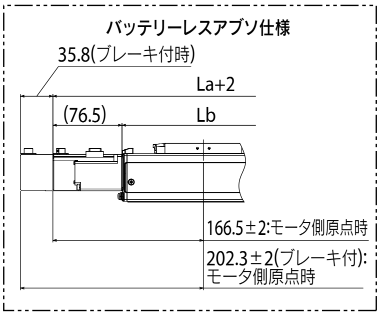
▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。詳細はP.12でご確認ください。

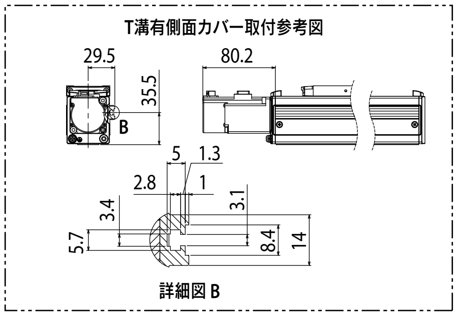
AGXS05L　ストレート（S）







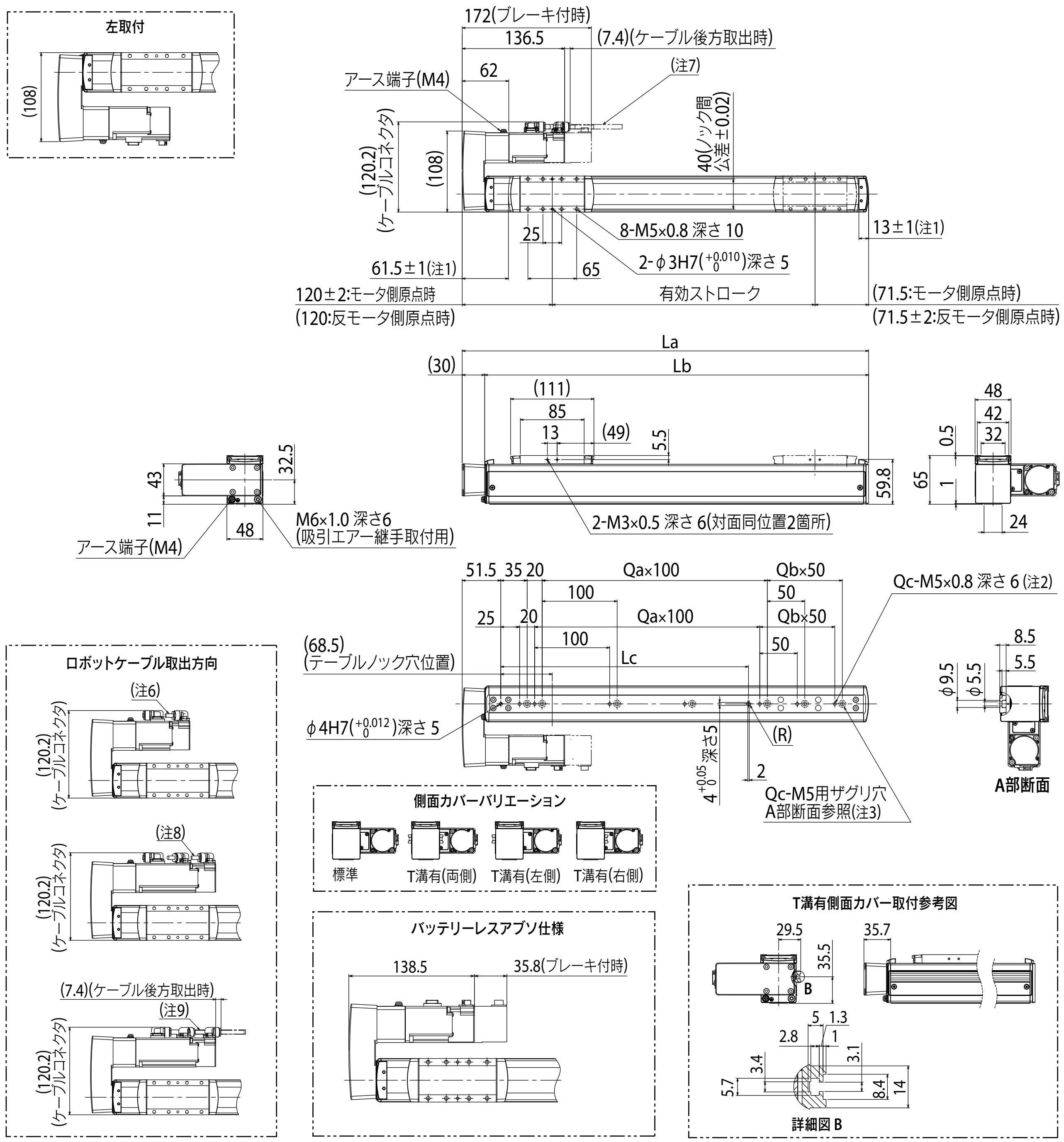




注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。（標準はモータ側原点となります）
注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリュを取外して固定してください。
注4. ザグリ穴（A部断面）にて本体取付する場合、内側よりキャップを取外して固定してください。
使用する六角穴付ボルト（M5×0.8）は首下長さ15mm以下としてください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル（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取付用です。
注12. 給脂用ノズル（推奨）（詳細P.143参照）

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)注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	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　折曲げ（R/L）



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります)
注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリュを取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.143参照)

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	4415	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)注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												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%

AGXS07

Advancedモデル ● 単軸ロボット ● スライダタイプ

■ 注文型式

AGXS07 - [加減速仕様] [リード指定] [形状※1] [モータ仕様] - [側面カバー] - [ストローク※2] - [ケーブル長※3] [ケーブル取出方向] - EP-01 - [ドライバ:モータ容量] - [回生装置※4] - [入出力選択] - [バッテリ※5]

本体	加減速仕様	リード指定	形状※1	モータ仕様	側面カバー	ストローク※2	ケーブル長※3	ケーブル取出方向	ポジショナ	ドライバ:モータ容量	回生装置※4	入出力選択	バッテリ※5
	無記入:標準	30:30 mm	S:ストレート	S:標準/ブレーキなし	無記入:標準	50～1100 (50 mmピッチ)	R3:3 m	R:モータ後方	EP-01	A10: 200W以下	無記入:なし	EP: EtherNet/IP™	B:有り
	H:高加減速仕様	20:20 mm	R:右折曲げ	BK:標準/ブレーキ付き	W:T溝有り(両側)		R5:5 m	F:モータ前方			R: EP-RU付き	PT: PROFINET	N:なし
		10:10 mm	L:左折曲げ	BL:バッテリーレスアブソ/ブレーキなし	R:T溝有り(右側)		R10:10 m					ES: EtherCAT	
		5:5 mm		BKBL:バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き	L:T溝有り(左側)							NS: NPN	
												CC:CC-Link	

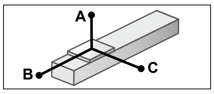
※1. 形状が折曲げ(R、L)の場合は、高加減速仕様の選択はできません。
※2. 高加減速仕様は50～650 (50 mmピッチ)になります。
※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※4. 垂直使用時で500mmストローク以上の場合は回生装置が必要です。
※5. モータ仕様が標準(S、BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。

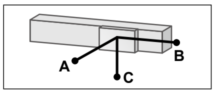
■ 基本仕様

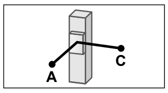
項目					
モータ出力 AC		100 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm			
減速機構		研削ボールねじ φ15 (C5級)			
ストローク		50 mm～1100 mm (50 mmピッチ)			
最高速度※2		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	10 kg	25 kg	45 kg	85 kg
	垂直	2 kg	4 kg	8 kg	16 kg
定格推力		56 N	84 N	169 N	339 N
本体最大断面外形		W 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			
吸引量エアー※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時があります。
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.119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)	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

AGXS07-20

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

AGXS07-10

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

AGXS07-5

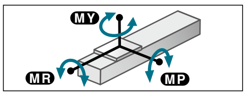
水平使用時 (単位:mm)	A	B	C
30kg	2915	172	197
50kg	2535	96	110
85kg	2024	49	56

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。

■ 静的許容モーメント



(単位:N・m)

MY	MP	MR
138	121	121

■ 適用コントローラ

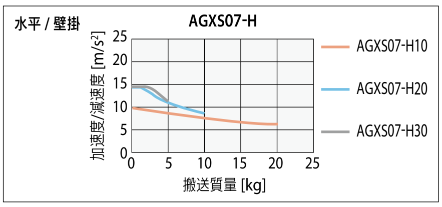
コントローラ	運転方法
EP-01	ポイントトレース/リモートコマンド

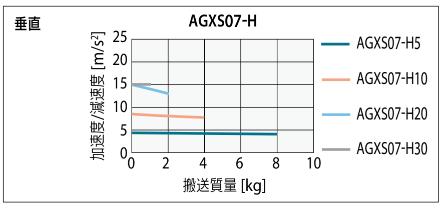
高加減速でご使用の場合(高加減速仕様)

■ 基本仕様

項目					
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	水平	5 kg	10 kg	20 kg	–
最高加速度	水平	14.72 m/s² (1.5 G)	14.72 m/s² (1.5 G)	9.64 m/s² (1 G)	–
最大可搬質量	垂直	1 kg	2 kg	4 kg	8 kg
最高加速度	垂直	14.72 m/s² (1.5 G)	14.72 m/s² (1.5 G)	8.44 m/s² (0.9 G)	4.32 m/s² (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)	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

AGXS07-H20

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

AGXS07-H10

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

AGXS07-H5

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

※ 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

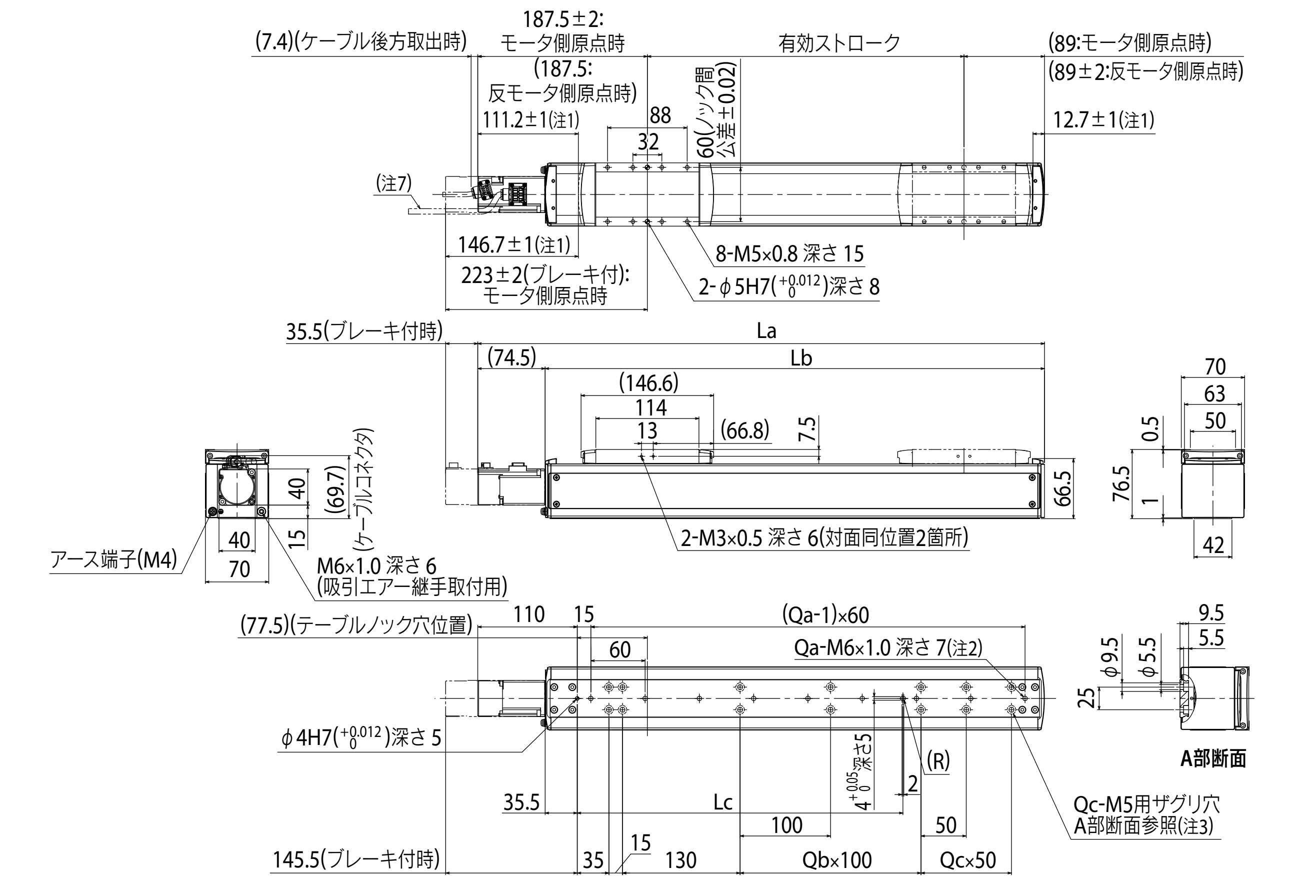
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
最高速度 (mm/sec)	リード30	1800												
	リード20	1200												
	リード10	600												
	リード5	300												

※ 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時があります。
※ 高加減速仕様でご使用の場合、動作デューティとモータ負荷率を考慮する必要があります。(P.93参照)
※ 加速度/減速度はP.121をご参照ください。

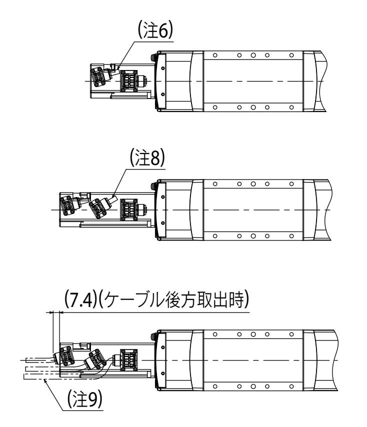
ご確認はこちらから

▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。詳細はP.12でご確認ください。

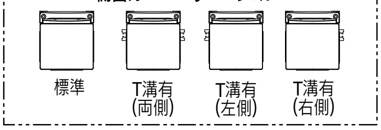
AGXS07　ストレート（S）



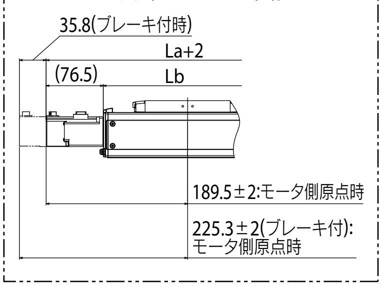
ロボットケーブル取出方向



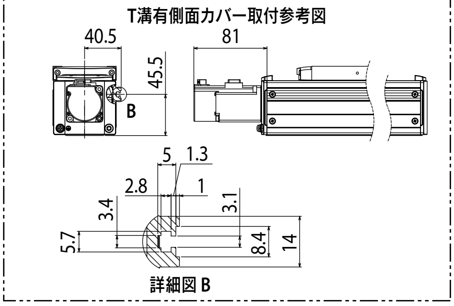
側面カバーバリエーション



バッテリーレスアブソ仕様



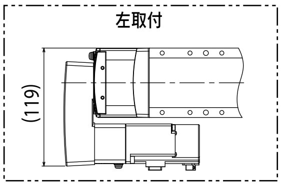
T溝有側面カバー取付参考図

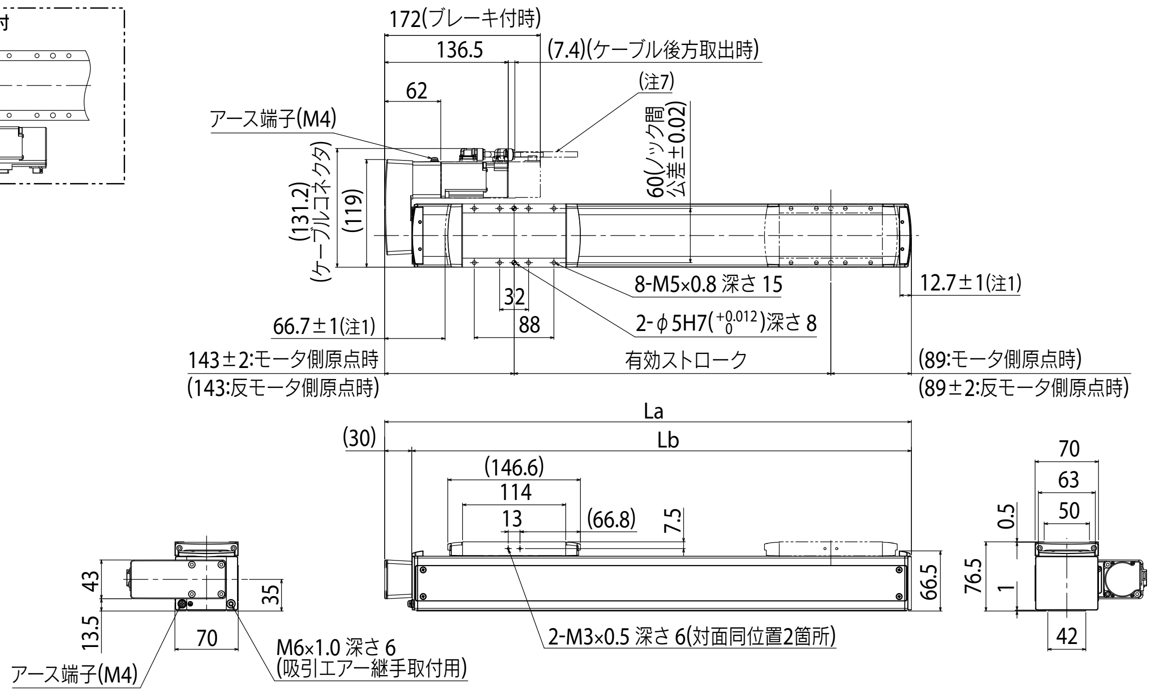


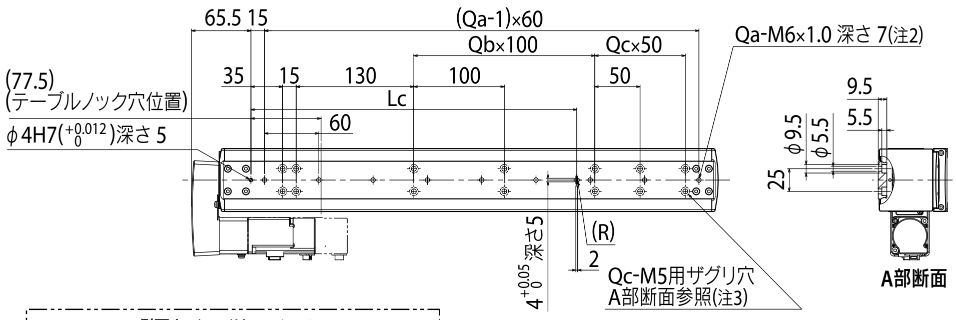
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります)
注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリュを取外して固定してください。
注4. ザグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを取外して固定してください。
使用する六角穴付ボルト(M5×0.8)は首下長さ15mm以下としてください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(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取付用です。
注12. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.143参照)

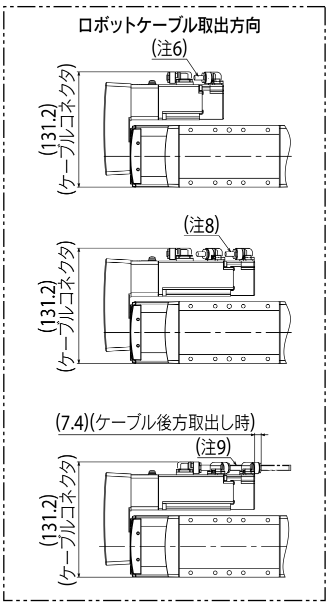
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
La		326.5	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5	726.5	776.5	826.5	876.5	926.5	976.5	1026.5	1076.5	1126.5	1176.5	1226.5	1276.5	1326.5	1376.5
Lb		252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902	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)注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%

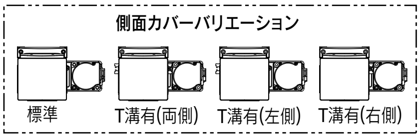
AGXS07 折曲げ（R/L）

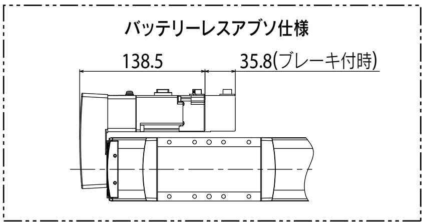


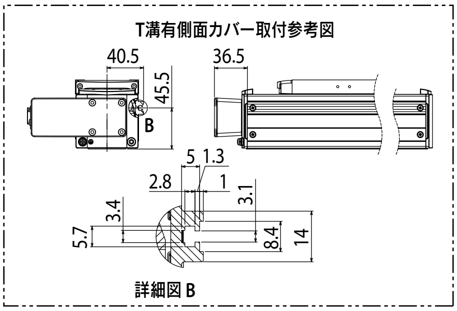










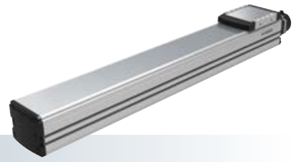


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります)
注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリュを取外して固定してください。
注4. ザグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを取外して固定してください。
使用する六角穴付ボルト(M5×0.8)は首下長さ15mm以下としてください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(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.143参照)

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)注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														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%

AGXS10

Advancedモデル ● 単軸ロボット
● スライダタイプ



注文型式

AGXS10 - [加減速仕様] [リード指定] [形状] [モータ仕様] - [ストローク] - [ケーブル長] [ケーブル取出方向] - EP-01 - [ドライバ] - [回生装置] - [入出力選択] - [バッテリ]

本体	加減速仕様	リード指定	形状※1	モータ仕様	ストローク※2	ケーブル長※3	ケーブル取出方向	ポジショナ	ドライバ:モータ容量	回生装置※4	入出力選択	バッテリ※5
AGXS10	無記入:標準	30:30 mm	S:ストレート	S:標準/ブレーキなし	100～1250 (50 mmピッチ)	R3:3 m	R:モータ後方	EP-01	A10: 200W以下	無記入: なし	EP: EtherNet/IP™	B:有り
	H:高加減速仕様	20:20 mm	R:右折曲げ	BK:標準/ブレーキ付き		R5:5 m	F:モータ前方			R: EP-RU付き	PT: PROFINET	N:なし
		10:10 mm	L:左折曲げ	BL:バッテリーレスアブソ/ブレーキなし		R10:10 m					ES: EtherCAT	
		5:5 mm		BKBL:バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き							NS: NPN	
											CC:CC-Link	

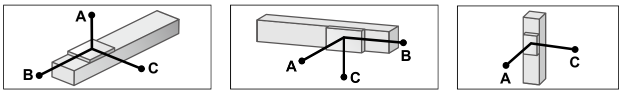
※1. 形状が折曲げ(R、L)の場合は、高加減速仕様の選択はできません。
※2. 高加減速仕様は100～650 (50 mmピッチ)になります。
※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※4. 垂直使用時は回生装置が必要です。
水平使用時でリード10、20、30の300～800mmストロークの場合は回生装置が必要です。
※5. モータ仕様が標準(S、BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。

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	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	25 kg	40 kg	80 kg	100 kg
	垂直	4 kg	8 kg	20 kg	30 kg
定格推力		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	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 °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.122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

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

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

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

垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
3kg	2062	2062
6kg	1012	1012
8kg	750	750

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

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

垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
5kg	1926	1926
10kg	931	931
20kg	434	434

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)

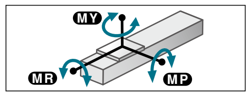
	A	B	C
30kg	181	258	5195
50kg	79	113	3111
80kg	22	31	1557
100kg	0	0	0

垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
10kg	1018	1018
20kg	477	477
30kg	296	296

※ 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
274	274	241

適用コントローラ

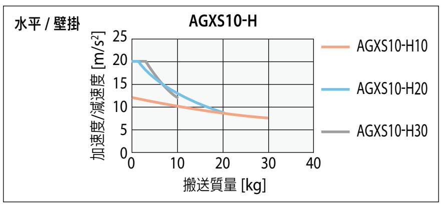
コントローラ	運転方法
EP-01	ポイントトレース/リモートコマンド

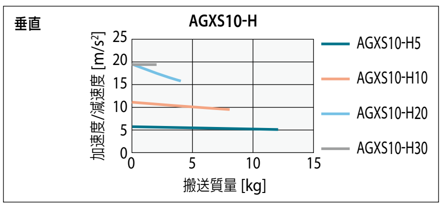
高加減速でご使用の場合(高加減速仕様)

基本仕様

ストローク		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	水平	10 kg	20 kg	30 kg	–
最高加速度	水平	19.62 m/s² (2 G)	19.62 m/s² (2 G)	11.71 m/s² (1.2 G)	–
最大可搬質量	垂直	2 kg	4 kg	8 kg	12 kg
最高加速度	垂直	19.62 m/s² (2 G)	19.62 m/s² (2 G)	10.84 m/s² (1.1 G)	5.53 m/s² (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

壁面取付使用時 (単位: mm)

	A	B	C
3kg	521	1046	1009
6kg	241	466	539
10kg	125	235	327

垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
1kg	2054	2054
2kg	994	994

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

壁面取付使用時 (単位: mm)

	A	B	C
5kg	464	778	1177
12kg	159	261	516
20kg	70	113	290

垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
2kg	1602	1602
4kg	788	788

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

垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
3kg	1849	1849
5kg	1086	1086
8kg	656	656

AGXS10-H5

垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
4kg	1550	1550
8kg	743	743
12kg	474	474

※ 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

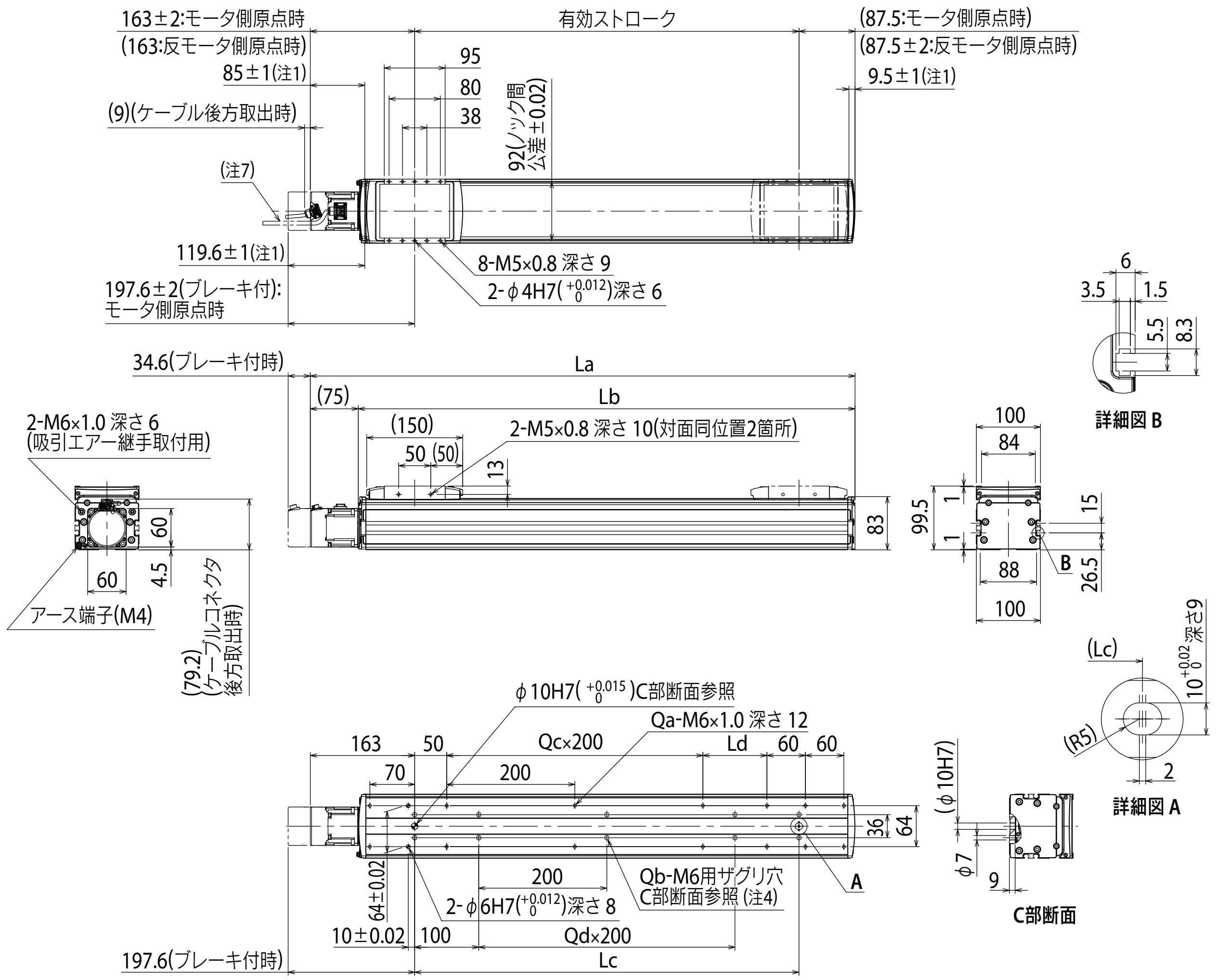
有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
最高速度 (mm/sec)	リード30	1800											
	リード20	1200											
	リード10	600											
	リード5	300											

※ 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時があります。
※ 高加減速仕様でご使用の場合、動作デューティとモータ負荷率を考慮する必要があります。(P.93参照)
※ 加速度/減速度はP.124をご参照ください。

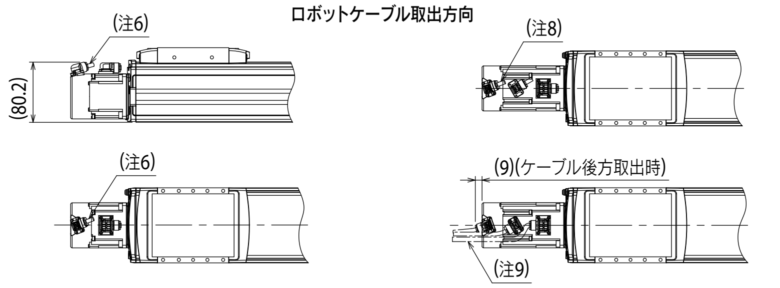
ご確認はこちらから

▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。詳細はP.12でご確認ください。

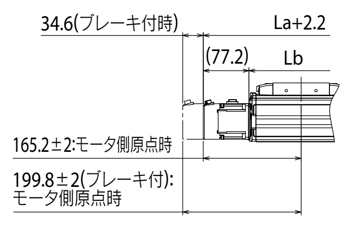
AGXS10　ストレート（S）



ロボットケーブル取出方向



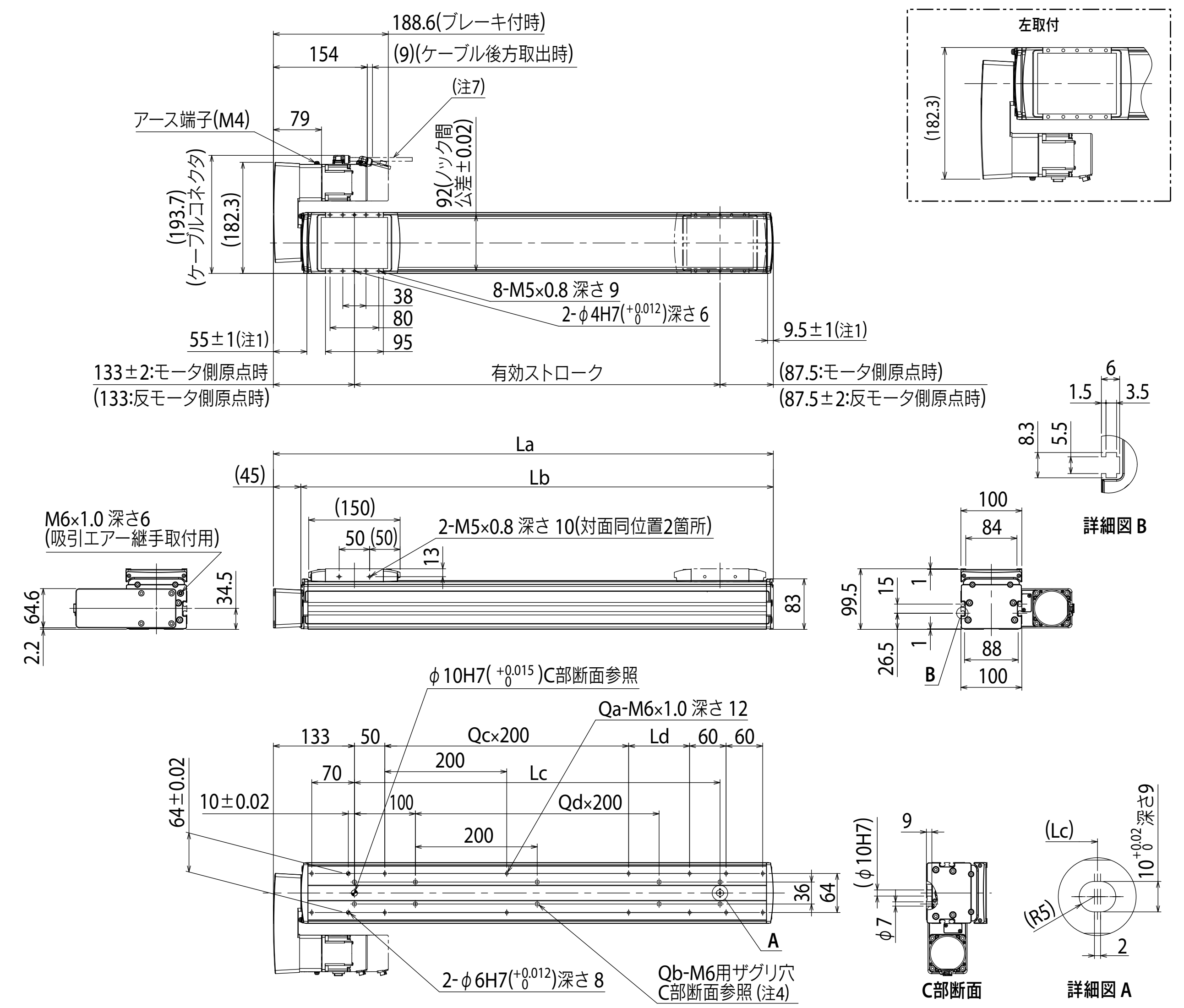
バッテリーレスアブソ仕様

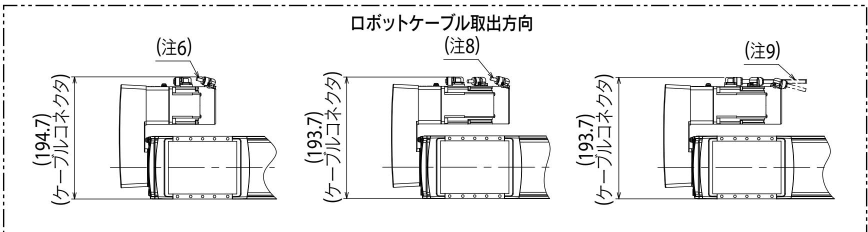


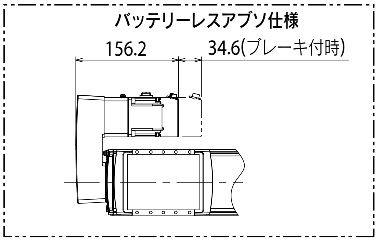
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。)
注3. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪20㎜以上≫としてください。
　　取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪架台の厚さ+10㎜以下≫を推奨します。
注4. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.4kg重くなります。
注6. ロボットケ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以上でご使用ください。
注11. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.143参照)

有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
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)注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													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%

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は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。)
注3. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<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以上でご使用ください。
注11. 形状が折曲げ(R、L)の場合は、高加減速仕様の選択はできません。
注12. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.143参照)

有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
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													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%

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	リード指定	形状※1	モータ仕様	-	ストローク※2	-	ケーブル長※3	ケーブル取出方向	-	ポジショナ	-	ドライバ:モータ容量	-	回生装置※4	-	入出力選択	-	バッテリ※5
		無記入：標準	30：30 mm	S：ストレート	S：標準/ブレーキなし		100～1250 (50 mmピッチ)		R3：3 m	R：モータ後方		EP-01		A30: 400W/750W		無記入: なし		EP: EtherNet/IP™		B：有り
		H：高加減速仕様	20：20 mm	R：右折曲げ	BK：標準/ブレーキ付き				R5：5 m	F：モータ前方						R: EP-RU付き		PT: PROFINET		N：なし
			10：10 mm	L：左折曲げ	BL：バッテリーレスアブソ/ブレーキなし				R10：10 m									ES: EtherCAT		
			5：5 mm		BKBL：バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き													NS: NPN		
																		CC：CC-Link		

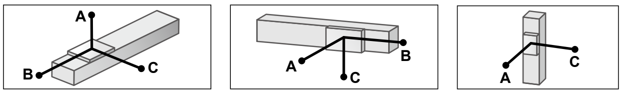
※1. 形状が折曲げ(R、L)の場合は、高加減速仕様の選択はできません。
※2. 高加減速仕様は100～650 (50 mmピッチ)になります。
※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※4. 垂直/水平使用時で400mmストローク以上の場合は回生装置が必要です。
※5. モータ仕様が標準(S、BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。

■ 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	115 kg
	垂直	8 kg	15 kg	25 kg	45 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 °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.126をご参照ください。

■ 許容オーバーハング量※



AGXS12-30

水平使用時 (単位：mm)

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

壁面取付使用時 (単位：mm)

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

垂直使用時 (単位：mm)

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

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)

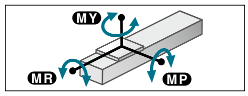
	A	B	C
30kg	456	588	10692
50kg	239	308	6935
80kg	117	150	4713
115kg	55	71	3221

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。

■ 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

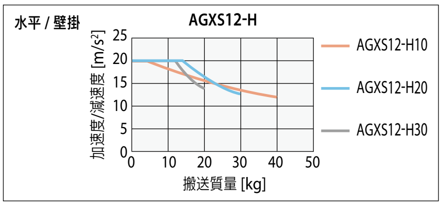
コントローラ	運転方法
EP-01	ポイントトレース/リモートコマンド

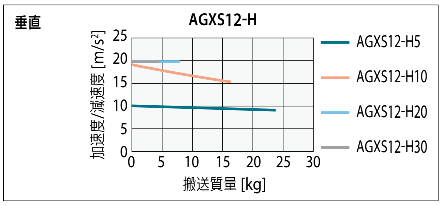
高加減速でご使用の場合(高加減速仕様)

■ 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	水平	20 kg	30 kg	40 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)	–
最大可搬質量	垂直	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)

■ 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※

AGXS12-H30

水平使用時 (単位：mm)

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

壁面取付使用時 (単位：mm)

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

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
2kg	1984	1984
4kg	960	960

AGXS12-H5

垂直使用時 (単位：mm)

	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

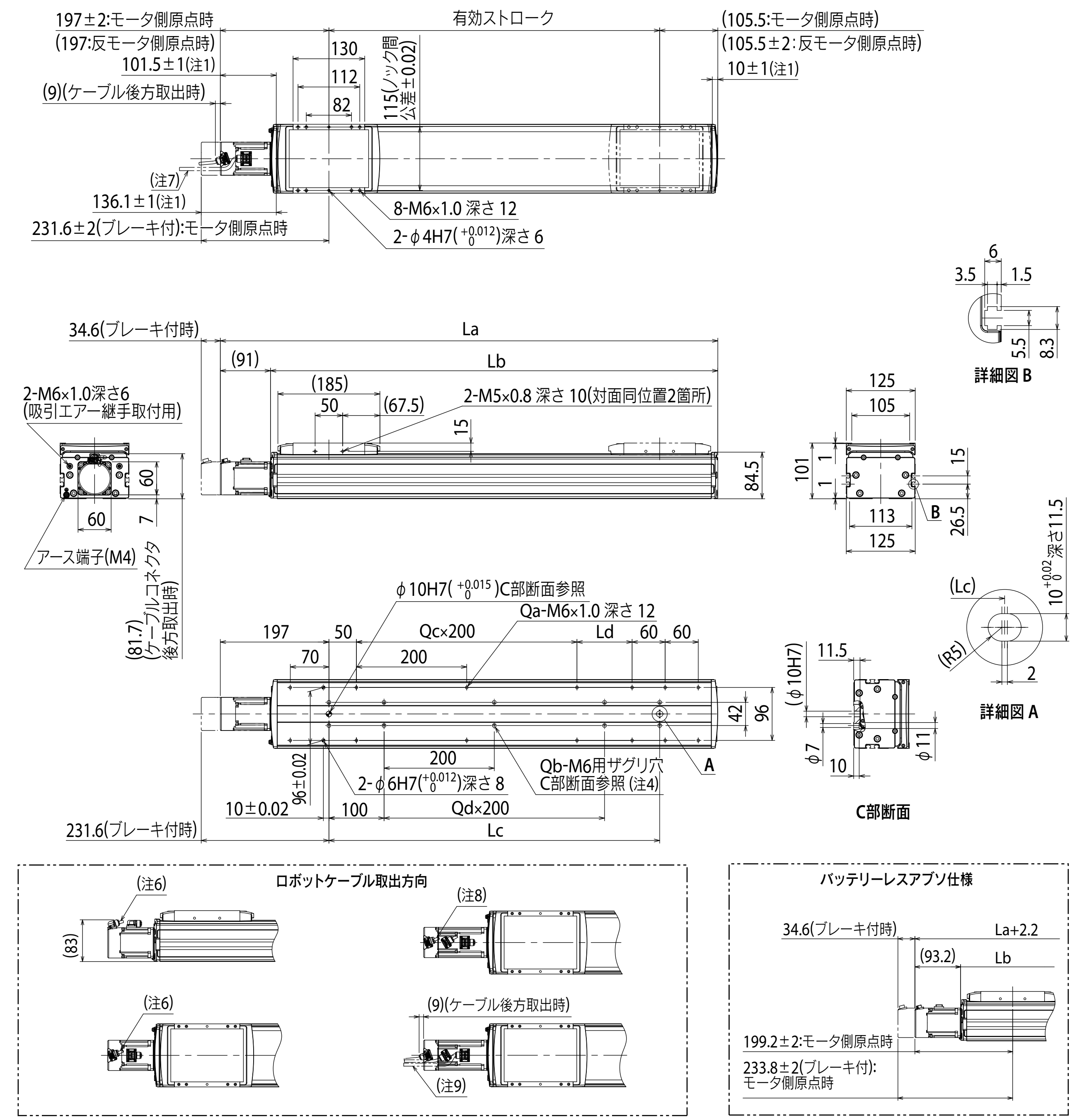
有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
最高速度 (mm/sec)	リード30	1800											
	リード20	1200											
	リード10	600											
	リード5	300											

※ 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時があります。
※ 高加減速仕様でご使用の場合、動作デューティとモータ負荷率を考慮する必要があります。(P.93参照)
※ 加速度/減速度はP.128をご参照ください。

ご確認はこちらから

▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。詳細はP.12でご確認ください。

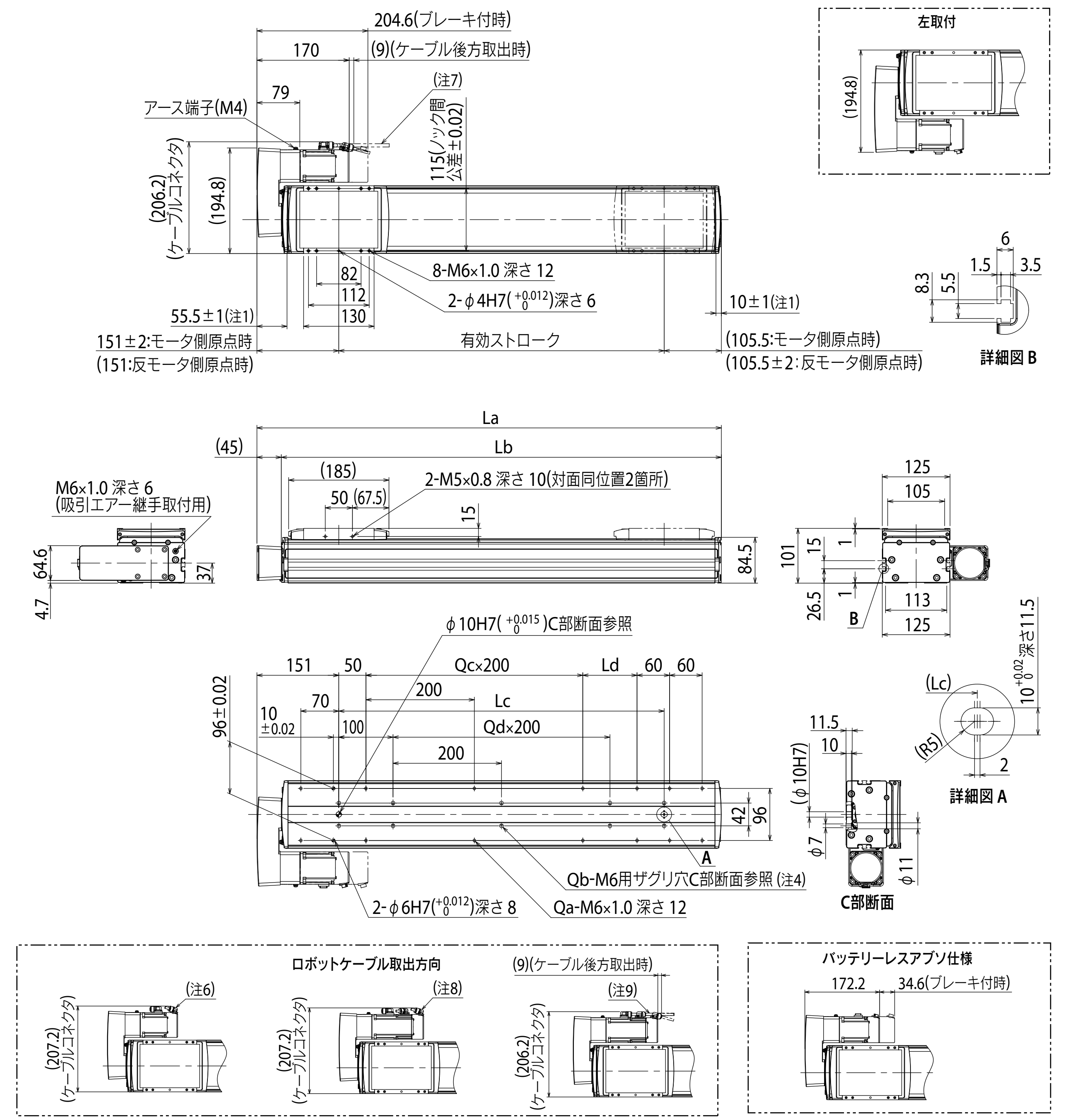
AGXS12　ストレート（S）



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。)
注3. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪20㎜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+10㎜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以上でご使用ください。
注11. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.143参照)

有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
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)注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
	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%

AGXS12　折曲げ（R/L）



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。)
注3. 取付ザグリ穴(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≪20㎜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+10㎜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以上でご使用ください。
注11. 形状が折曲げ(R、L)の場合は、高加減速仕様の選択はできません。
注12. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.143参照)

有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
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）注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
	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%

適用コントローラ EP-01 ▶ 146

AGXS16

Advancedモデル ●単軸ロボット
●スライダタイプ

■注文型式

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

本体	加減速仕様	リード指定	形状※1	モータ仕様	ストローク※2	ケーブル長※3	ケーブル取出方向	ポジショナ	ドライバ: モータ容量	回生装置※4	入出力選択	バッテリ※5
AGXS16	無記入：標準	40：40 mm	S：ストレート	S：標準/ブレーキなし	100～1450 (50 mmピッチ)	R3：3 m	R：モータ後方	EP-01	A30: 400W/750W	無記入: なし	EP: EtherNet/IP™	B：有り
	H：高加減速仕様	20：20 mm	R：右折曲げ	BK：標準/ブレーキ付き		R5：5 m	F：モータ前方			R: EP-RU付き	PT: PROFINET	N：なし
		10：10 mm	L：左折曲げ	BL：バッテリーレスアブソ/ブレーキなし		R10：10 m					ES: EtherCAT	
				BKBL：バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き							NS: NPN	
											CC：CC-Link	

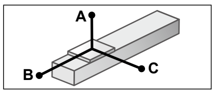
※1. 形状が折曲げ（R、L）の場合は、高加減速仕様の選択はできません。
※2. 高加減速仕様は100～800（50 mmピッチ）になります。
※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※4. 垂直使用時は回生装置が必要です。
水平使用時でリード20の400～850mmストローク及びリード40の600～950mmストロークの場合は回生装置が必要です。
※5. モータ仕様が標準（S、BK）の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。

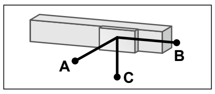
■基本仕様

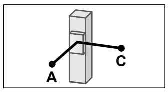
項目				
モータ出力 AC		750 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		研削ボールねじ φ20（C5級）		
ストローク		100 mm～1450 mm（50 mmピッチ）		
最高速度※2		2400 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
ボールネジリード		40 mm	20 mm	10 mm
最大可搬質量	水平	45 kg	95 kg	130 kg
	垂直	12 kg	28 kg	55 kg
定格推力		320 N	640 N	1280 N
本体最大断面外形		W 160 mm × H 130 mm		
全長	ストレート	ST + 344.8 mm		
	折曲げ	ST + 294.5 mm		
クリーン度※3		ISO CLASS 3（ISO14644-1）相当		
吸引量エアー※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時があります。
有効ストロークが800mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。（危険速度）その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エア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.130をご参照ください。

■許容オーバーハング量※







AGXS16-40

水平使用時（単位：mm）

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

壁面取付使用時（単位：mm）

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

垂直使用時（単位：mm）

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

AGXS16-20

水平使用時（単位：mm）

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

壁面取付使用時（単位：mm）

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

垂直使用時（単位：mm）

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

AGXS16-10

水平使用時（単位：mm）

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

壁面取付使用時（単位：mm）

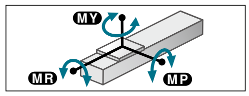
	A	B	C
50kg	980	964	6089
80kg	573	561	4240
100kg	437	426	3706
130kg	312	302	3422

垂直使用時（単位：mm）

	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。

■静的許容モーメント



（単位：N・m）

MY	MP	MR
706	706	620

■適用コントローラ

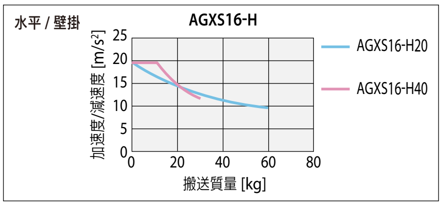
コントローラ	運転方法
EP-01	ポイントトレース/リモートコマンド

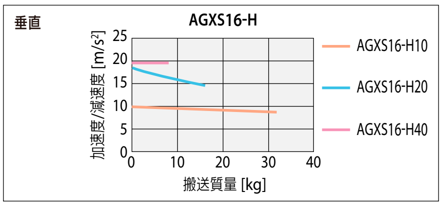
高加減速でご使用の場合（高加減速仕様）

■基本仕様

項目				
ストローク		100 mm～800 mm（50 mmピッチ）		
ボールネジリード		40 mm	20 mm	10 mm
最大可搬質量	水平	30 kg	60 kg	－
最高加速度		19.62 m/s²（2 G）	19.84 m/s²（2 G）	－
最大可搬質量	垂直	8 kg	16 kg	32 kg
最高加速度		19.62 m/s²（2 G）	18.43 m/s²（1.9 G）	11.17 m/s²（1.1 G）

■搬送質量–加速度/減速度グラフ（目安）





■許容オーバーハング量※

AGXS16-H40

水平使用時（単位：mm）

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

壁面取付使用時（単位：mm）

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

垂直使用時（単位：mm）

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

AGXS16-H10

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
10kg	2951	2951
20kg	1438	1438
32kg	870	870

AGXS16-H20

水平使用時（単位：mm）

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

壁面取付使用時（単位：mm）

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

垂直使用時（単位：mm）

	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。

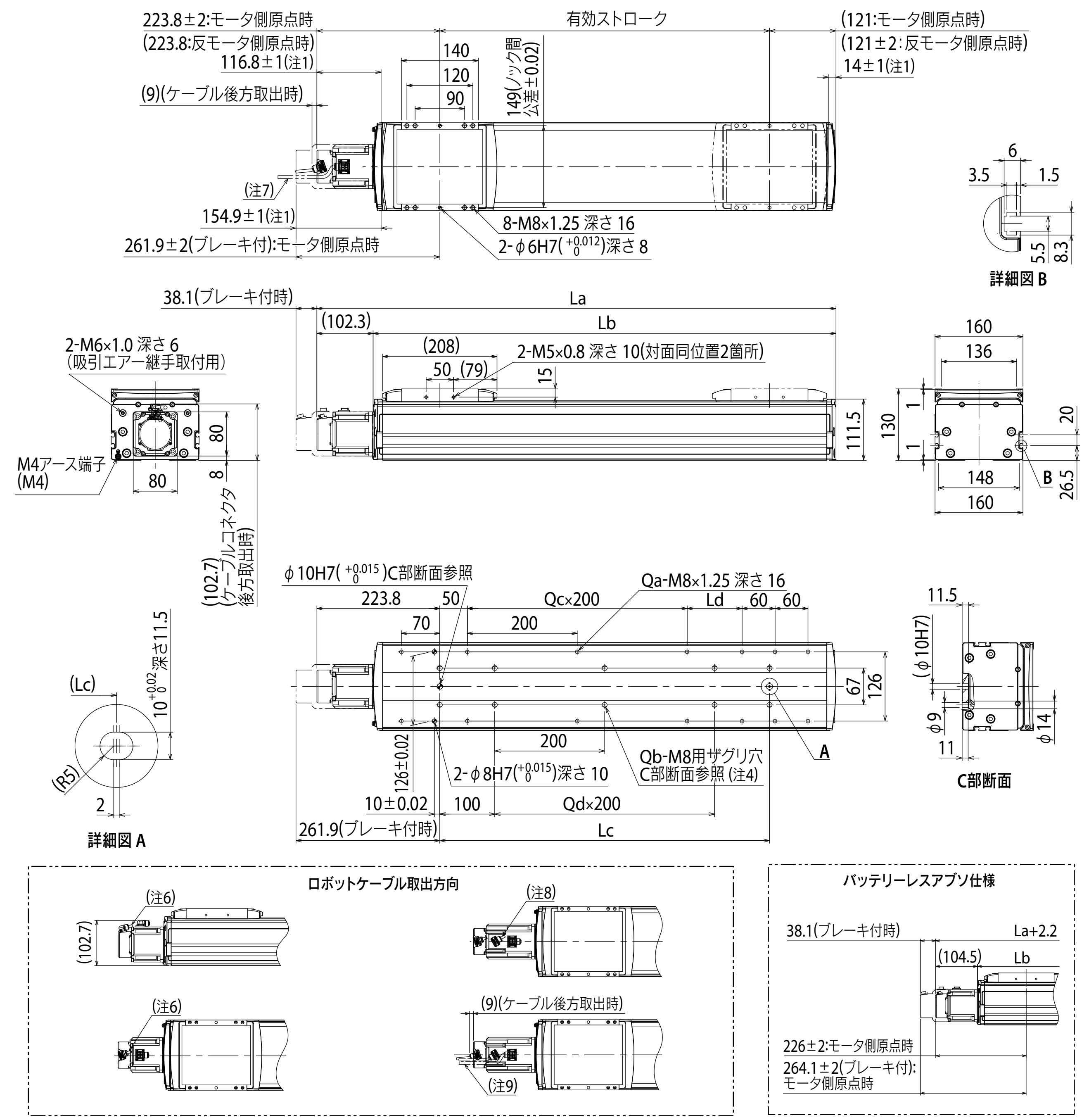
■高加減速時の有効ストロークと最高速度

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

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

ご確認はこちらから
YAMAHA
▶サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。詳細はP.12でご確認ください。

AGXS16 ストレート（S）

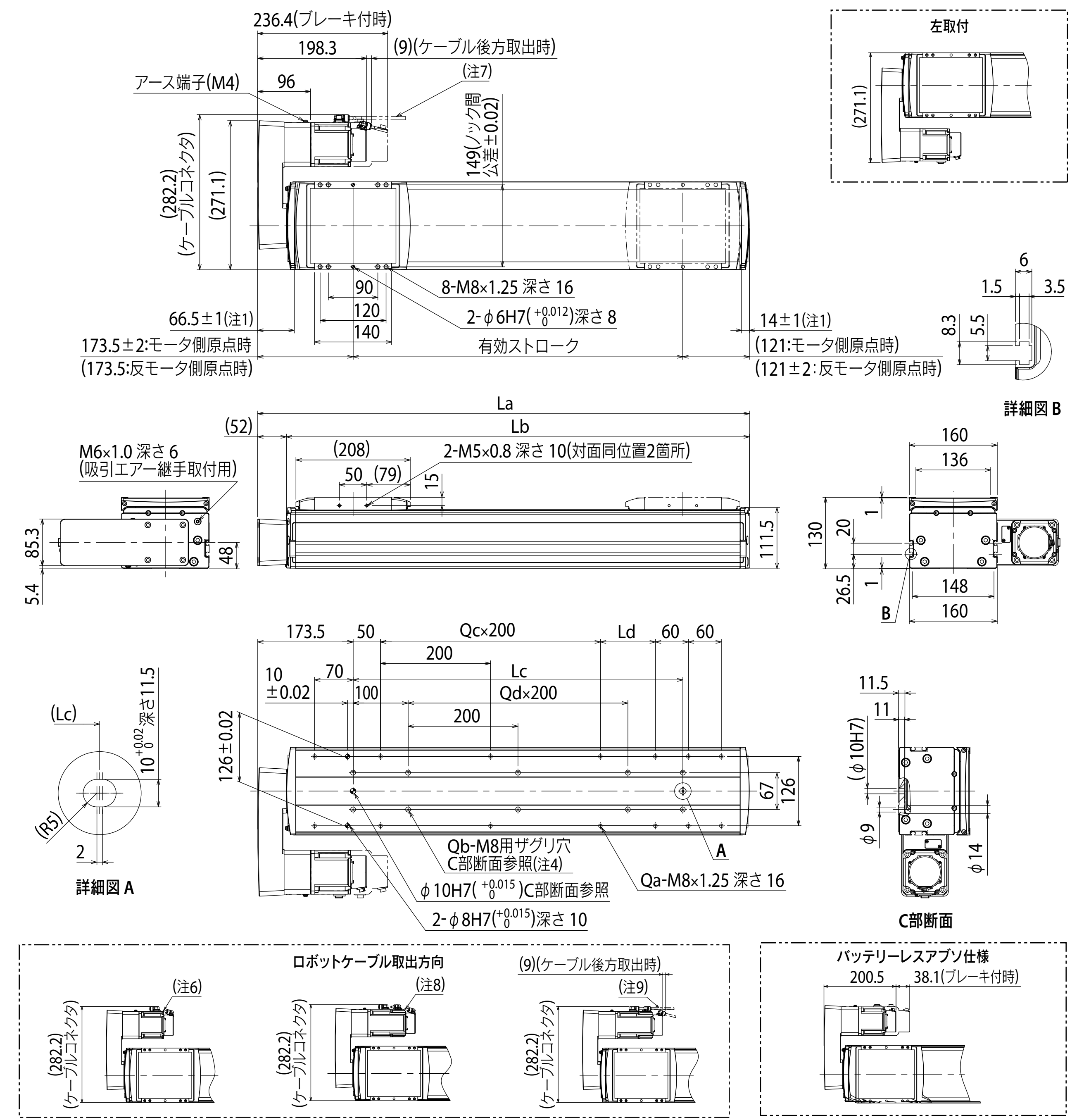


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。)
注3. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ≪25㎜以上≫としてください。
取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ≪架台の厚さ+15㎜以下≫を推奨します。
注4. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.9kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。
注11. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.143参照)

有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
La	444.8	494.8	544.8	594.8	644.8	694.8	744.8	794.8	844.8	894.8	944.8	994.8	1044.8	1094.8	1144.8	1194.8	1244.8	1294.8	1344.8	1394.8	1444.8	1494.8	1544.8	1594.8	1644.8	1694.8	1744.8	1794.8
Lb	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5	1192.5	1242.5	1292.5	1342.5	1392.5	1442.5	1492.5	1542.5	1592.5	1642.5	1692.5
Lc	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
Ld	0	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
Qa	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	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)注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
最高速度(mm/sec) リード40	2400															2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960		840	720		600
最高速度(mm/sec) リード20	1200															1080	960	840	720	660	600	540	480		420	360		300
最高速度(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%

適用コントローラ EP-01 ▶ 146

AGXS16　折曲げ（R/L）



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。)
注3. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ≪25mm以上≫としてください。
取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ≪架台の厚さ+15mm以下≫を推奨します。
注4. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.9kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。
注11. 形状が折曲げ(R、L)の場合は、高加減速仕様の選択はできません。
注12. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.143参照)

有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
La		394.5	444.5	494.5	544.5	594.5	644.5	694.5	744.5	794.5	844.5	894.5	944.5	994.5	1044.5	1094.5	1144.5	1194.5	1244.5	1294.5	1344.5	1394.5	1444.5	1494.5	1544.5	1594.5	1644.5	1694.5	1744.5
Lb		342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5	1192.5	1242.5	1292.5	1342.5	1392.5	1442.5	1492.5	1542.5	1592.5	1642.5	1692.5
Lc		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
Ld		0	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
Qa		8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	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)注5		16.3	17.3	18.3	19.3	20.3	21.2	22.2	23.2	24.2	25.2	26.1	27.1	28.1	29.1	30.1	31.1	32.0	33.0	34.0	35.0	36.0	37.0	37.9	38.9	39.9	40.9	41.9	42.8
最高速度(mm/sec)	リード40	2400															2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960		840	720		600
	リード20	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%

AGXS20

Advancedモデル　●単軸ロボット
●スライダタイプ

■注文型式

AGXS20	-				-		-		-			-	EP-01	-		-		-		-	
本体		リード指定	形状	モータ仕様		ストローク		ケーブル長※1		ケーブル取出方向			ポジショナ		ドライバ:モータ容量		回生装置※2		入出力選択		バッテリ※3
		40:40 mm 20:20 mm 10:10 mm	S:ストレート R:右折曲げ L:左折曲げ	S:標準/ブレーキなし BK:標準/ブレーキ付き BL:バッテリーレスアブソ/ブレーキなし BKBL:バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き		100～1450 (50 mmピッチ)		R3:3 m R5:5 m R10:10 m		R:モータ後方 F:モータ前方			EP-01		A30: 400W/750W		無記入: なし R: EP-RU付き		EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC:CC-Link		B:有り N:なし

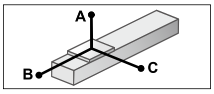
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. 垂直使用時は回生装置が必要です。
　　水平使用時でリード20の400～850mmストローク及びリード40の600～950mmストロークの場合は回生装置が必要です。
※3. モータ仕様が標準(S、BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。

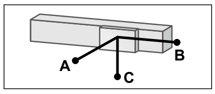
■基本仕様

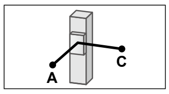
モータ出力 AC		750 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		研削ボールねじ φ20 (C5級)		
ストローク		100 mm～1450 mm (50 mmピッチ)		
最高速度※2		2400 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
ボールネジリード		40 mm	20 mm	10 mm
最大可搬質量	水平	65 kg	130 kg	160 kg
	垂直	15 kg	35 kg	65 kg
定格推力		320 N	640 N	1280 N
本体最大断面外形		W 200 mm × H 140 mm		
全長	ストレート	ST + 390.8 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 °C, 35～80 %RH (結露なきこと)		

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
　　有効ストロークが800mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)
　　その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エア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.133 をご参照ください。

■許容オーバーハング量※







AGXS20-40

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
20kg	5318	2821	2096
40kg	4836	1609	1369
65kg	4824	1088	1001

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
20kg	2171	2751	5211
40kg	1417	1539	4667
65kg	1013	1018	4575

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
5kg	8187	8187
10kg	5203	5203
15kg	4810	4810

AGXS20-20

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
50kg	5436	1493	1377
80kg	4417	911	854
100kg	4592	756	727
130kg	4338	596	584

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
50kg	1390	1423	5265
80kg	849	841	4153
100kg	708	686	4253
130kg	550	526	3933

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
20kg	3436	3436
30kg	2600	2600
35kg	3073	3073

AGXS20-10

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
40kg	22519	2607	2713
80kg	16716	1274	1331
120kg	14066	830	868
160kg	12284	608	637

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
40kg	2704	2537	22210
80kg	1293	1204	16141
120kg	818	760	13223
160kg	580	538	11190

垂直使用時 (単位:mm)

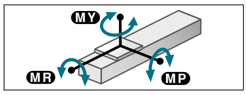
	A	C
20kg	5157	5157
40kg	2553	2553
65kg	1600	1600

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

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
EP-01	ポイントトレース/リモートコマンド

■静的許容モーメント



(単位:N・m)

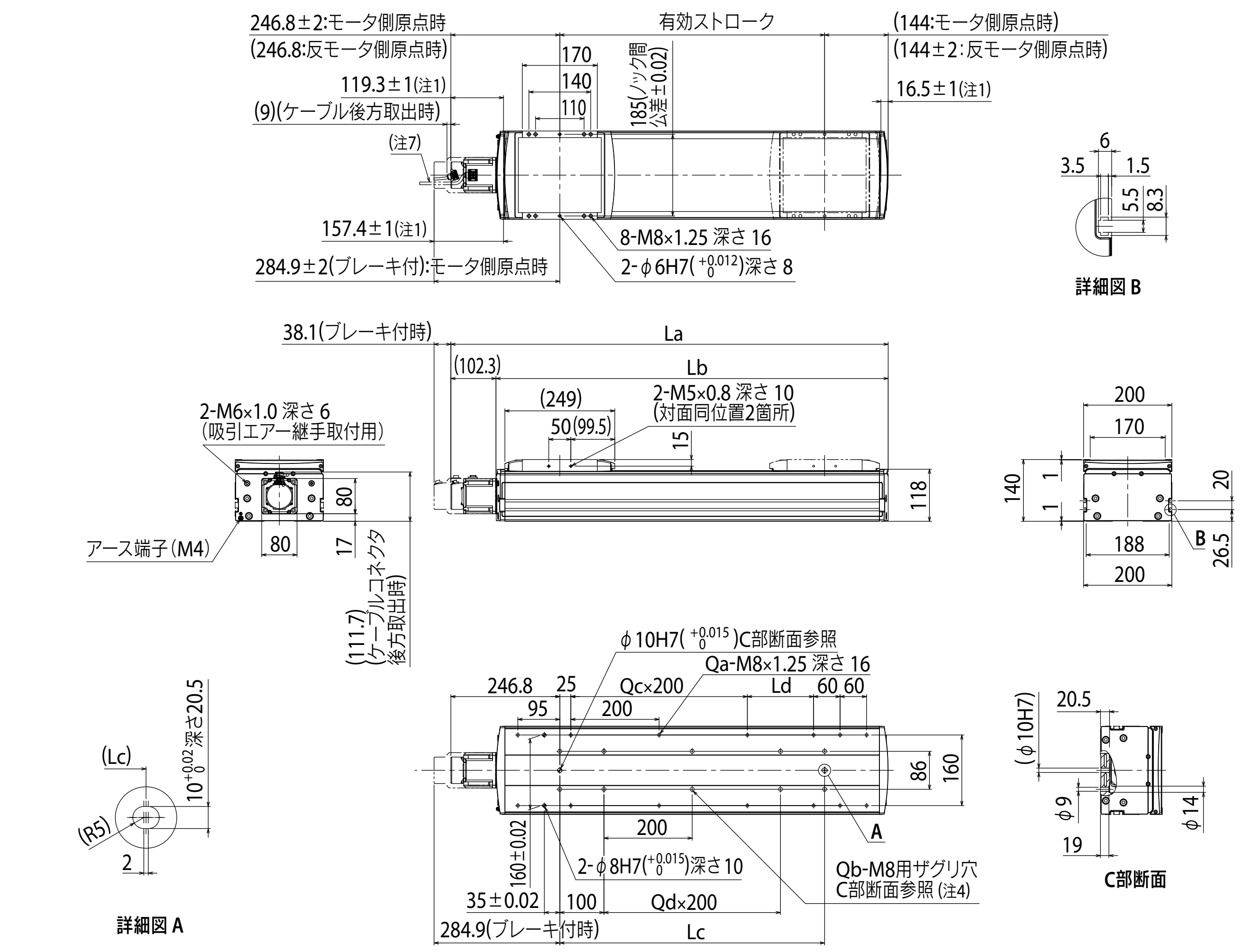
MY	MP	MR
1423	1423	1251

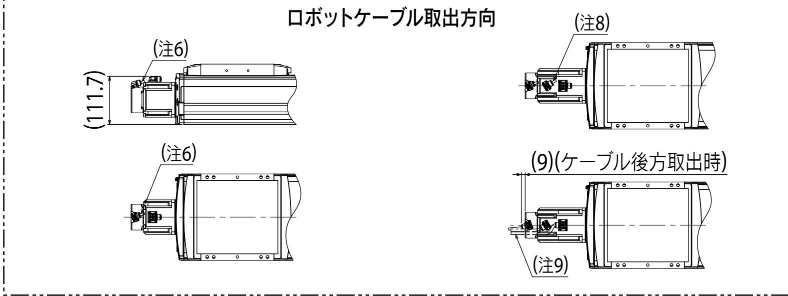
ご確認はこちらから

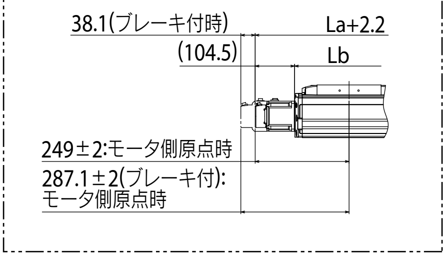
YAMAHA

▶サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。詳細はP.12でご確認ください。

AGXS20 ストレート（S）



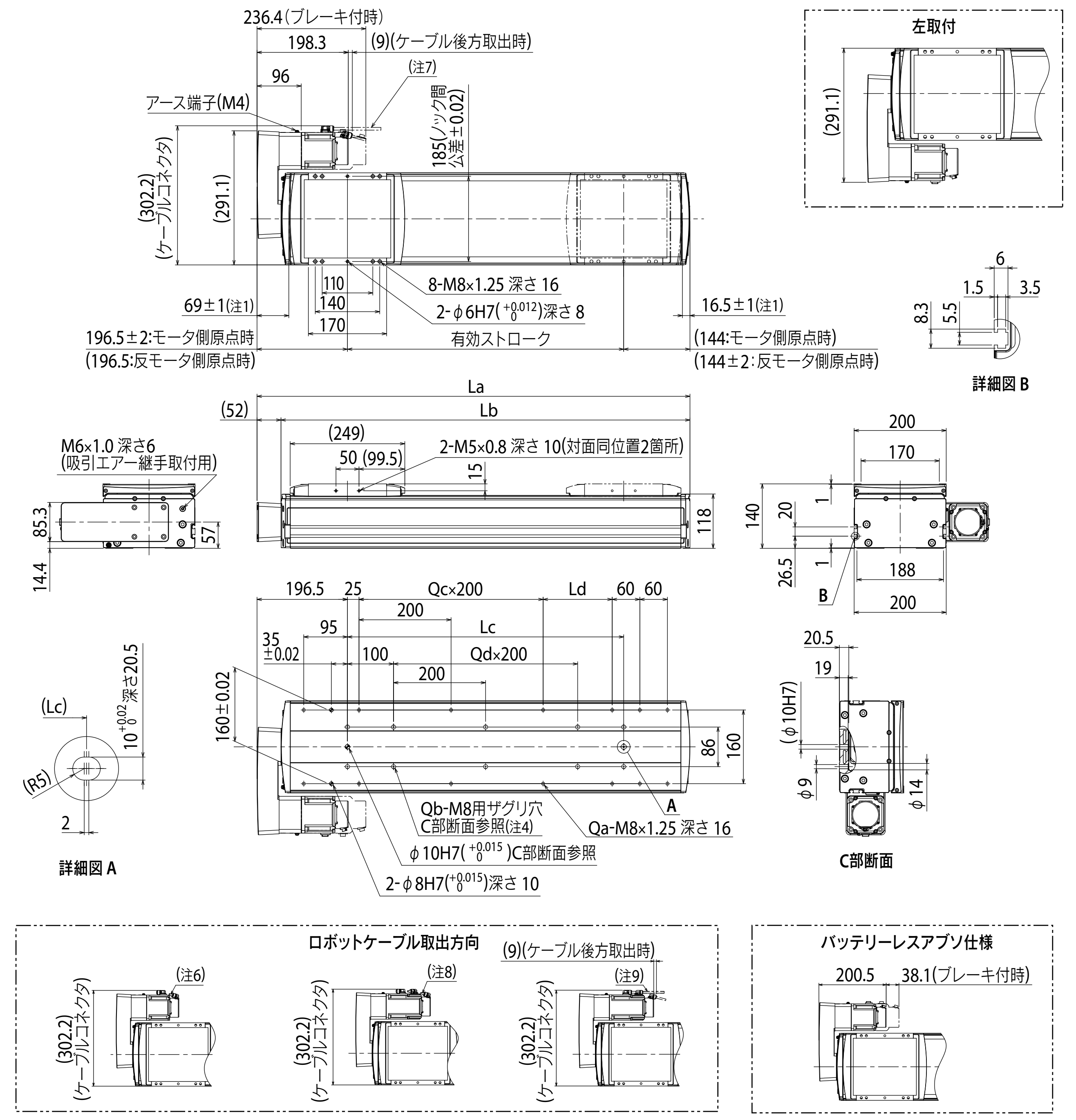




注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。)
注3. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ≪25mm以上≫としてください。
取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ≪架台の厚さ+15mm以下≫を推奨します。
注4. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より1.1kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。
注11. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.143参照)

有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
La	490.8	540.8	590.8	640.8	690.8	740.8	790.8	840.8	890.8	940.8	990.8	1040.8	1090.8	1140.8	1190.8	1240.8	1290.8	1340.8	1390.8	1440.8	1490.8	1540.8	1590.8	1640.8	1690.8	1740.8	1790.8	1840.8
Lb	388.5	438.5	488.5	538.5	588.5	638.5	688.5	738.5	788.5	838.5	888.5	938.5	988.5	1038.5	1088.5	1138.5	1188.5	1238.5	1288.5	1338.5	1388.5	1438.5	1488.5	1538.5	1588.5	1638.5	1688.5	1738.5
Lc	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
Ld	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
Qa	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22
Qb	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
Qc	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6
Qd	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
本体質量(Kg)注5	19.1	20.4	21.7	23.0	24.3	25.6	26.9	28.2	29.5	30.7	32.0	33.3	34.6	35.9	37.2	38.5	39.8	41.1	42.3	43.6	44.9	46.2	47.5	48.8	50.1	51.4	52.7	53.9
最高速度(mm/sec) リード40	2400															2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960		840	720		600
最高速度(mm/sec) リード20	1200															1080	960	840	720	660	600	540	480		420	360		300
最高速度(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%

AGXS20 折曲げ（R/L）



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。)
注3. 取付ザグリ穴(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1.1kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。
注11. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.143参照)

有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
La	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	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22
Qb	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
Qc	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6
Qd	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
本体質量(Kg)注5	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
最高速度(mm/sec) リード40	2400															2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960		840	720		600
最高速度(mm/sec) リード20	1200															1080	960	840	720	660	600	540	480		420	360		300
最高速度(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。

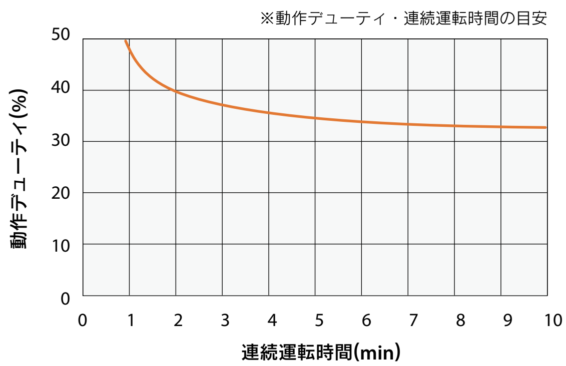
モータ負荷率の確認方法はコントローラのマニュアルをご参照ください。
また、EP-Managerの情報モニタ画面などをご活用ください。

※動作デューティ

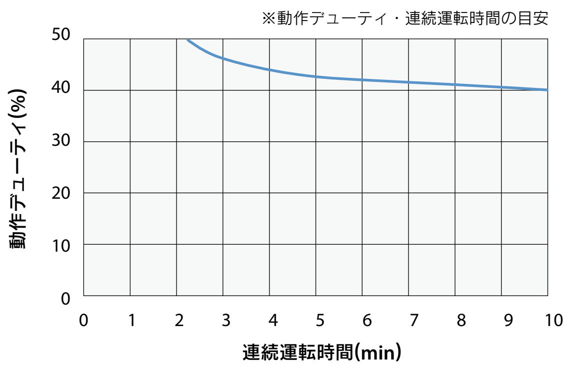
動作デューティ＝{単軸動作時間 / (単軸動作時間 ＋ 単軸休止時間) } * 100 [%]

■ 動作デューティ・連続運転時間(目安)

AGXS07-H [高加減速仕様]



AGXS16-H [高加減速仕様]



ABAR04

Basicモデル　● 単軸ロボット　● ロッドタイプ

■ 注文型式

ABAR04 - [リード指定] [形状] - [モータ仕様] - [ストローク] - [ケーブル長] - [ケーブル取出方向] - EP-01 - [ドライバ] - [回生装置] - [入出力選択] - [バッテリ]

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	ポジショナ	ドライバ: モータ容量	回生装置※2	入出力選択	バッテリ※3
ABAR04	12 : 12 mm	S : ストレート	S : 標準/ブレーキなし	50～500 (50 mmピッチ)	R3 : 3 m	R : モータ後方	EP-01	A10: 200W以下	無記入: なし	EP: EtherNet/IP™	B : 有り
	6 : 6 mm	R : 右折曲げ	BK : 標準/ブレーキ付き		R5 : 5 m	F : モータ前方			R: EP-RU付き	PT: PROFINET	N : なし
		L : 左折曲げ	BL : バッテリーレスアブソ/ブレーキなし		R10 : 10 m					ES: EtherCAT	
			BKBL : バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き							NS: NPN	
										CC : CC-Link	

※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は回生装置が必要です。
※3. モータ仕様が標準(S、BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。

■ 基本仕様

モータ出力 AC		50 W	
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm	
減速機構		転造ボールねじ φ10 (C7級)	
ストローク		50 mm～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	25 kg
	垂直	3 kg	5 kg
最大押付力		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.135 をご参照ください。

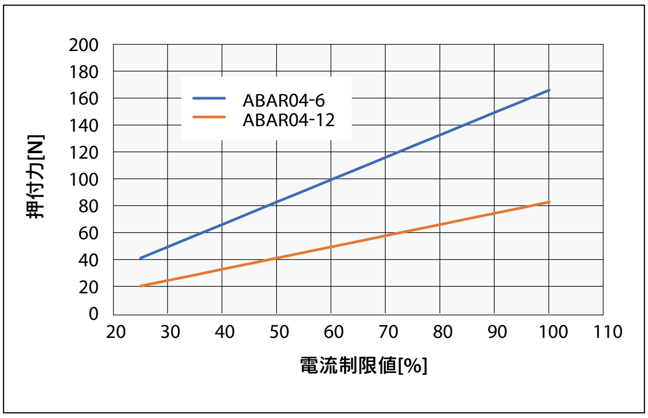
■ 適用コントローラ

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)

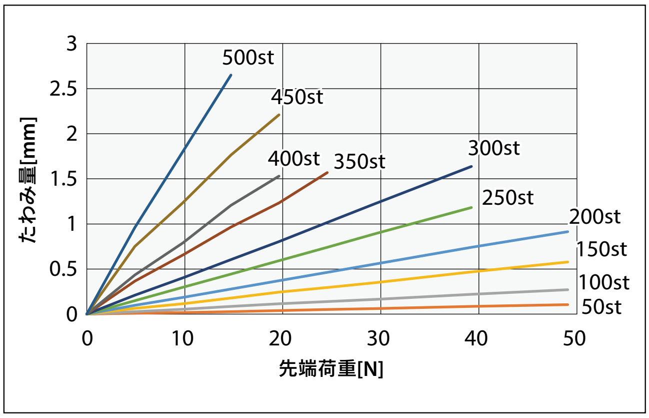
押付運転時の押付力は下記グラフをご参照ください。

※ 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。



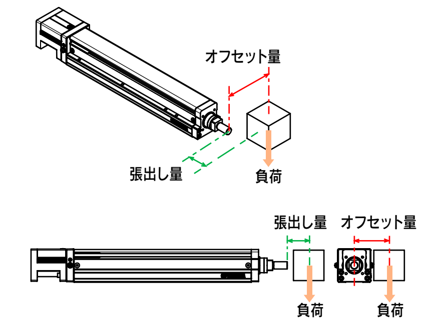
ご確認はこちらから

▶ 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。詳細はP.12でご確認ください。

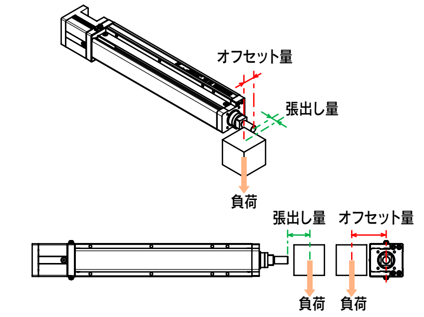
■許容可搬質量

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。

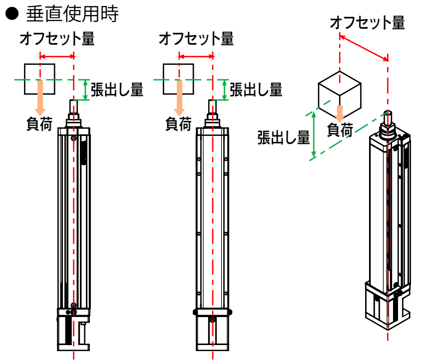
● 水平使用時



● 壁掛使用時

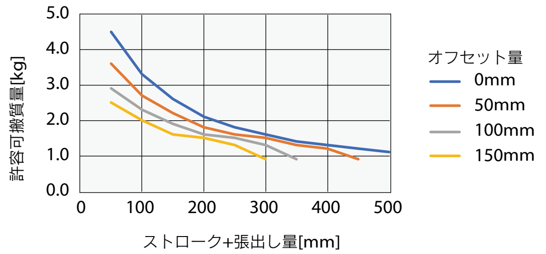


● 垂直使用時

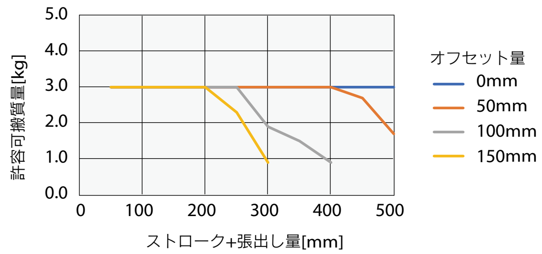


※1. 下記を超える質量の搬送物を可搬する際には外付けサポートガイドを適用ください。
　ロッドに不必要な負荷が掛からないように、サポートガイドはフレキシブルな取り付けとしてください。
※2. ガイド寿命5000 km時の値です。

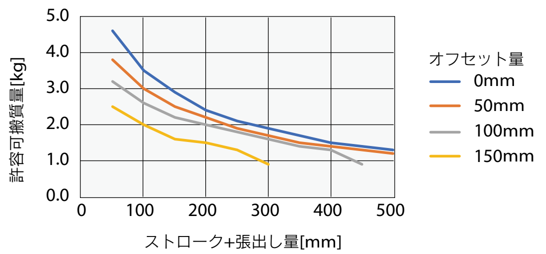
水平 / 壁掛　ABAR04-12



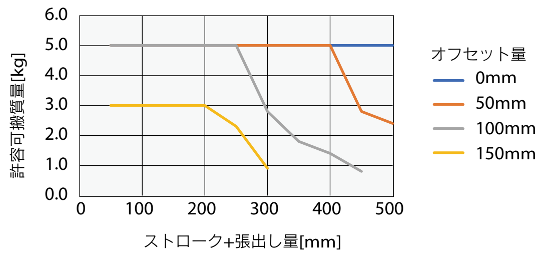
垂直　ABAR04-12



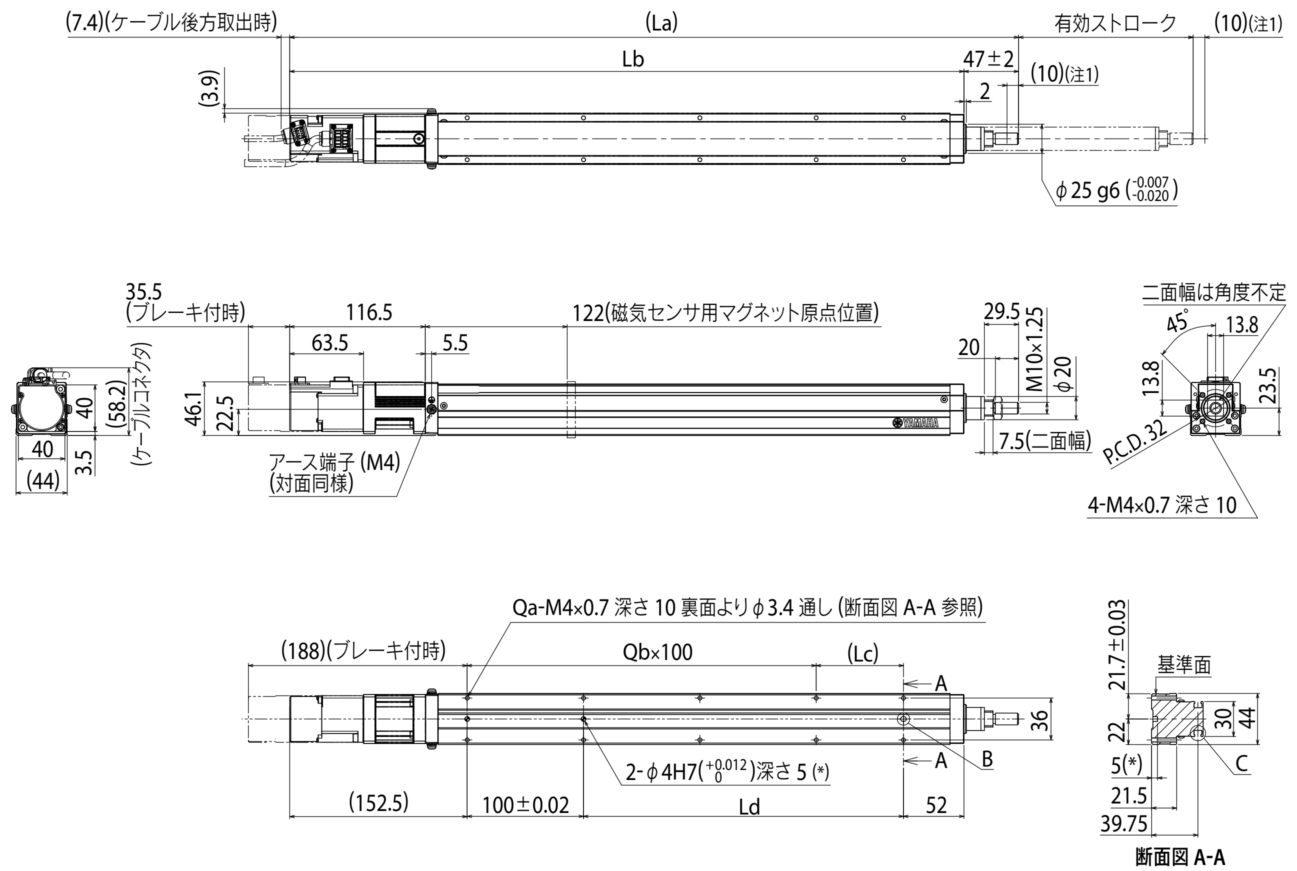
水平 / 壁掛　ABAR04-6

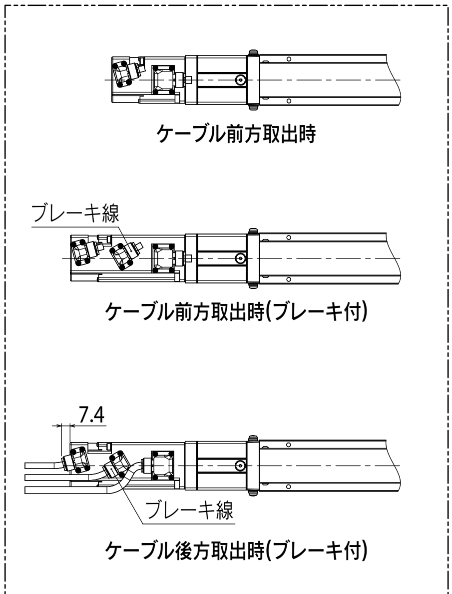


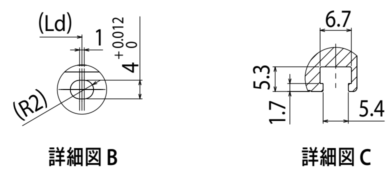
垂直　ABAR04-6

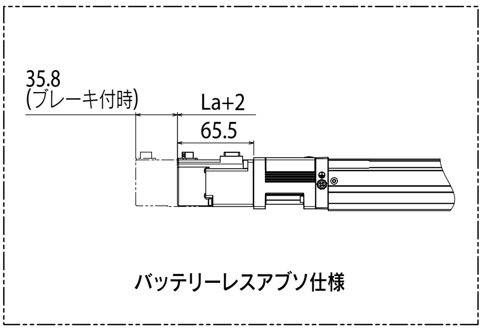


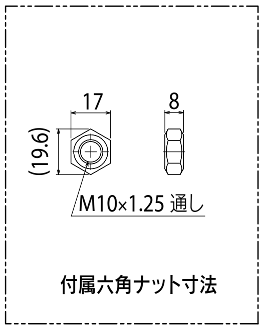
ABAR04　ストレート（S）







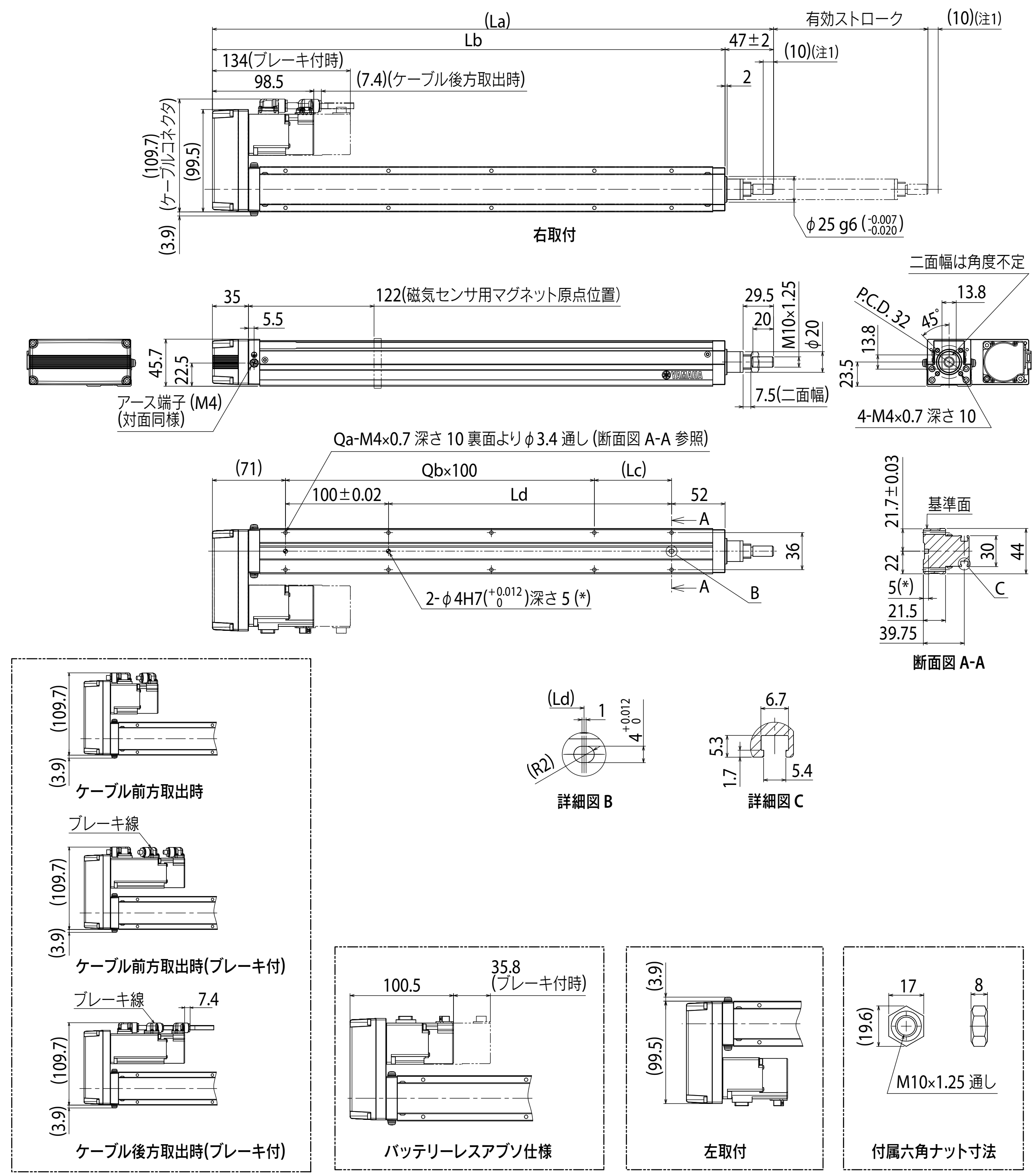




注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M3×0.5>は、首下長さ≪30 mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M4×0.7>は、首下長さ≪架台の厚さ＋10mm以下≫を推奨します。
注4. ブレーキ付モータ時は、本体質量が0.2kg増加します。
注5. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定:R30 / 可動:R50です。仕様により取出方向が異なります。
注6. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.143参照)
　　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は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M3×0.5>は、首下長さ≪30mm以上≫を推奨します。
取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M4×0.7>は、首下長さ≪架台の厚さ＋10mm以下≫を推奨します。
注4. 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.143参照)
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%

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	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	ポジショナ	ドライバ:モータ容量	回生装置※2	入出力選択	バッテリ※3
ABAR05	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:バッテリーレスアブソ/ブレーキなし BKBL:バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き	50～600 (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. 垂直使用時で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300～400mmストロークの場合は回生装置が必要です。
※3. モータ仕様が標準(S、BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。

基本仕様

項目		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	50 kg
	垂直	4 kg	8 kg	16 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 °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.136 をご参照ください。

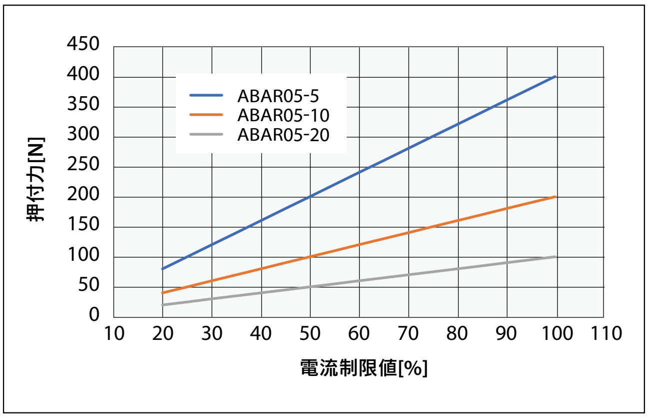
適用コントローラ

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)

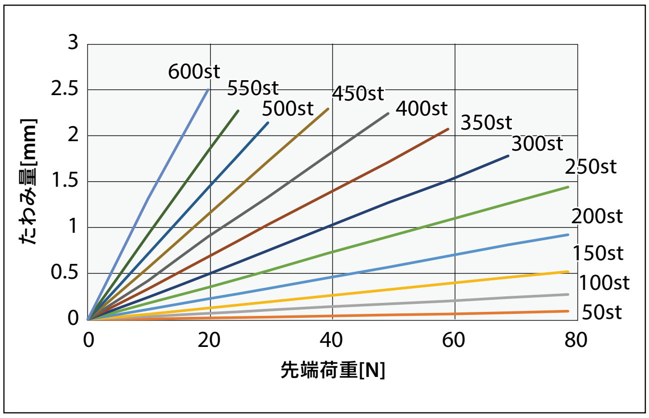
押付運転時の押付力は下記グラフをご参照ください。

※ 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。



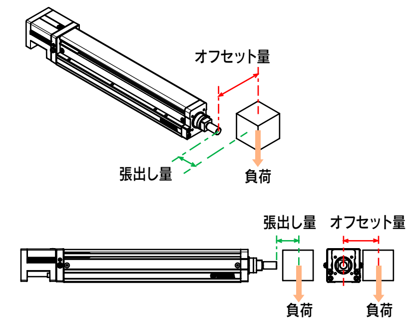
ご確認はこちらから

▶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。詳細はP.12でご確認ください。

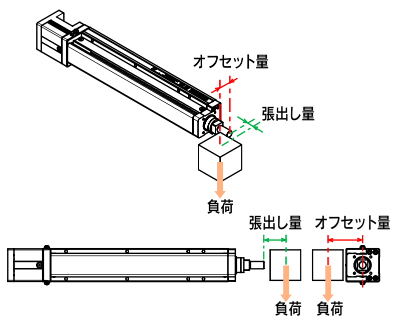
■許容可搬質量

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。

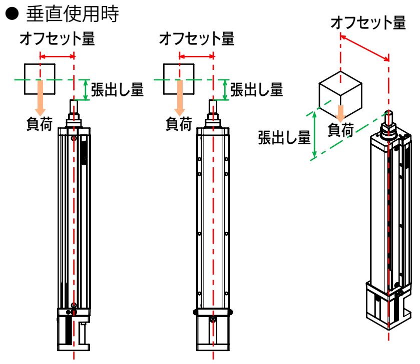
● 水平使用時



● 壁掛使用時

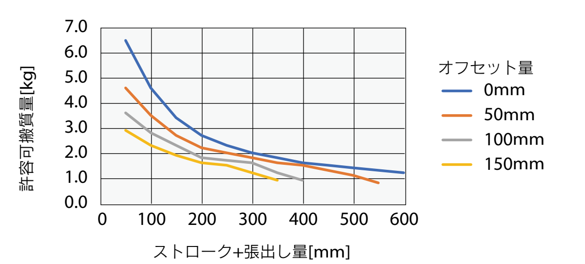


● 垂直使用時

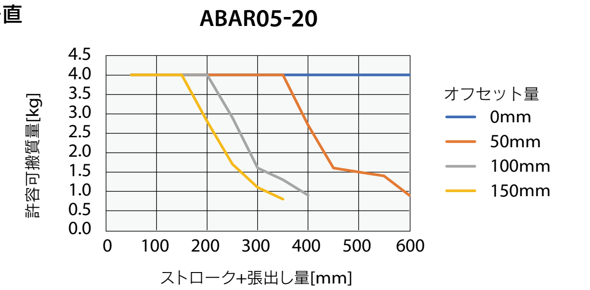


※1. 下記を超える質量の搬送物を可搬する際には外付けサポートガイドを適用ください。
ロッドに不必要な負荷が掛からないように、サポートガイドはフレキシブルな取り付けとしてください。
※2. ガイド寿命5000 km時の値です。

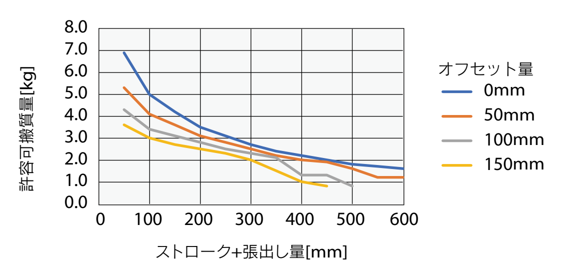
水平 / 壁掛



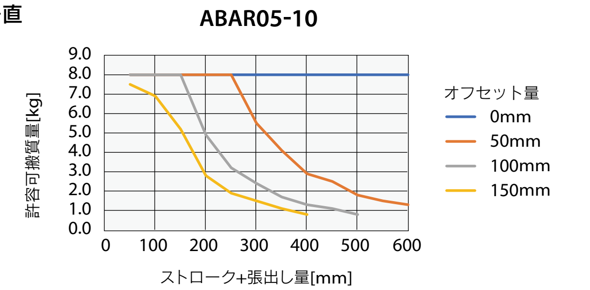
垂直



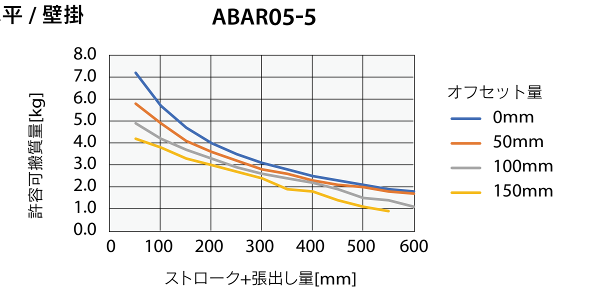
水平 / 壁掛



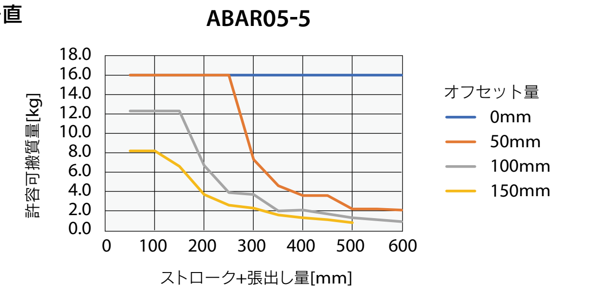
垂直



水平 / 壁掛

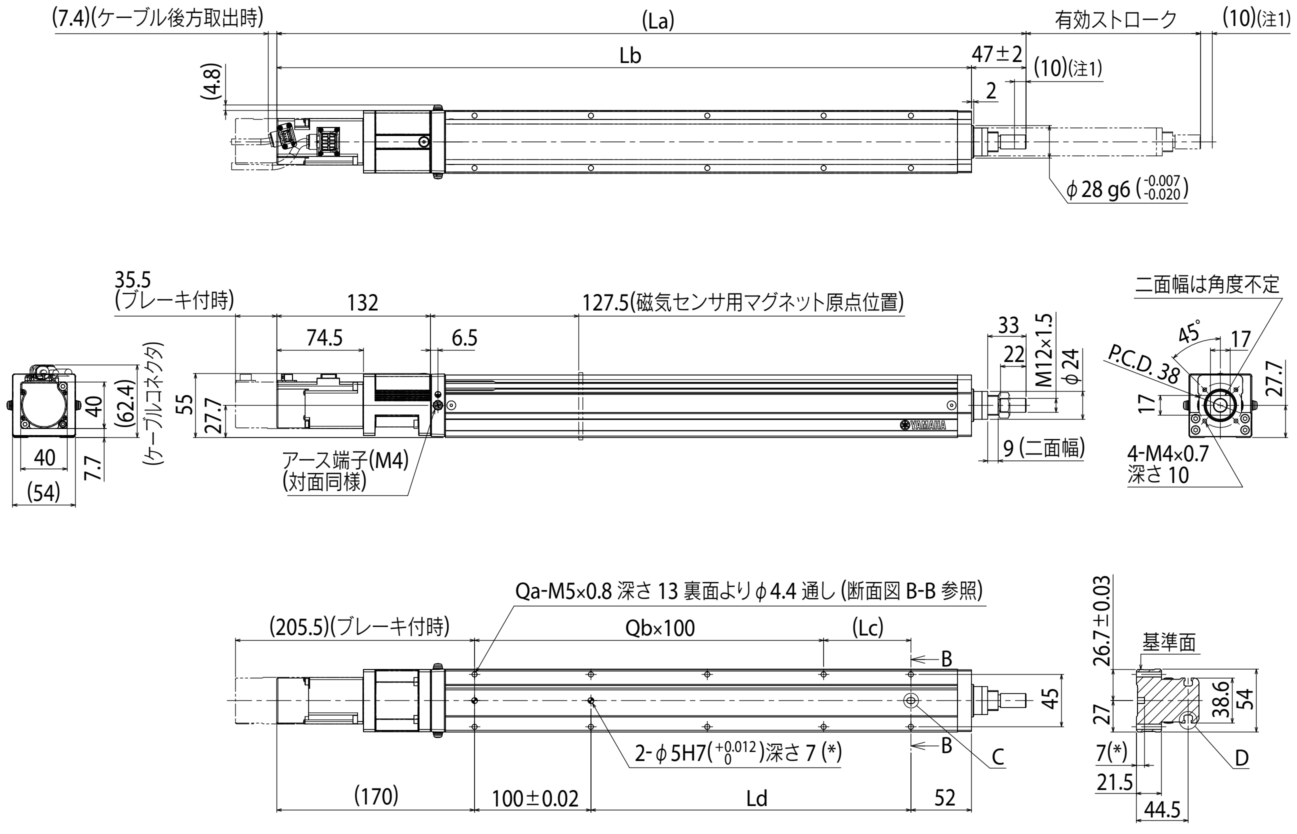


垂直

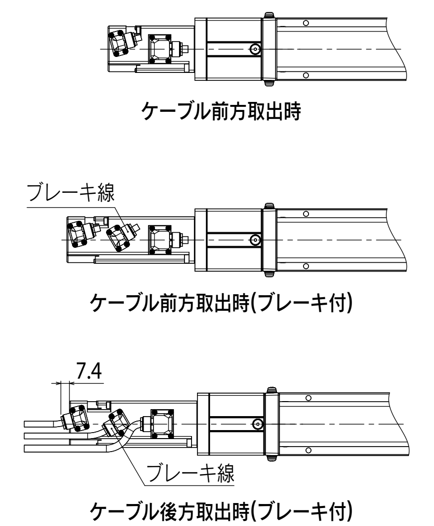


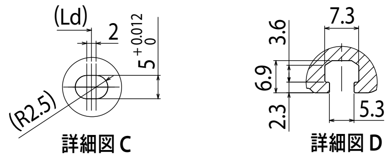
適用コントローラ EP-01 ▶ 146

ABAR05　ストレート（S）

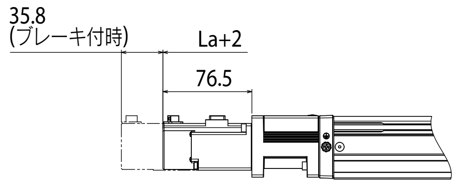


断面図 B-B

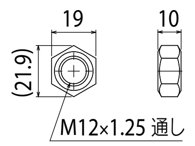




詳細図 C　　詳細図 D



バッテリーレスアブソ仕様

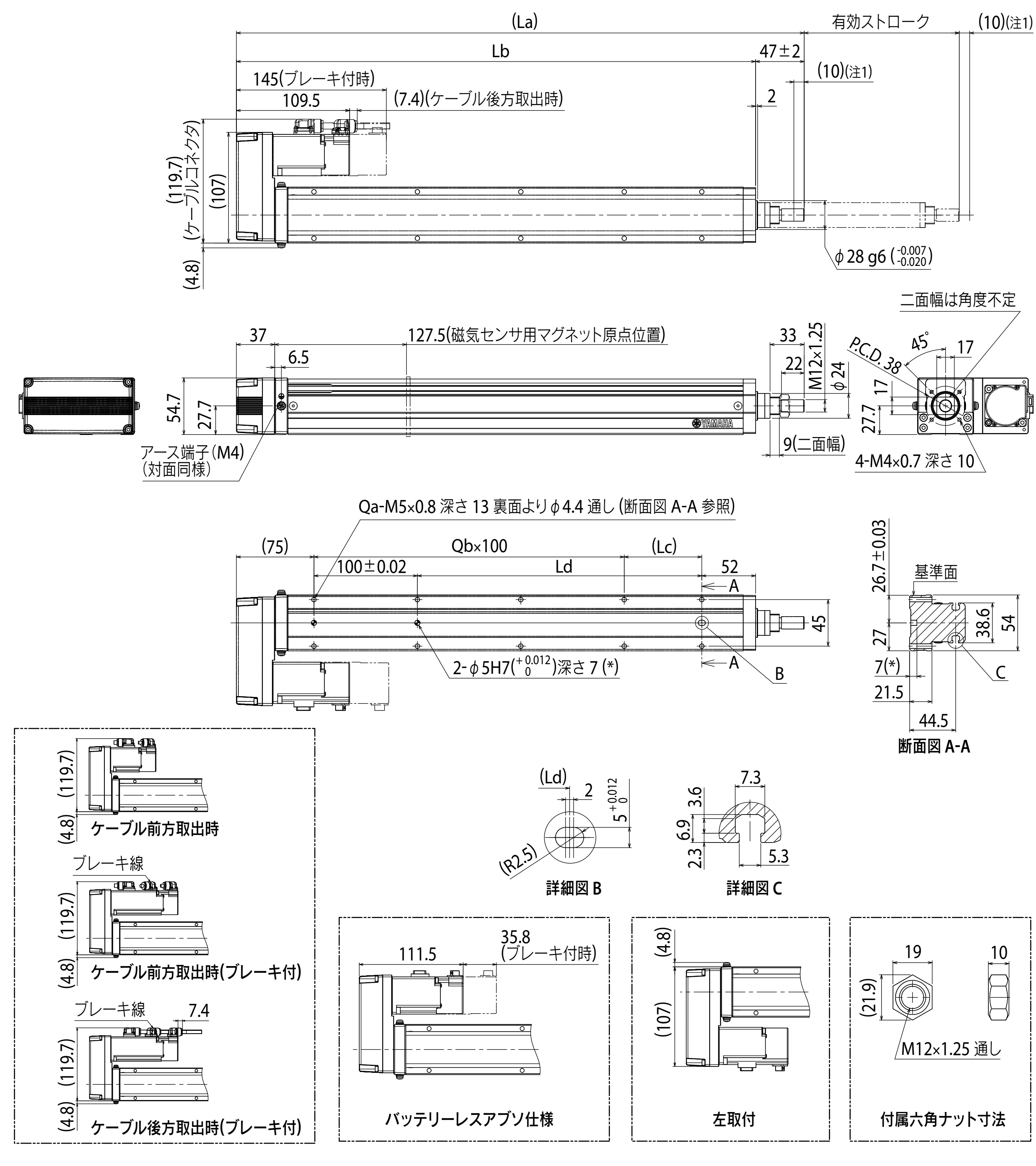


付属六角ナット寸法

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M3×0.5>は、首下長さ≪30mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M4×0.7>は、首下長さ≪架台の厚さ＋10mm以下≫を推奨します。
注4. 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.143参照)
　　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)注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は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M3×0.5>は、首下長さ≪30mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M4×0.7>は、首下長さ≪架台の厚さ＋10mm以下≫を推奨します。
注4. 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.143参照）
　　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)注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	-	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	-	ポジショナ	-	ドライバ:モータ容量	-	回生装置※2	-	入出力選択	-	バッテリ※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：バッテリーレスアブソ/ブレーキなし BKBL：バッテリーレスアブソ/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. モータ仕様が標準（S、BK）の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。

■ 基本仕様

項目		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	80 kg
	垂直	8 kg	20 kg	30 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 °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.138 をご参照ください。

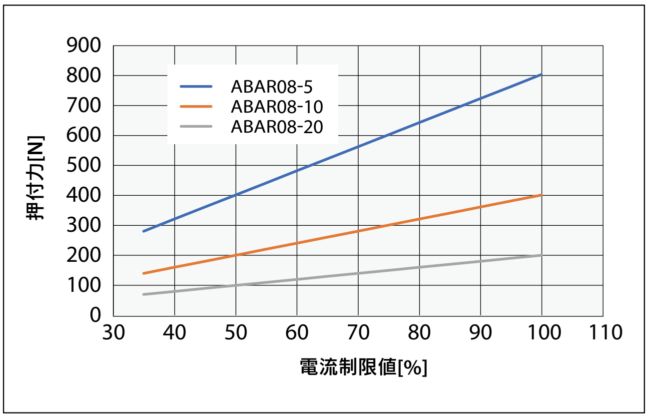
■ 適用コントローラ

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）

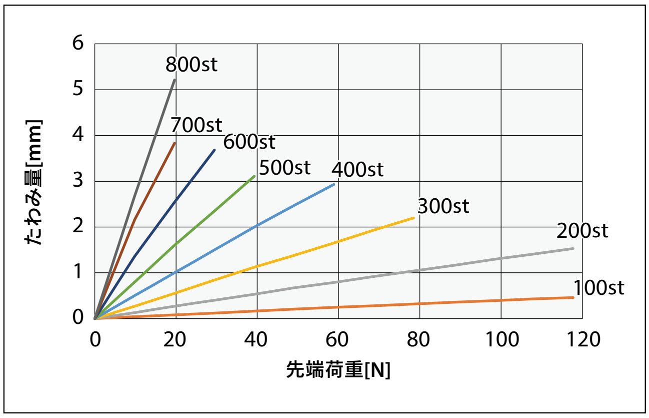
押付運転時の押付力は下記グラフをご参照ください。

※ 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。



ご確認はこちらから

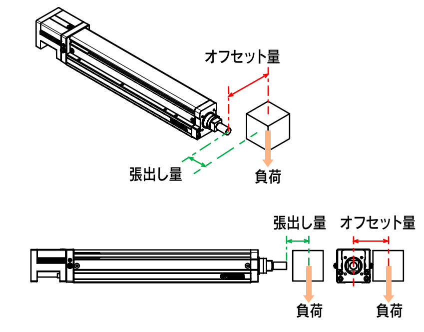
▶ サイクルタイムシミュレーションは弊社メンバーサイトから簡単にできます。詳細はP.12でご確認ください。

特長
モータレス スライダタイプ Basicモデル LBAS
モータレス スライダタイプ Advancedモデル LGXS
モータレス ロッドタイプ Basicモデル LBAR
モータ付き スライダタイプ Basicモデル ABAS
モータ付き スライダタイプ Advancedモデル AGXS
モータ付き ロッドタイプ Basicモデル ABAR
加速度/減速度 許容慣性モーメント
オプション
単軸ロボット ポジショナ EP-01

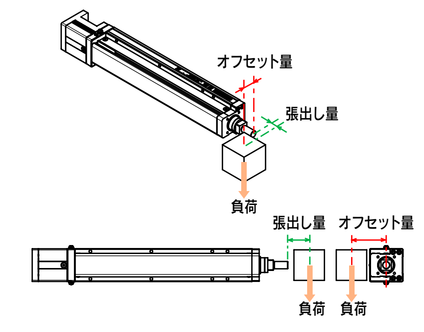
■許容可搬質量

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。

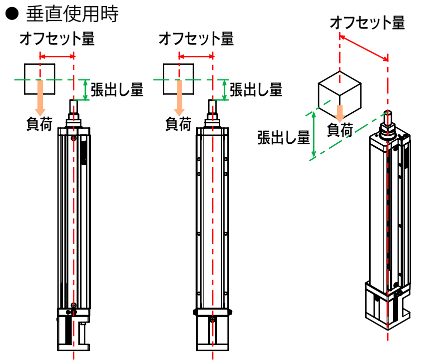
● 水平使用時



● 壁掛使用時

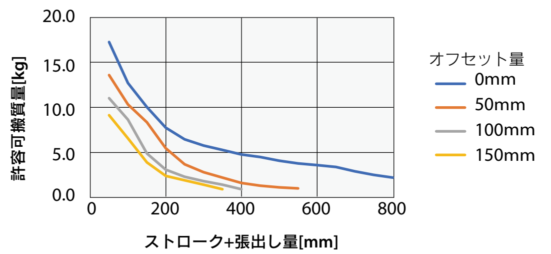


● 垂直使用時

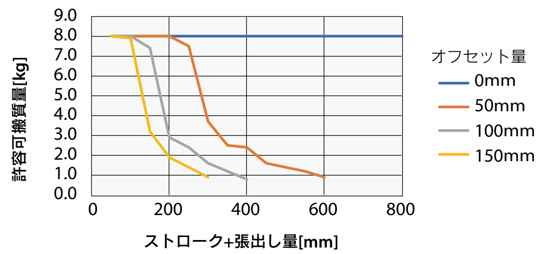


※1. 下記を超える質量の搬送物を可搬する際には外付けサポートガイドを適用ください。
　ロッドに不必要な負荷が掛からないように、サポートガイドはフレキシブルな取り付けとしてください。
※2. ガイド寿命5000 km時の値です。

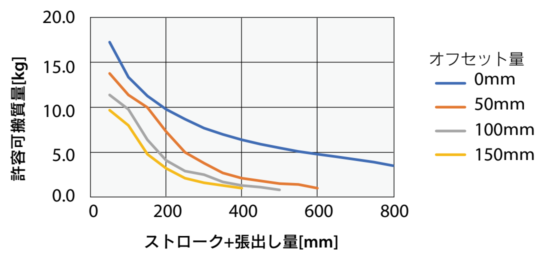
水平 / 壁掛　**ABAR08-20**



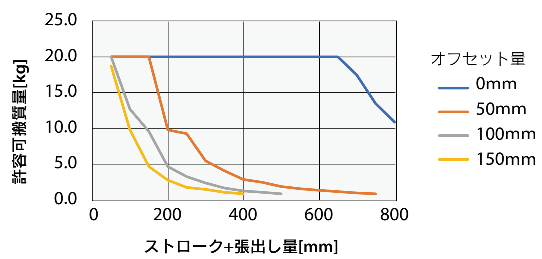
垂直　**ABAR08-20**



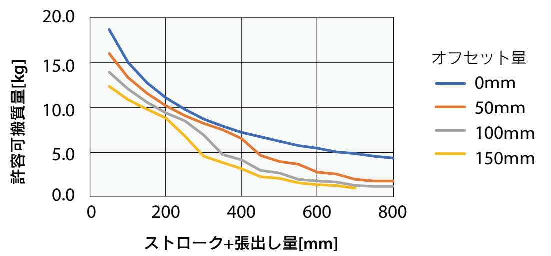
水平 / 壁掛　**ABAR08-10**



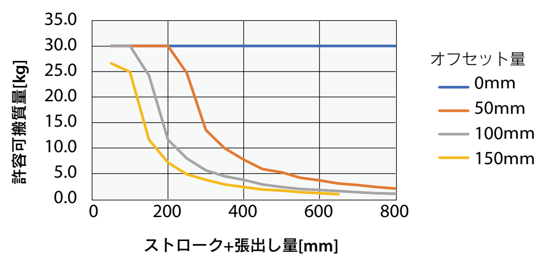
垂直　**ABAR08-10**



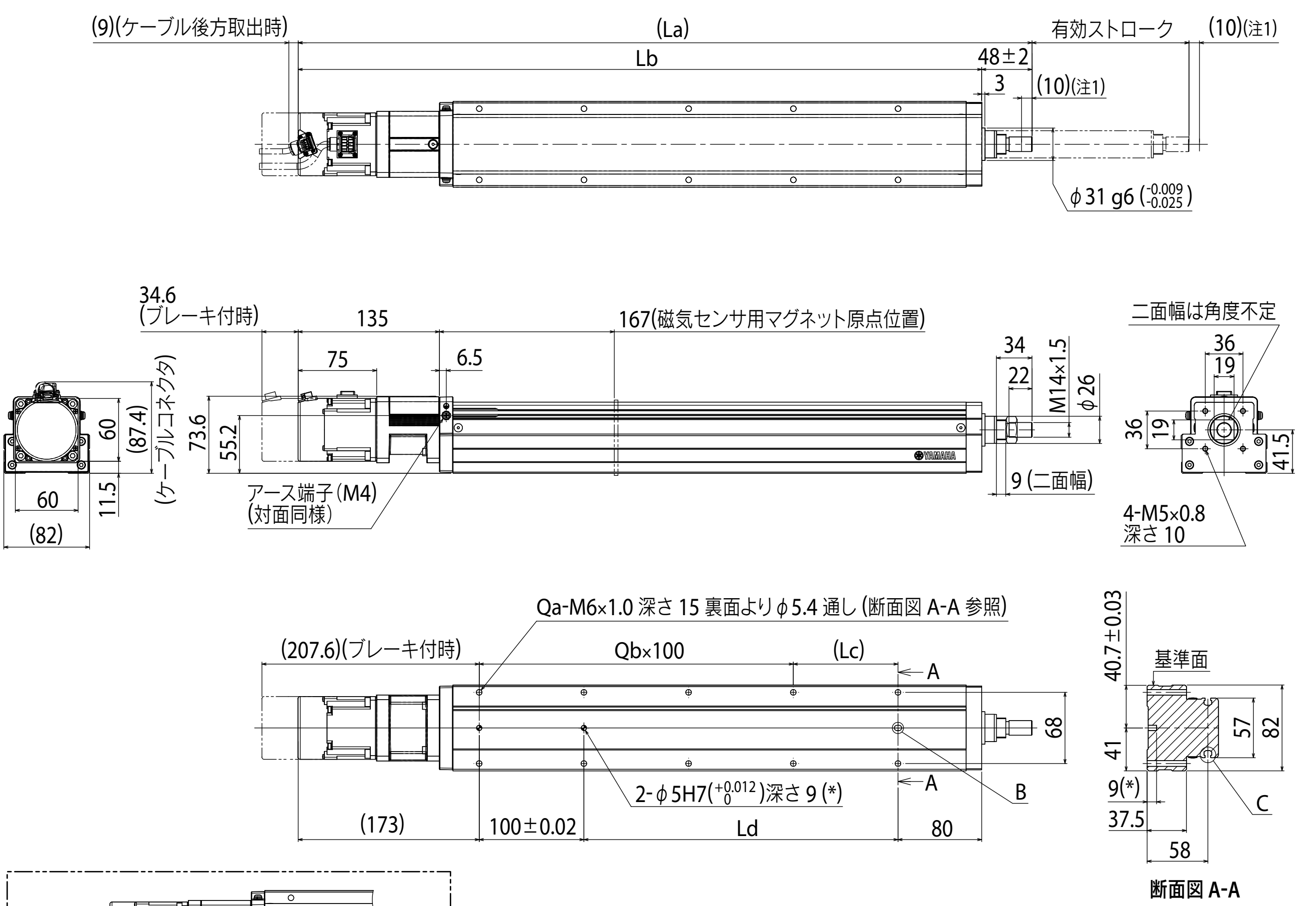
水平 / 壁掛　**ABAR08-5**

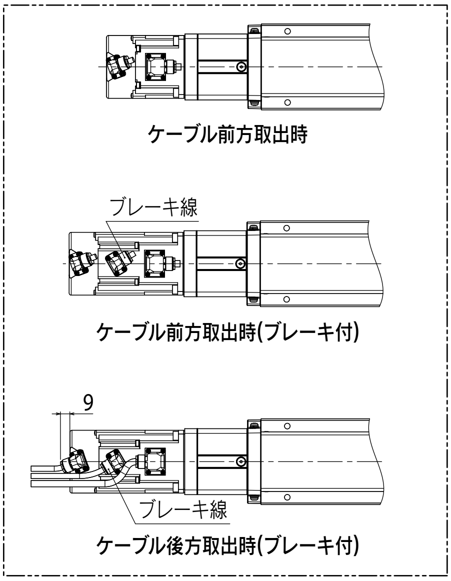


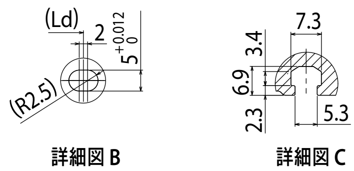
垂直　**ABAR08-5**

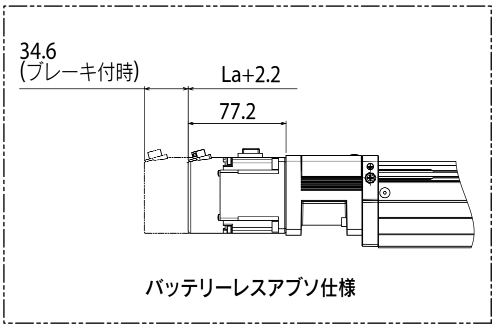


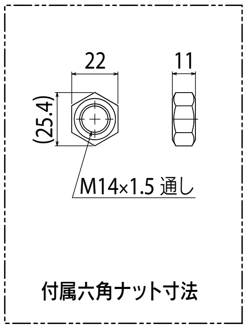
ABAR08　ストレート（S）









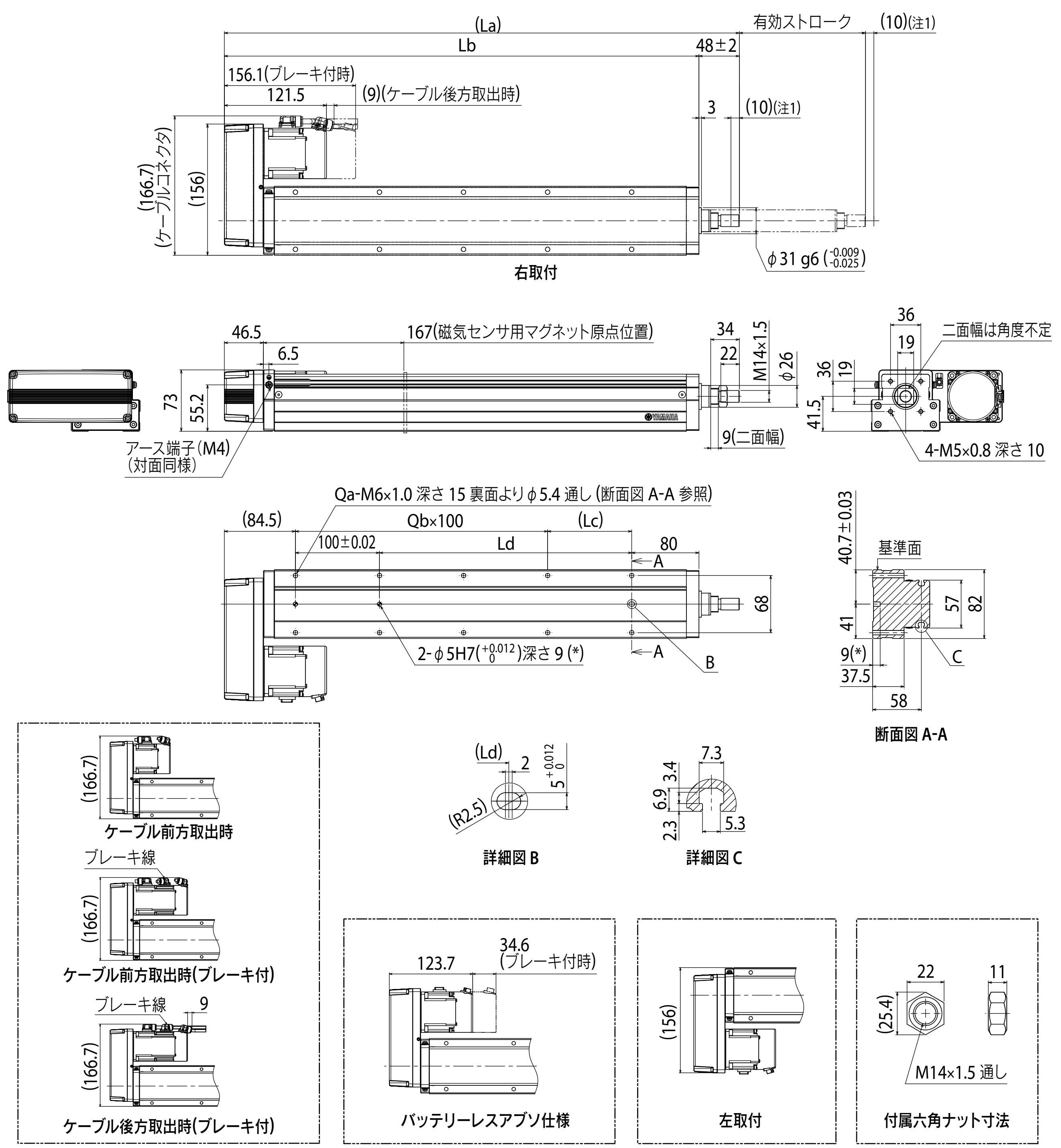


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M5×0.8>は、首下長さ≪45mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪架台の厚さ＋15mm以下≫を推奨します。
注4. ブレーキ付モータ時は、本体質量が0.4kg増加します。
注5. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定:R30 / 可動:R50 です。仕様により取出方向が異なります。
注6. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.143参照)
　　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) 注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%

適用コントローラ EP-01 ▶ 146

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は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M5×0.8>は、首下長さ≪45mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪架台の厚さ＋15mm以下≫を推奨します。
注4. 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.143参照)
　　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)注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%

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

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]															
機種	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

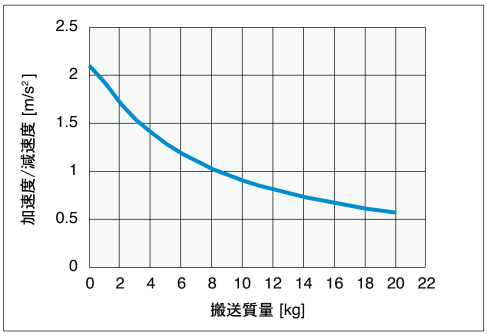
■加速度/減速度

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/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
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			

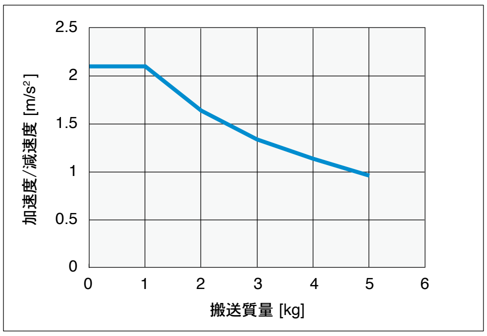
● 搬送質量ー加速度/減速度グラフ(目安)

LBAS04-6 / ABAS04-6

水平 / 壁掛

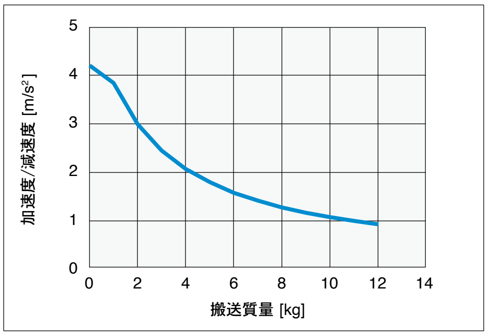


垂直

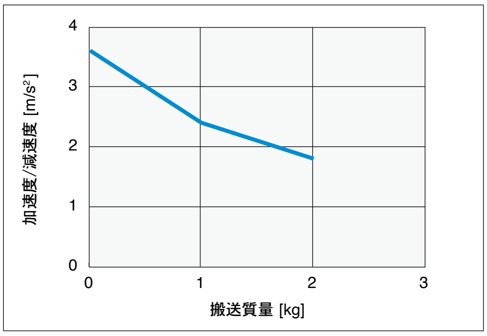


LBAS04-12 / ABAS04-12

水平 / 壁掛



垂直



LBAS05

■ 慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]															
機種	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

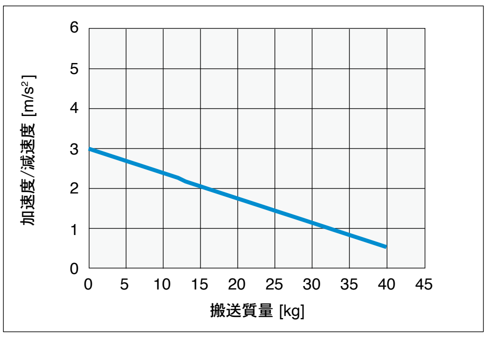
■ 加速度/減速度

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/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
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					

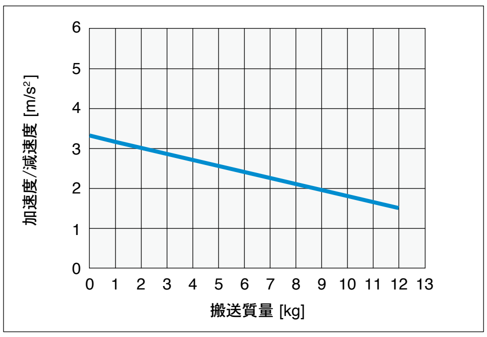
● 搬送質量ー加速度/減速度グラフ(目安)

LBAS05-5 / ABAS05-5

水平 / 壁掛



垂直

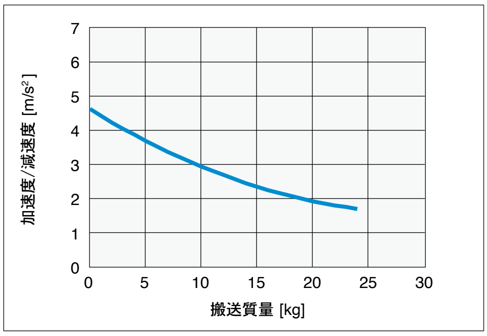


加速度/減速度・慣性モーメント（Basicモデル）

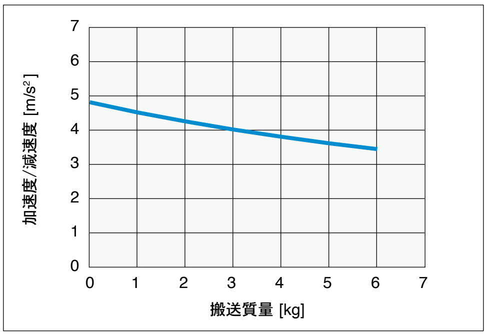
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

LBAS05-10 / ABAS05-10

水平 / 壁掛

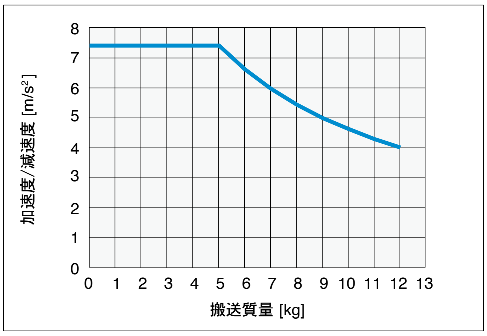


垂直

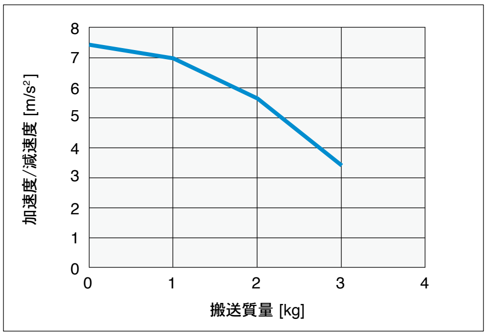


LBAS05-20 / ABAS05-20

水平 / 壁掛



垂直



LBAS08

■慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]																				
機種	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

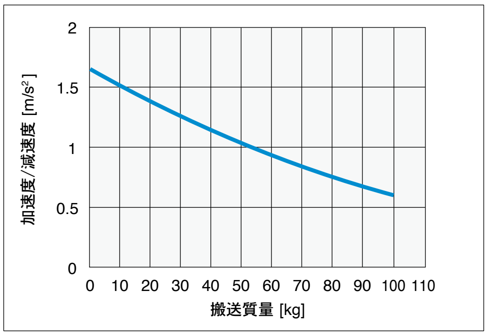
機種	LBAS08-5/ABAS08-5		LBAS08-10/ABAS08-10		LBAS08-20/ABAS08-20	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	1.65	1.65	6.09	4.79	8.51	8.5
1	1.63	1.62	5.97	4.54	8.2	7.39
2	1.62	1.59	5.86	4.31	7.9	6.42
3	1.6	1.57	5.74	4.09	7.61	5.59
4	1.59	1.54	5.63	3.88	7.33	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			
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					

加速度/減速度・慣性モーメント（Basicモデル）

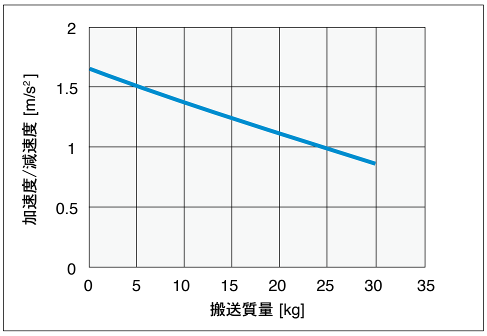
● 搬送質量ー加速度/減速度グラフ(目安)

LBAS08-5 / ABAS08-5

水平 / 壁掛

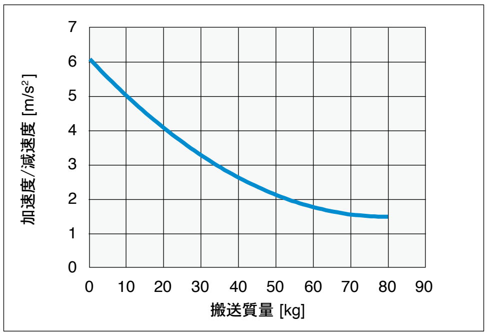


垂直

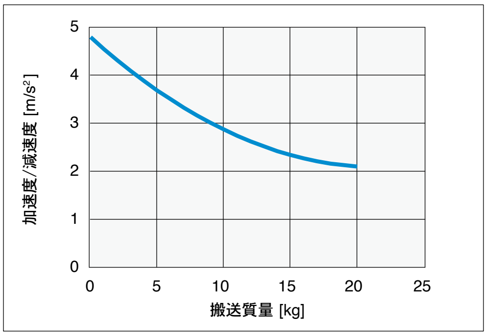


LBAS08-10 / ABAS08-10

水平 / 壁掛

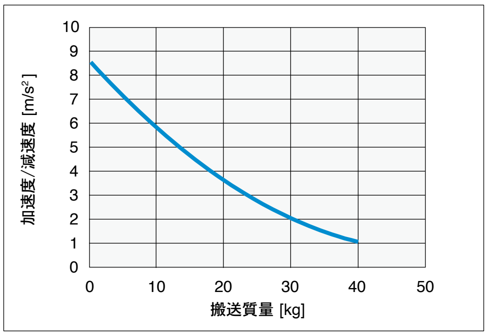


垂直

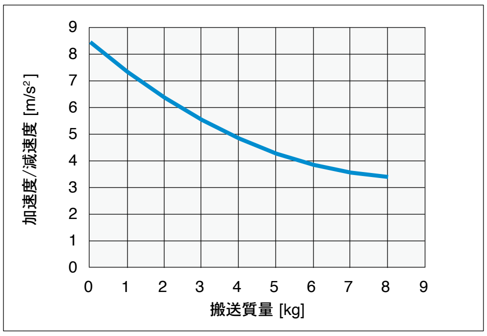


LBAS08-20 / ABAS08-20

水平 / 壁掛



垂直



LBAS12

■慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]																								
機種	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

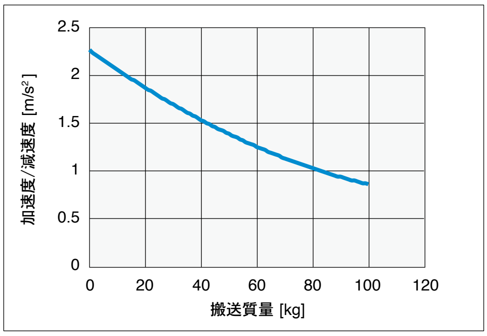
機種	LBAS12-5/ ABAS12-5		LBAS12-10/ ABAS12-10		LBAS12-20/ ABAS12-20		LBAS12-32/ ABAS12-32	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	2.27	1.9	6.89	3.29	6.59	8.11	9.75	9.75
1	2.24	1.87	6.78	3.26	6.53	7.85	9.75	9.75
2	2.22	1.84	6.67	3.24	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		3.39		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					
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							

加速度/減速度・慣性モーメント（Basicモデル）

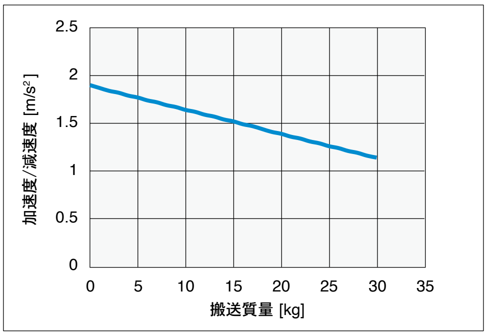
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

LBAS12-5 (200W) / ABAS12-5

水平 / 壁掛

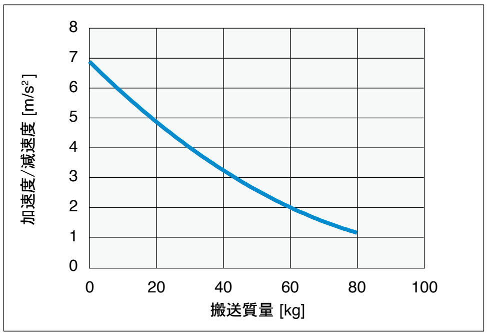


垂直

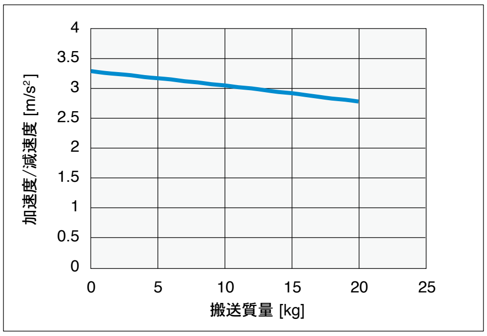


LBAS12-10 (200W) / ABAS12-10

水平 / 壁掛

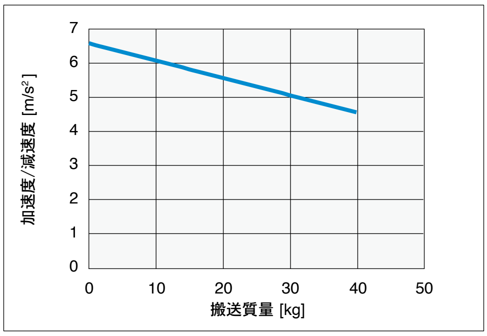


垂直

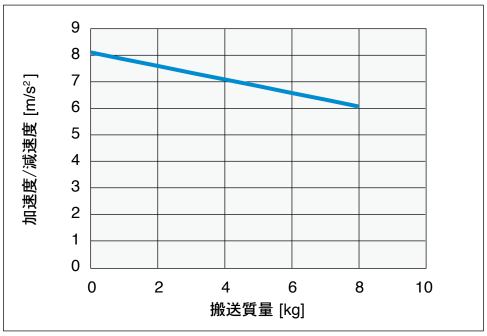


LBAS12-20 (200W) / ABAS12-20

水平 / 壁掛

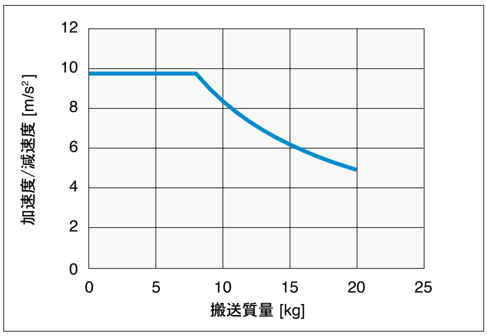


垂直

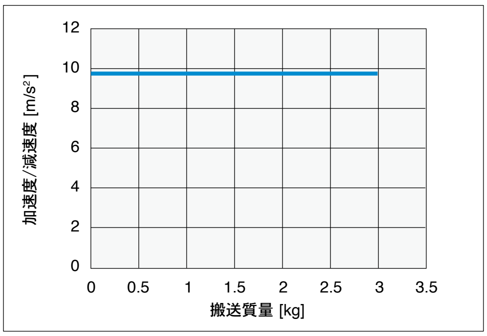


LBAS12-32 (200W) / ABAS12-32

水平 / 壁掛



垂直



LBAS12 (400W) ABAS12H

■ 加速度/減速度

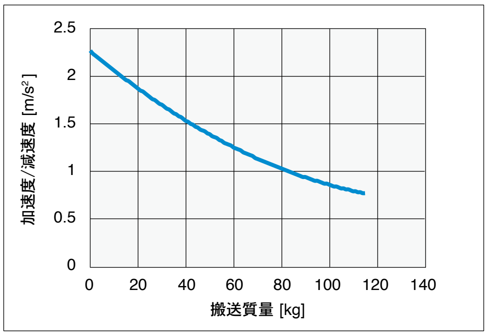
機種	LBAS12-5/ ABAS12H-5		LBAS12-10/ ABAS12H-10		LBAS12-20/ ABAS12H-20		LBAS12-32/ ABAS12H-32	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	2.27	1.9	8.61	3.29	9.73	8.11	9.75	9.75
1	2.24	1.87	8.47	3.26	9.53	7.85	9.75	9.75
2	2.22	1.84	8.33	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					
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							

加速度/減速度・慣性モーメント（Basicモデル）

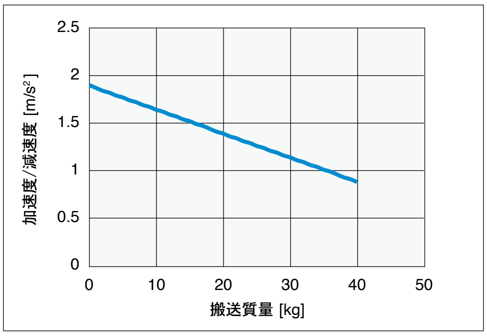
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

LBAS12-5 (400W) / ABAS12H-5

水平 / 壁掛

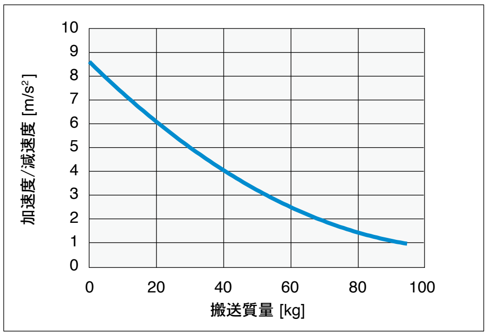


垂直

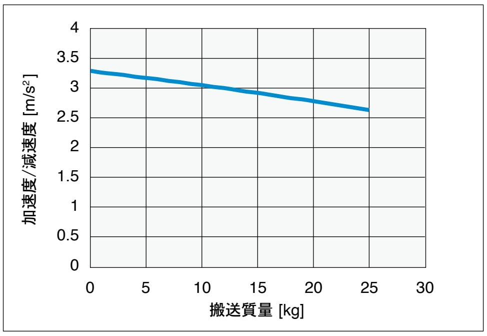


LBAS12-10 (400W) / ABAS12H-10

水平 / 壁掛

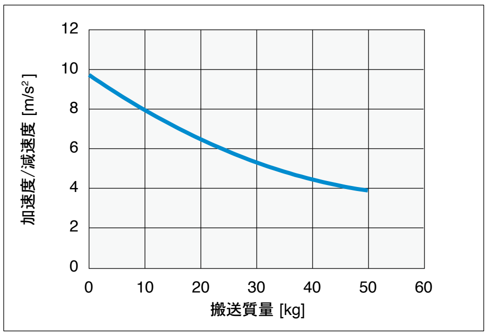


垂直

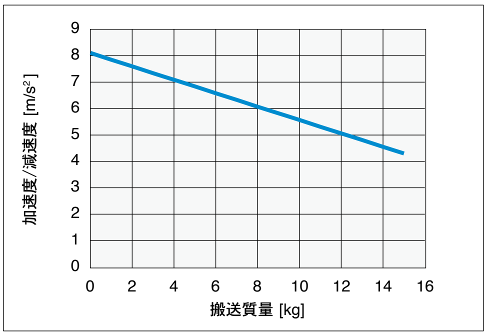


LBAS12-20 (400W) / ABAS12H-20

水平 / 壁掛

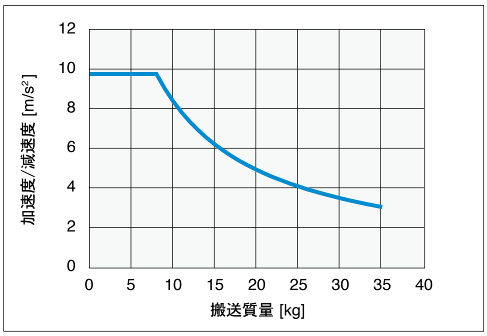


垂直

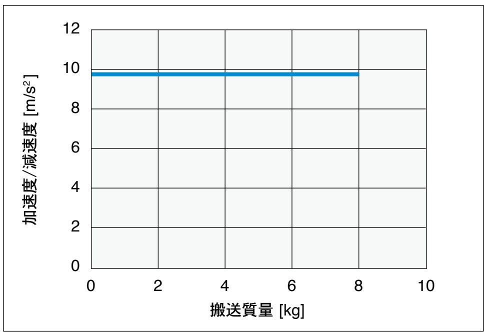


LBAS12-32 (400W) / ABAS12H-32

水平 / 壁掛



垂直



LGXS05

■慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]															
機種	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

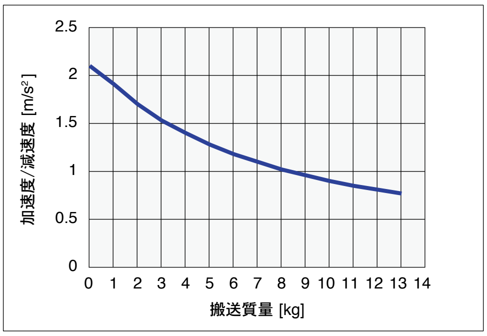
■加速度/減速度

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/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
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					

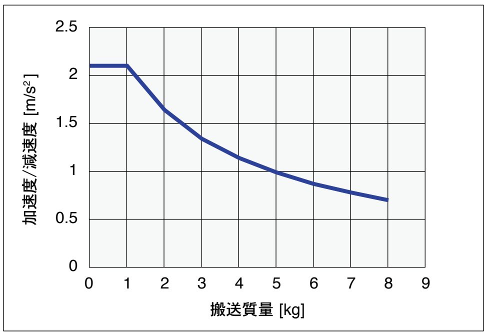
● 搬送質量ー加速度/減速度グラフ（目安）

LGXS05-5 / AGXS05-5

水平 / 壁掛

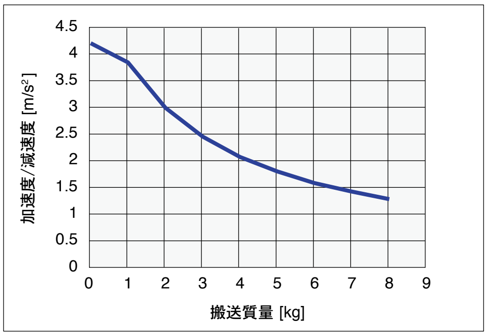


垂直

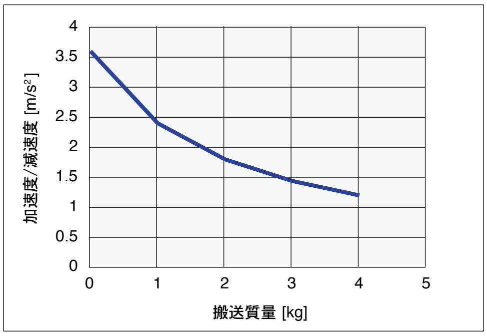


LGXS05-10 / AGXS05-10

水平 / 壁掛

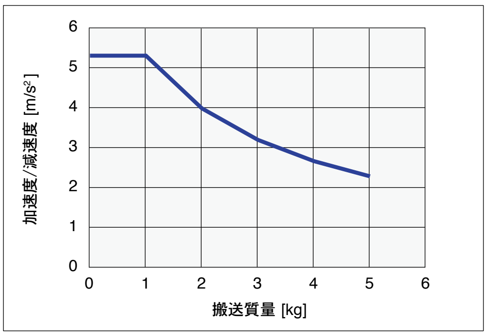


垂直

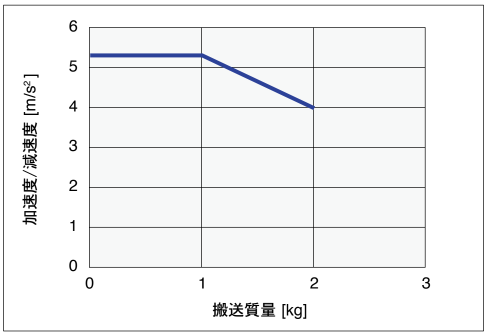


LGXS05-20 / AGXS05-20

水平 / 壁掛



垂直



LGXS05 AGXS05-H 高加減速仕様

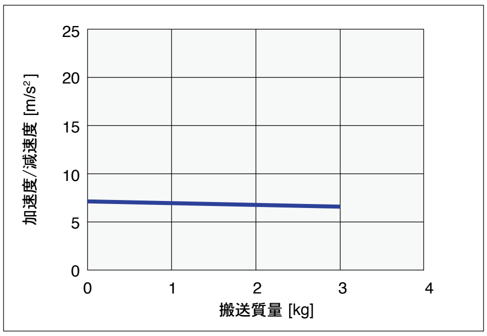
■加速度/減速度

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/s²]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
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	
3	6.66	10.91			

● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

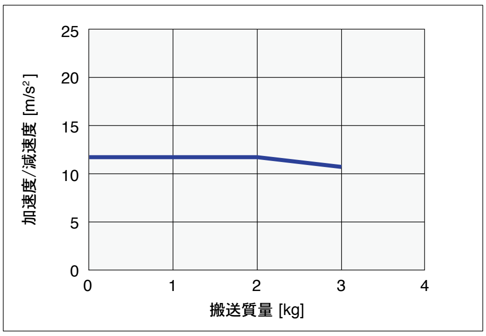
LGXS05-5 / AGXS05-H5

垂直

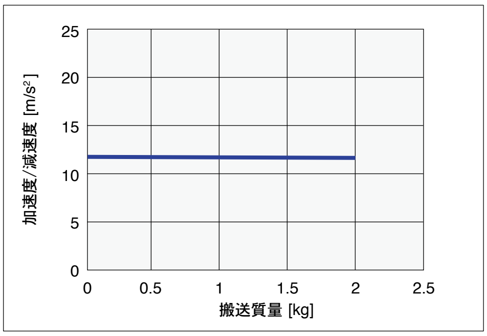


LGXS05-10 / AGXS05-H10

水平 / 壁掛

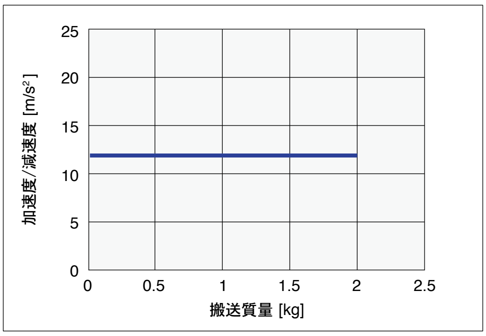


垂直

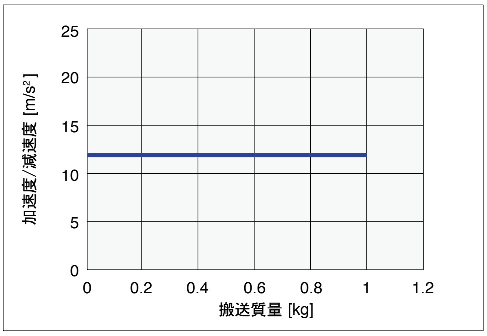


LGXS05-20 / AGXS05-H20

水平 / 壁掛



垂直



LGXS05L

■慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]														
機種	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

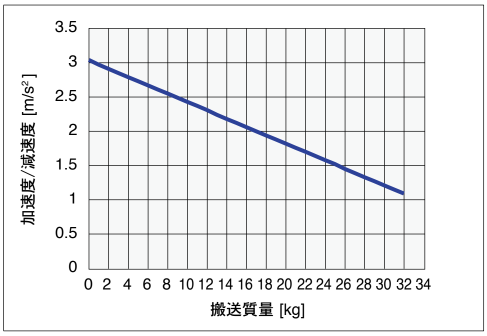
機種	LGXS05L-5/ AGXS05L-5		LGXS05L-10/ AGXS05L-10		LGXS05L-20/ AGXS05L-20	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	3.04	3.34	4.26	4.86	5.07	5.07
1	2.97	3.18	4.08	4.56	4.86	4.86
2	2.91	3.03	3.9	4.3	4.66	4.66
3	2.85	2.88	3.74	4.06	4.46	4.46
4	2.79	2.73	3.58	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/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
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					

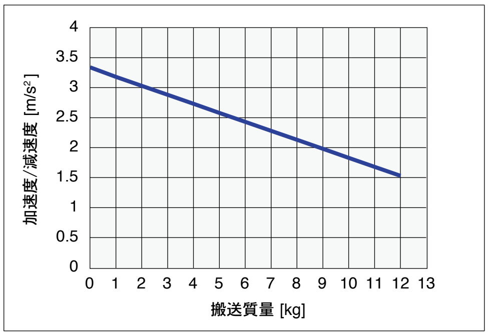
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

LGXS05L-5 / AGXS05L-5

水平 / 壁掛

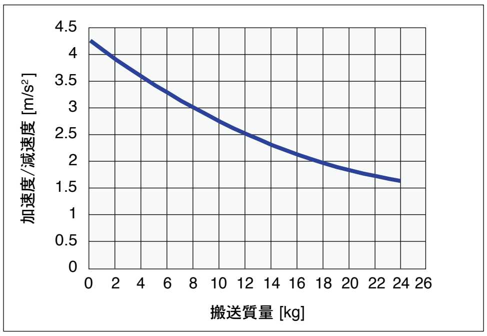


垂直

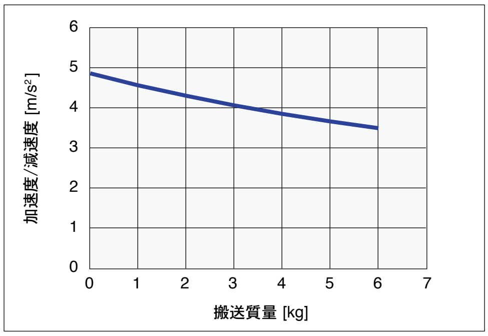


LGXS05L-10 / AGXS05L-10

水平 / 壁掛

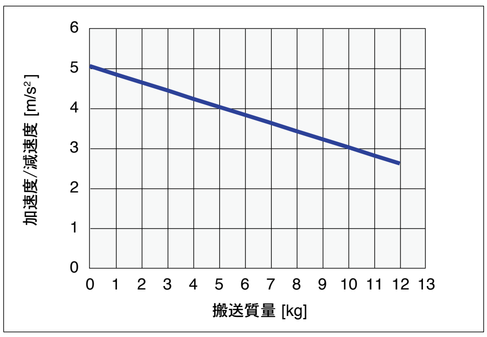


垂直

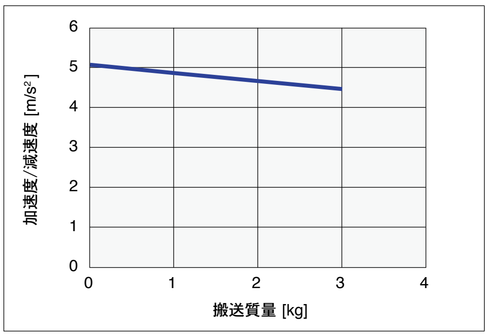


LGXS05L-20 / AGXS05L-20

水平 / 壁掛



垂直



LGXS05L　AGXS05L-H　高加減速仕様

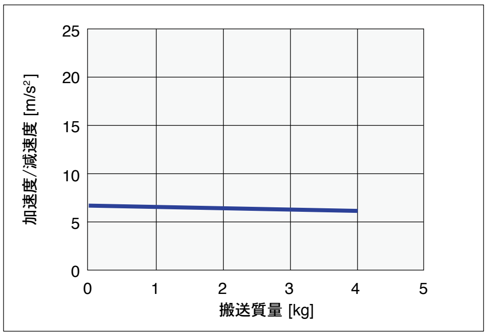
■加速度/減速度

機種	LGXS05L-5/ AGXS05L-H5	LGXS05L-10/ AGXS05L-H10		LGXS05L-20/ AGXS05L-H20	
	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
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)

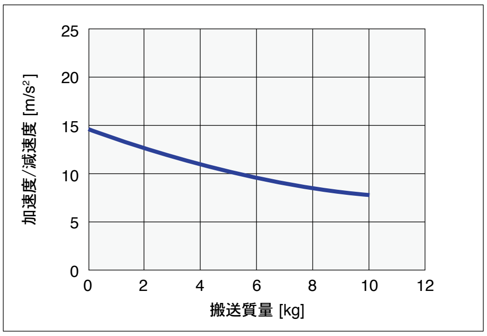
LGXS05L-5 / AGXS05L-H5

垂直

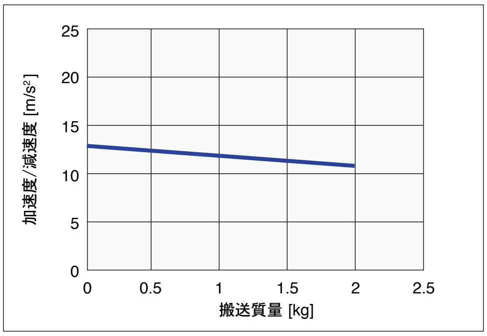


LGXS05L-10 / AGXS05L-H10

水平 / 壁掛

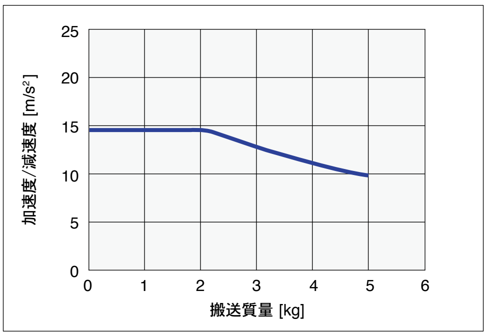


垂直

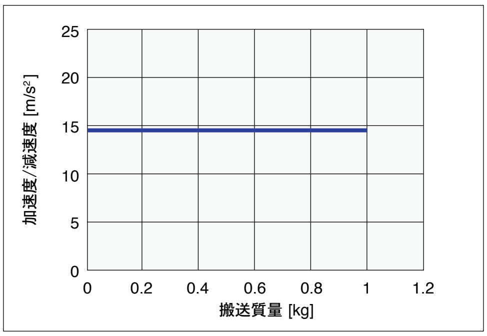


LGXS05L-20 / AGXS05L-H20

水平 / 壁掛



垂直



LGXS07

■慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]																				
機種	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

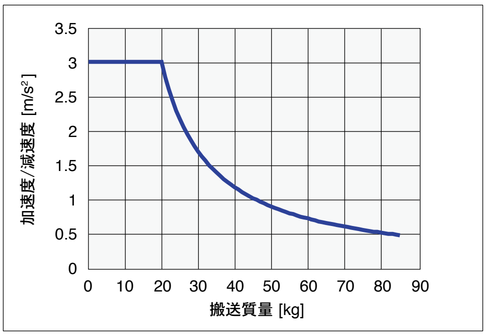
■加速度/減速度

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/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
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							
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							

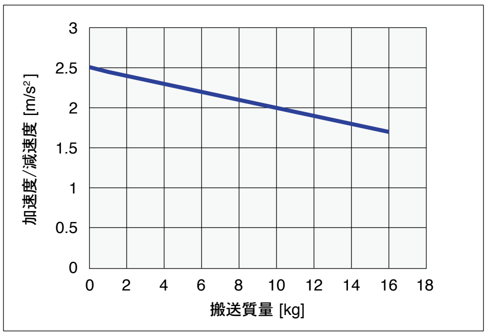
● 搬送質量ー加速度/減速度グラフ(目安)

LGXS07-5 / AGXS07-5

水平 / 壁掛

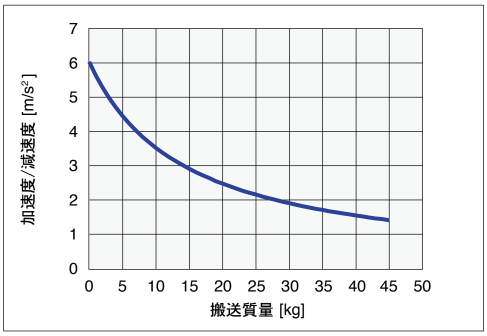


垂直

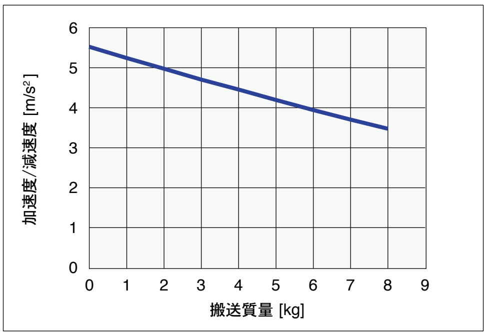


LGXS07-10 / AGXS07-10

水平 / 壁掛

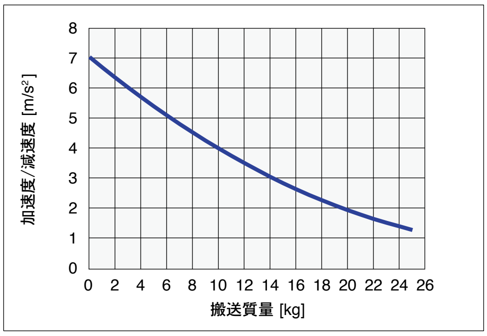


垂直

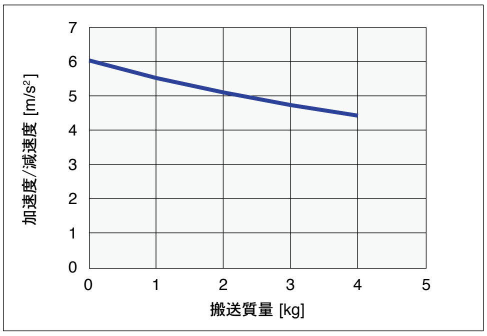


LGXS07-20 / AGXS07-20

水平 / 壁掛

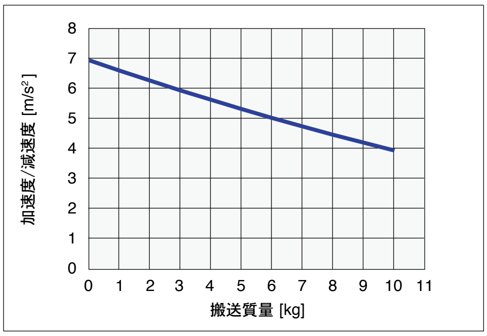


垂直

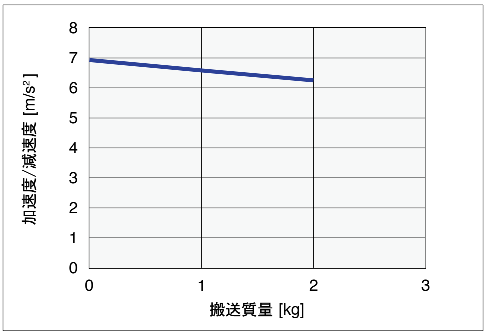


LGXS07-30 / AGXS07-30

水平 / 壁掛



垂直



LGXS07 AGXS07-H 高加減速仕様

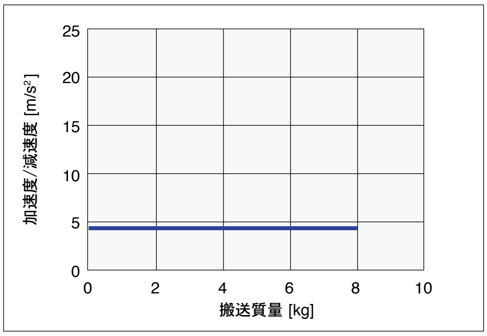
■ 加速度/減速度

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)
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	4.32	9.64	8.44	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			
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					

● 搬送質量ー加速度/減速度グラフ(目安)

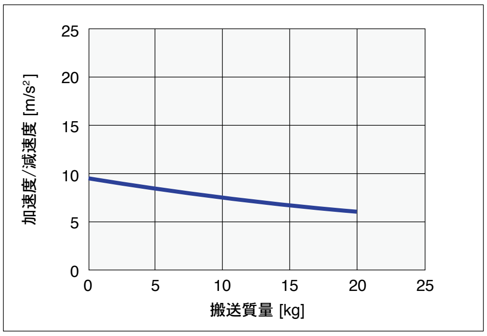
LGXS07-5 / AGXS07-H5

垂直

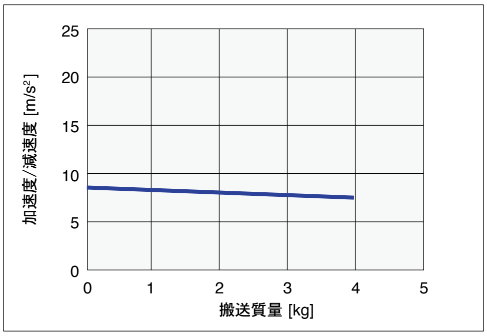


LGXS07-10 / AGXS07-H10

水平 / 壁掛

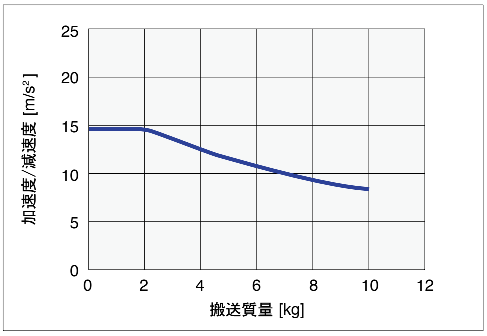


垂直

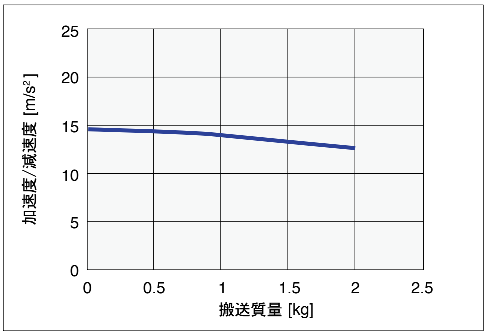


LGXS07-20 / AGXS07-H20

水平 / 壁掛

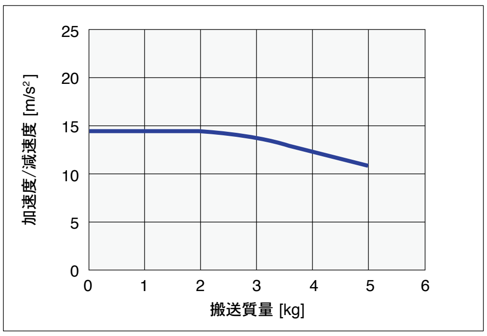


垂直

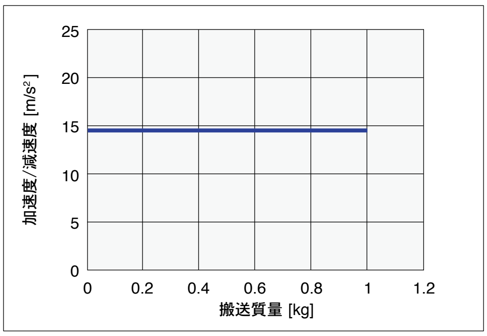


LGXS07-30 / AGXS07-H30

水平 / 壁掛



垂直



LGXS10

■慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]																								
機種	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

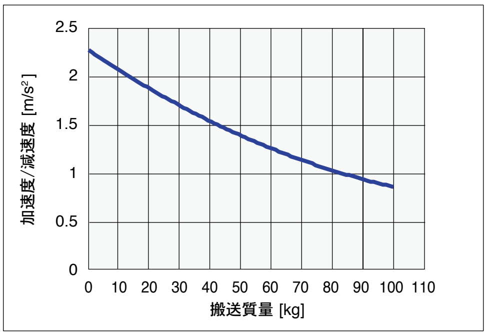
■加速度/減速度

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/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
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					
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							

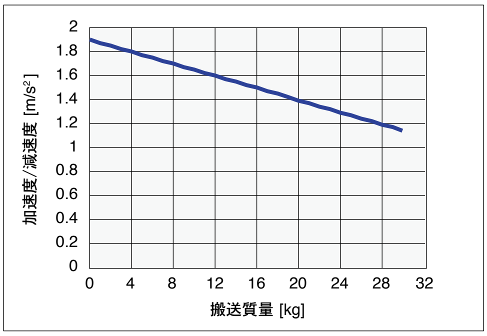
● 搬送質量ー加速度/減速度グラフ(目安)

LGXS10-5 / AGXS10-5

水平 / 壁掛

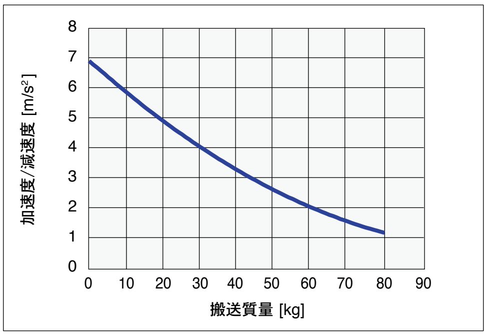


垂直

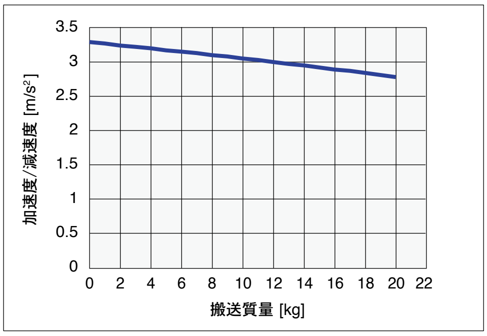


LGXS10-10 / AGXS10-10

水平 / 壁掛

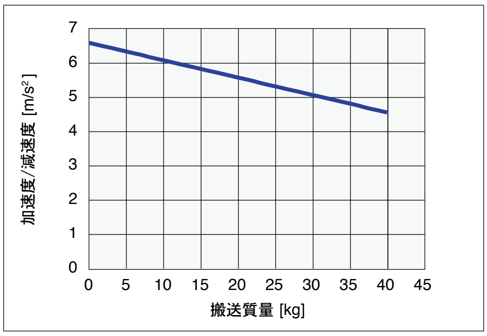


垂直

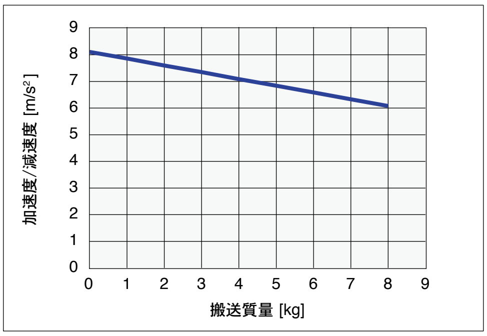


LGXS10-20 / AGXS10-20

水平 / 壁掛

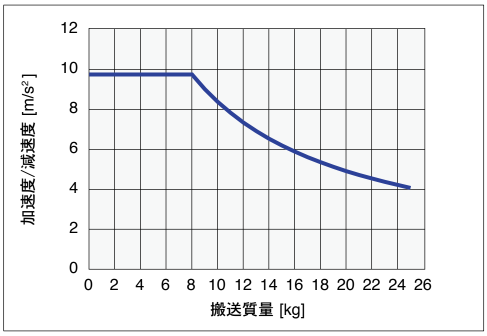


垂直

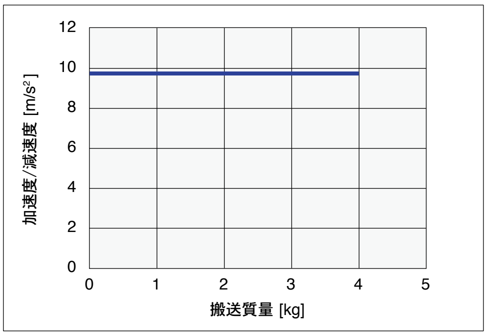


LGXS10-30 / AGXS10-30

水平 / 壁掛



垂直



LGXS10 AGXS10-H 高加減速仕様

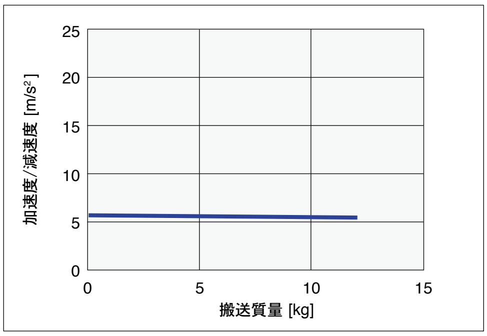
■加速度/減速度

機種	LGXS10-5/AGXS10-H5	LGXS10-10/AGXS10-H10		LGXS10-20/AGXS10-H20		LGXS10-30/AGXS10-H30	
	(垂直)	(水平/壁掛)	(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/s²]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	5.53	11.71	10.84	19.62	19.62	19.62	19.62
1	5.51	11.47	10.63	19.62	18.69	19.62	19.62
2	5.48	11.25	10.44	18.66	17.55	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					

● 搬送質量ー加速度/減速度グラフ(目安)

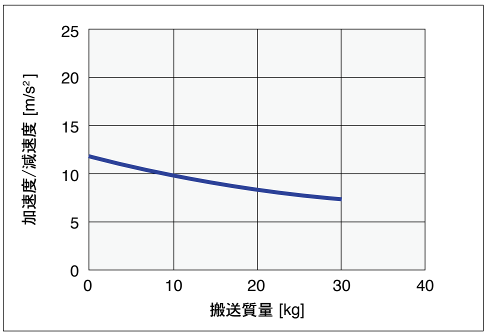
LGXS10-5 / AGXS10-H5

垂直

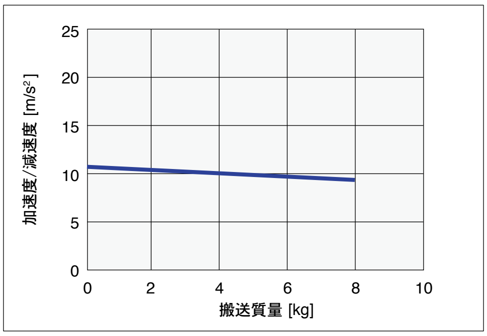


LGXS10-10 / AGXS10-H10

水平 / 壁掛



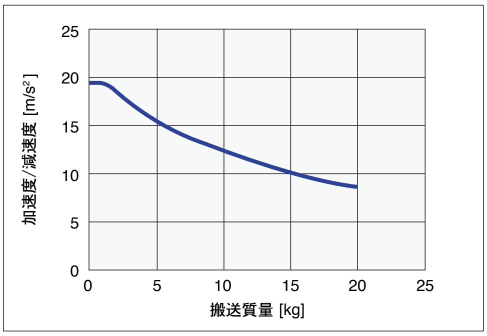
垂直



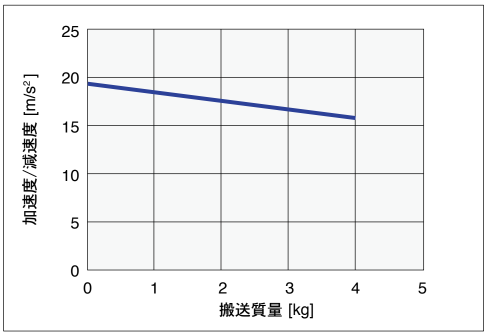
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

LGXS10-20 / AGXS10-H20

水平 / 壁掛

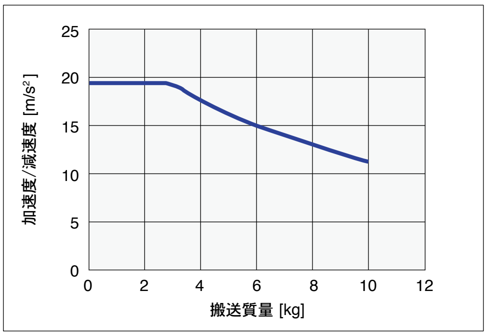


垂直

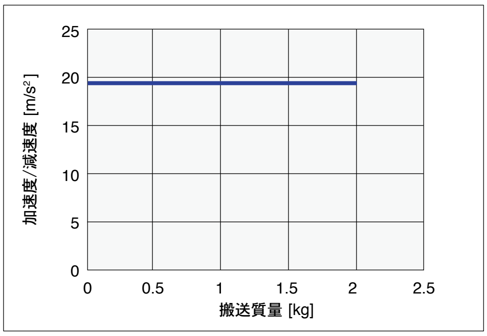


LGXS10-30 / AGXS10-H30

水平 / 壁掛



垂直



LGXS12

■慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]																								
機種	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

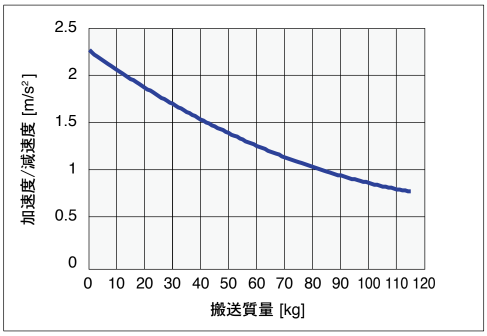
機種	LGXS12-5/AGXS12-5		LGXS12-10/AGXS12-10		LGXS12-20/AGXS12-20		LGXS12-30/AGXS12-30	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	2.27	1.9	8.61	3.29	9.73	8.11	9.75	9.75
1	2.24	1.87	8.47	3.26	9.53	7.85	9.75	9.75
2	2.22	1.84	8.33	3.24	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					
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							

特長
モータレス スライダタイプ Basicモデル LBAS
モータレス スライダタイプ Advancedモデル LGXS
モータレス ロッドタイプ Basicモデル LBAR
モータ付き スライダタイプ Basicモデル ABAS
モータ付き スライダタイプ Advancedモデル AGXS
モータ付き ロッドタイプ Basicモデル ABAR
加速度/減速度 許容慣性モーメント
オプション
補助ロボット ポジショナ EP-01

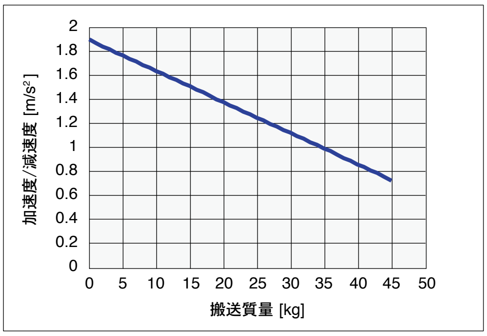
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

LGXS12-5 / AGXS12-5

水平 / 壁掛

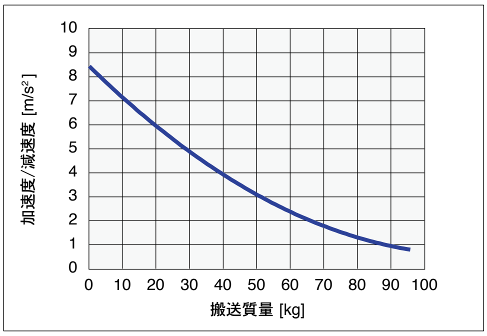


垂直

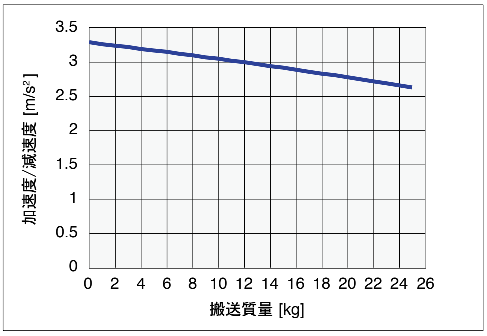


LGXS12-10 / AGXS12-10

水平 / 壁掛

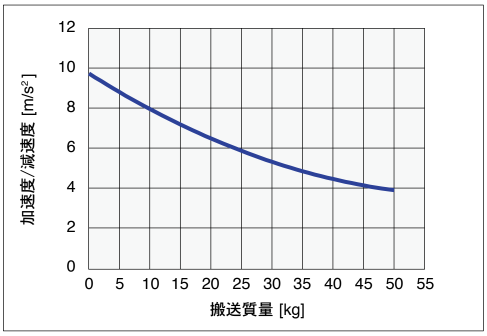


垂直

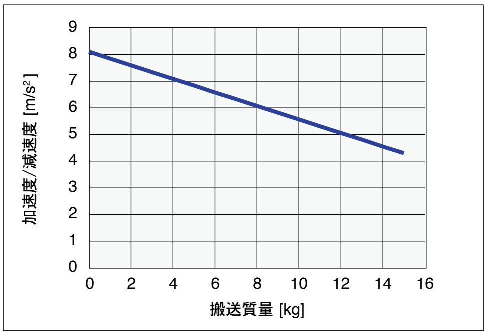


LGXS12-20 / AGXS12-20

水平 / 壁掛

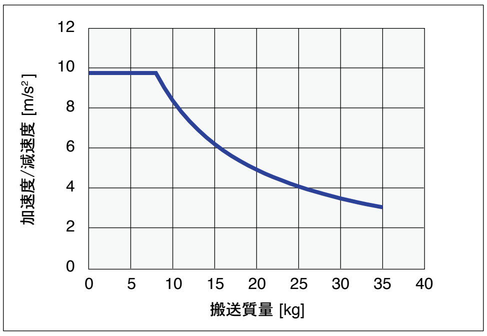


垂直

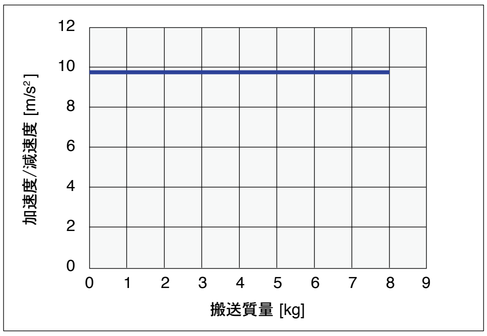


LGXS12-30 / AGXS12-30

水平 / 壁掛



垂直



LGXS12 AGXS12-H 高加減速仕様

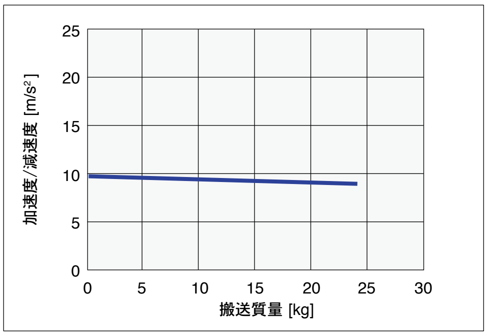
■加速度/減速度

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)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	9.85	19.62	19.21	19.62	19.62	19.62	19.62
1	9.81	19.62	18.90	19.62	19.62	19.62	19.62
2	9.77	19.62	18.59	19.62	19.62	19.62	19.62
3	9.73	19.62	18.29	19.62	19.62	19.62	19.62
4	9.69	19.62	18.00	19.62	19.62	19.62	19.62
5	9.65	19.53	17.72	19.62	19.62	19.62	
6	9.61	19.20	17.45	19.62	19.62	19.62	
7	9.57	18.89	17.19	19.62	19.62	19.62	
8	9.53	18.58	16.94	19.62	19.62	19.62	
9	9.49	18.28	16.69	19.62		19.62	
10	9.45	17.99	16.45	19.62		19.62	
11	9.41	17.71	16.21	19.62		19.62	
12	9.37	17.44	15.99	19.62		19.31	
13	9.34	17.18	15.77	19.62		18.37	
14	9.30	16.93	15.55	19.62		17.53	
15	9.26	16.68	15.34	19.06		16.75	
16	9.22	16.44	15.14	18.45		16.05	
17	9.19	16.21		17.87		15.40	
18	9.15	15.98		17.33		14.80	
19	9.11	15.76		16.83		14.24	
20	9.08	15.54		16.35		13.73	
21	9.04	15.33		15.89			
22	9.01	15.13		15.47			
23	8.97	14.93		15.06			
24	8.94	14.74		14.67			
25		14.55		14.31			
26		14.37		13.96			
27		14.19		13.63			
28		14.02		13.31			
29		13.85		13.01			
30		13.68		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					

● 搬送質量ー加速度/減速度グラフ(目安)

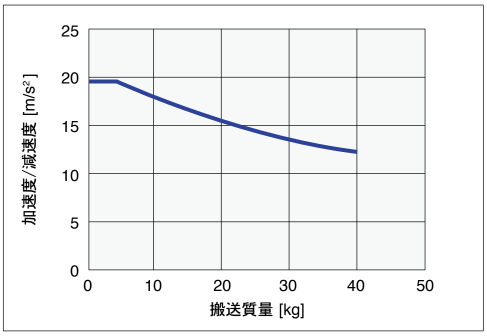
LGXS12-5 / AGXS12-H5

垂直

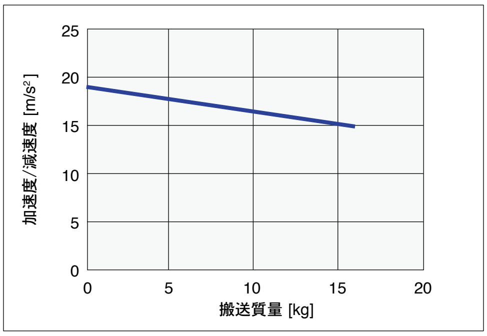


LGXS12-10 / AGXS12-H10

水平 / 壁掛



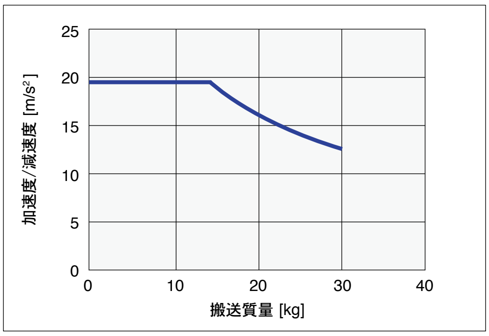
垂直



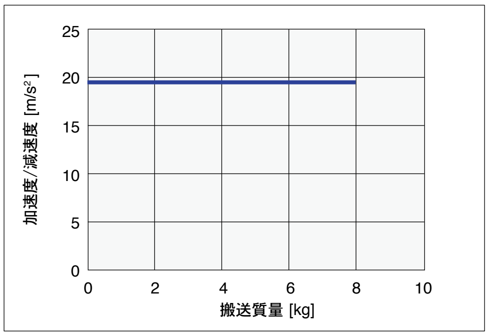
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

LGXS12-20 / AGXS12-H20

水平 / 壁掛

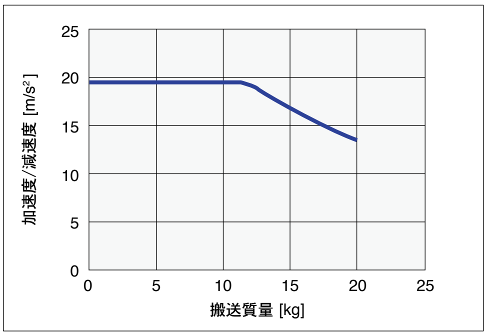


垂直

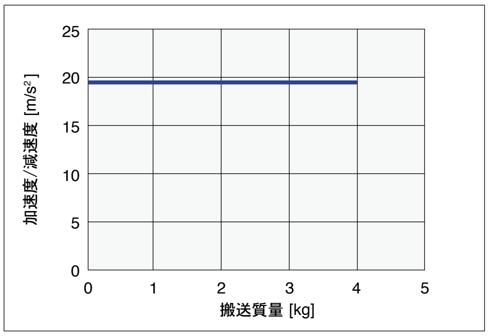


LGXS12-30 / AGXS12-H30

水平 / 壁掛



垂直



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

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]																												
機種	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

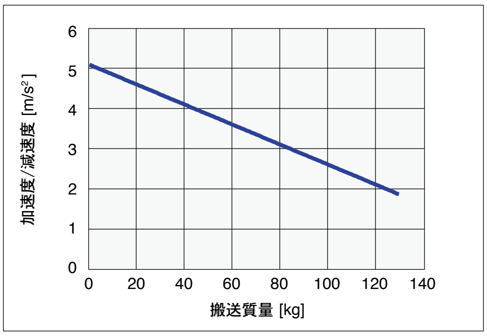
■加速度/減速度

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/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
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			
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					

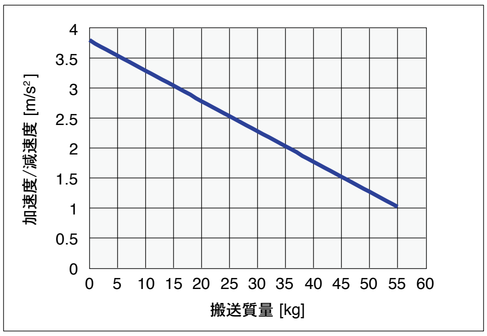
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

LGXS16-10 / AGXS16-10

水平 / 壁掛

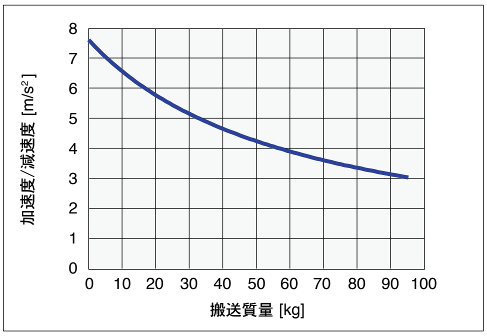


垂直

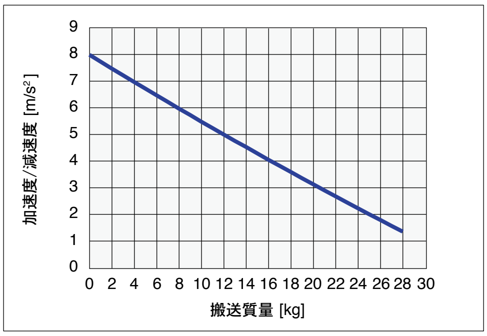


LGXS16-20 / AGXS16-20

水平 / 壁掛

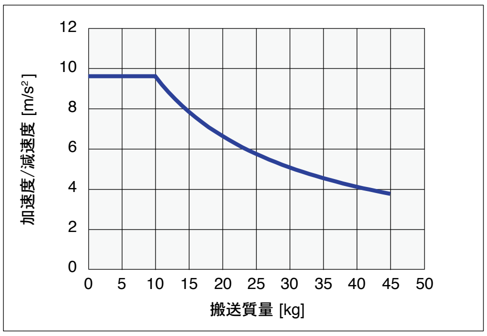


垂直

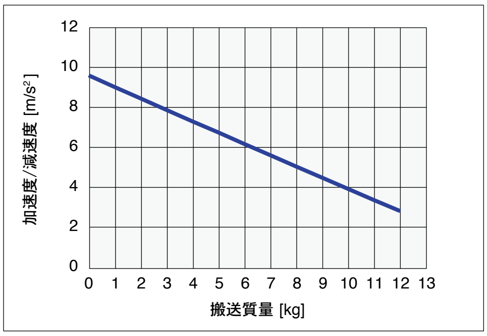


LGXS16-40 / AGXS16-40

水平 / 壁掛



垂直



LGXS16 AGXS16-H 高加減速仕様

■加速度/減速度

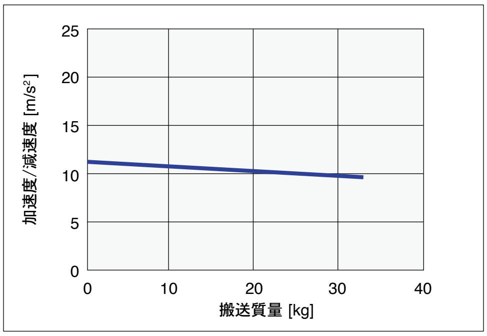
機種	LGXS16-10/AGXS16-H10	LGXS16-20/AGXS16-H20		LGXS16-40/AGXS16-H40	
	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	11.17	19.48	18.43	19.62	19.62
1	11.11	19.14	18.11	19.62	19.62
2	11.07	18.80	17.81	19.62	19.62
3	11.02	18.48	17.52	19.62	19.62
4	10.97	18.16	17.24	19.62	19.62
5	10.92	17.86	16.97	19.62	19.62
6	10.87	17.57	16.70	19.62	19.62
7	10.82	17.28	16.45	19.62	19.62
8	10.78	17.01	16.20	19.62	19.62
9	10.73	16.74	15.96	19.62	
10	10.68	16.49	15.72	19.62	
11	10.64	16.24	15.50	19.30	
12	10.59	15.99	15.27	18.63	
13	10.55	15.76	15.06	18.00	
14	10.50	15.53	14.85	17.42	
15	10.46	15.31	14.65	16.87	
16	10.41	15.09	14.45	16.35	
17	10.37	14.88		15.87	
18	10.33	14.68		15.41	
19	10.28	14.48		14.98	
20	10.24	14.29		14.57	
21	10.20	14.10		14.19	
22	10.16	13.91		13.82	
23	10.12	13.74		13.47	
24	10.07	13.56		13.14	
25	10.03	13.39		12.83	
26	9.99	13.23		12.53	
27	9.95	13.07		12.24	
28	9.91	12.91		11.97	
29	9.87	12.75		11.71	
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)
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
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）

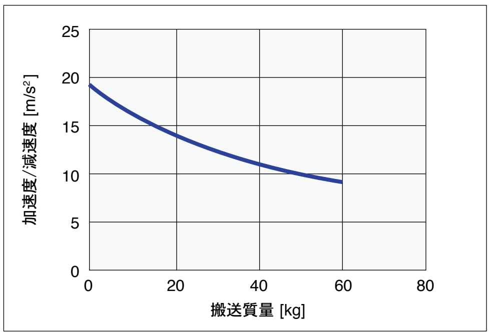
LGXS16-10 / AGXS16-H10

垂直

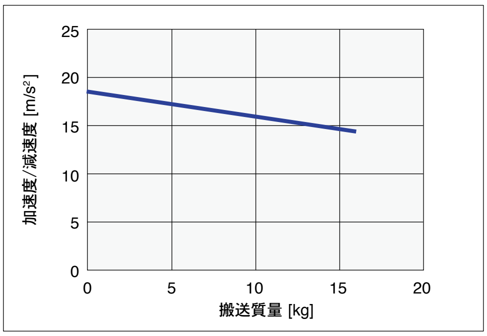


LGXS16-20 / AGXS16-H20

水平 / 壁掛

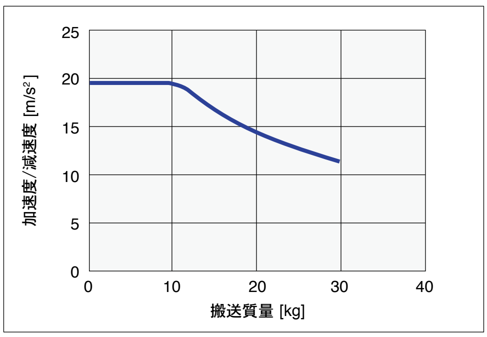


垂直

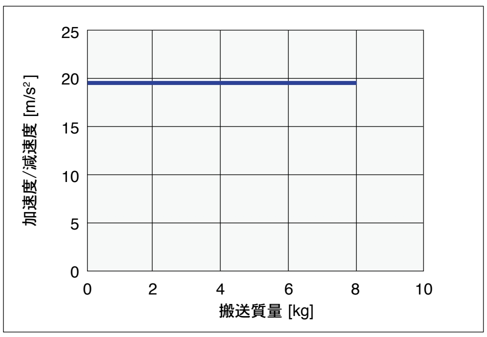


LGXS16-40 / AGXS16-H40

水平 / 壁掛



垂直



LGXS20

■慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]																												
機種	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/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
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			

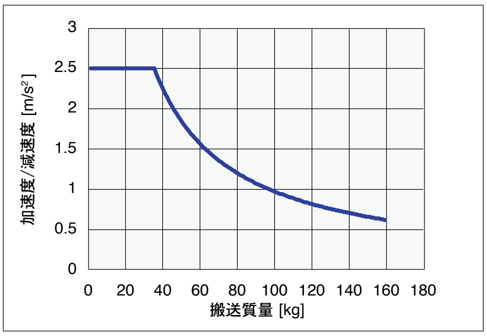
機種	LGXS20-10/AGXS20-10		LGXS20-20/AGXS20-20		LGXS20-40/AGXS20-40	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
81	1.18		2.57			
82	1.17		2.53			
83	1.16		2.5			
84	1.14		2.46			
85	1.13		2.43			
86	1.12		2.4			
87	1.11		2.37			
88	1.1		2.34			
89	1.08		2.31			
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					
132	0.75					
133	0.74					
134	0.74					
135	0.73					
136	0.73					
137	0.72					
138	0.72					
139	0.71					
140	0.71					
141	0.7					
142	0.7					
143	0.69					
144	0.69					
145	0.68					
146	0.68					
147	0.67					
148	0.67					
149	0.66					
150	0.66					
151	0.66					
152	0.65					
153	0.65					
154	0.64					
155	0.64					
156	0.64					
157	0.63					
158	0.63					
159	0.62					
160	0.62					

加速度/減速度・慣性モーメント（Advancedモデル）

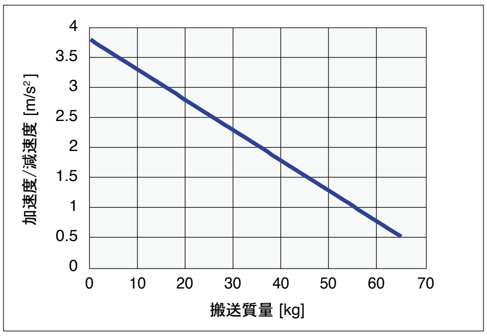
● 搬送質量ー加速度/減速度グラフ(目安)

LGXS20-10 / AGXS20-10

水平 / 壁掛

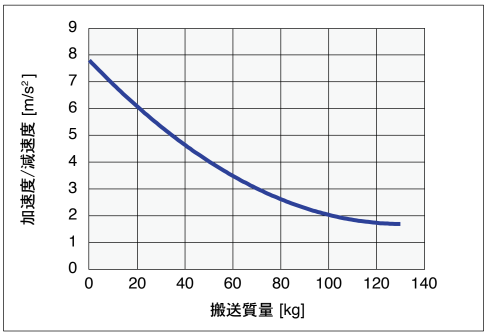


垂直

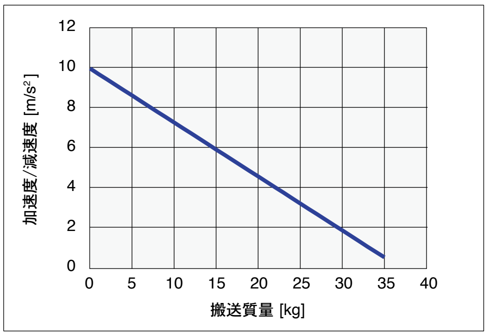


LGXS20-20 / AGXS20-20

水平 / 壁掛

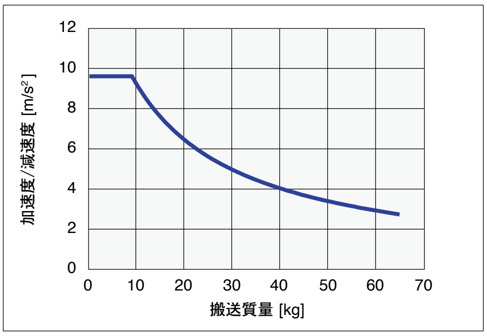


垂直

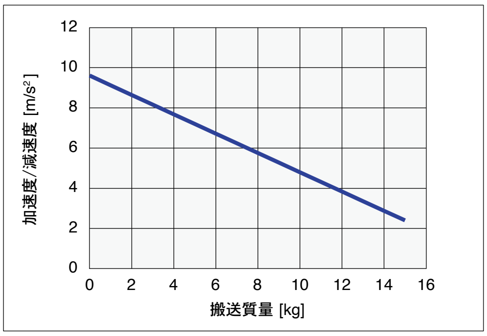


LGXS20-40 / AGXS20-40

水平 / 壁掛



垂直



LBAR04

■慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]									
機種	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

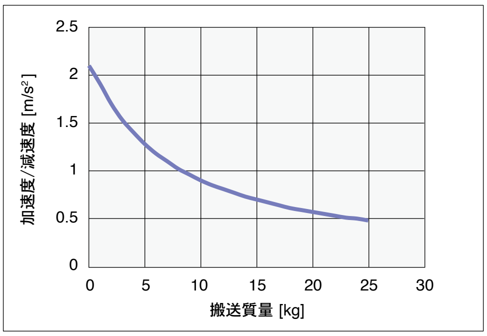
■加速度/減速度

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/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
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			

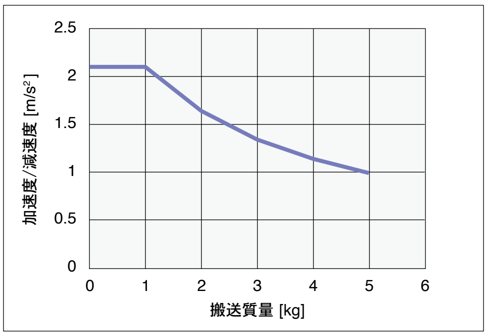
● 搬送質量ー加速度/減速度グラフ（目安）

LBAR04-6 / ABAR04-6

水平 / 壁掛

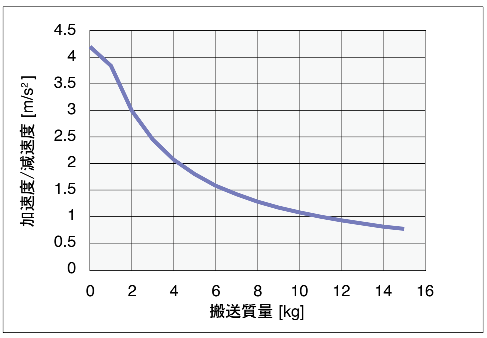


垂直

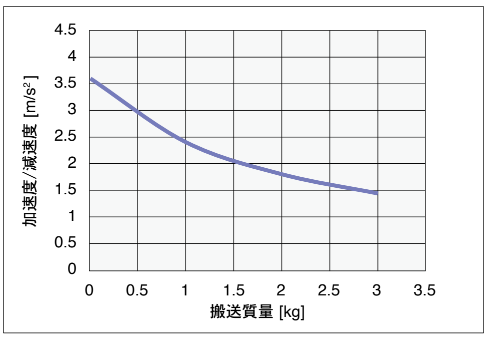


LBAR04-12 / ABAR04-12

水平 / 壁掛



垂直



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

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]											
機種	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

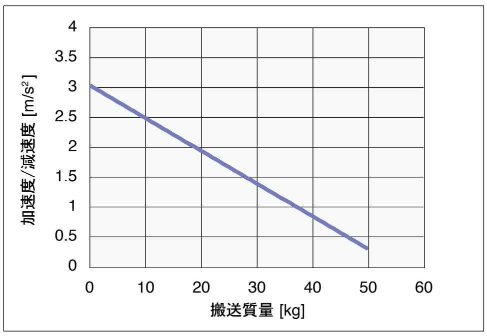
■ 加速度/減速度

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/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
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					
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					

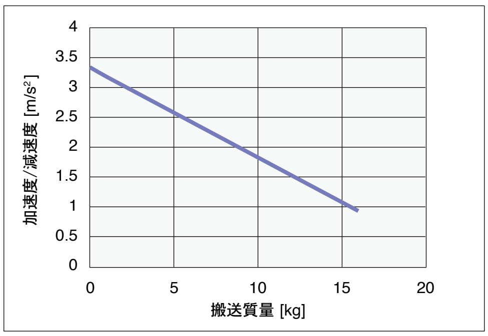
● 搬送質量ー加速度/減速度グラフ(目安)

LBAR05-5 / ABAR05-5

水平 / 壁掛



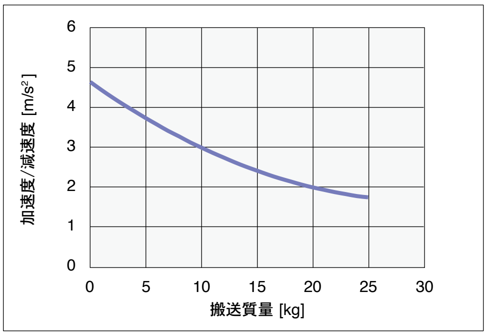
垂直



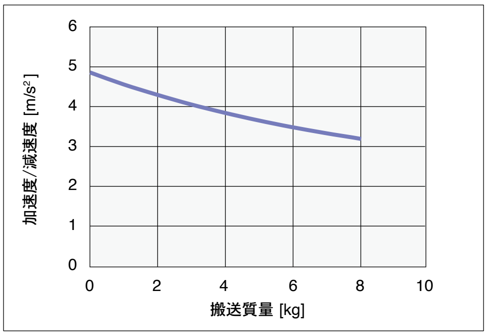
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

LBAR05-10 / ABAR05-10

水平 / 壁掛

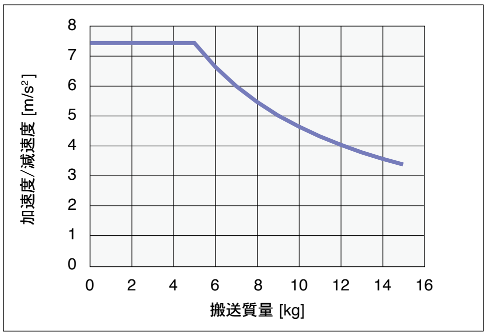


垂直

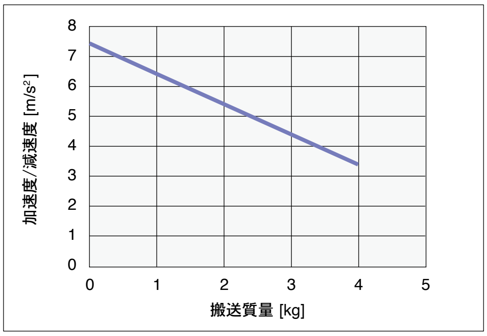


LBAR05-20 / ABAR05-20

水平 / 壁掛



垂直



LBAR08

■慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]															
機種	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

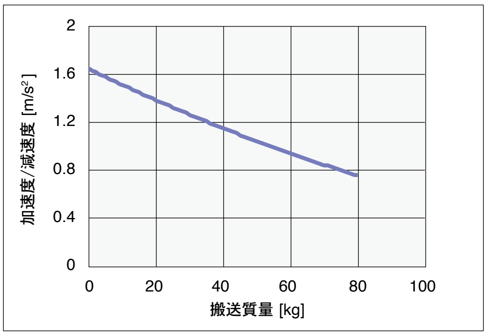
■加速度/減速度

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/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
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					
78	0.77					
79	0.76					
80	0.76					

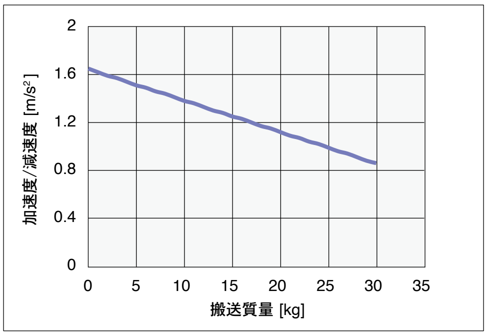
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

LBAR08-5 / ABAR08-5

水平 / 壁掛

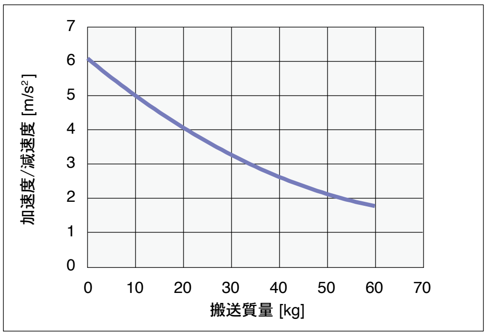


垂直

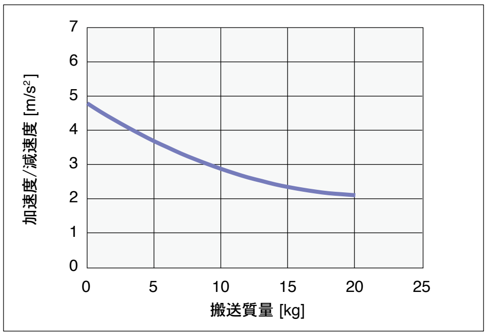


LBAR08-10 / ABAR08-10

水平 / 壁掛

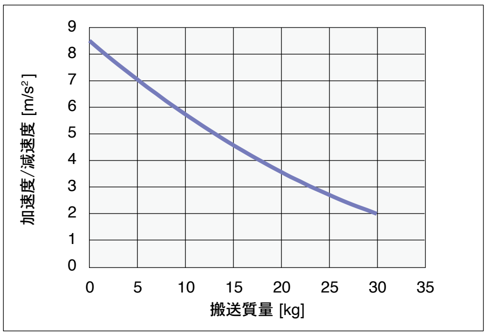


垂直

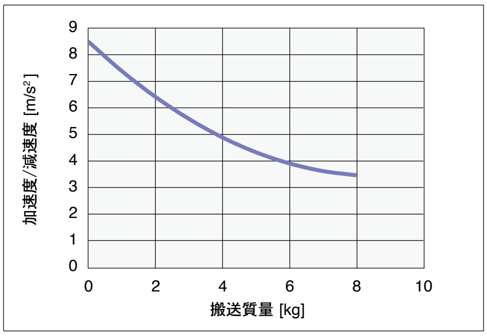


LBAR08-20 / ABAR08-20

水平 / 壁掛



垂直



■センサスペック

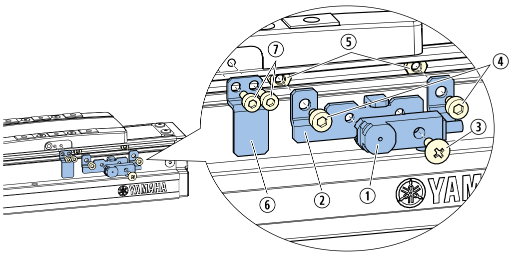
項目	仕様	
メーカー名	パナソニック デバイスSUNX株式会社	
型式	GX-F8A	GX-F8B
出力方式	NPNタイプ	
出力動作	接近時ON	離れてON
電源電圧	DC12～24V	

項目	仕様
負荷電流	100 mA以下
消費電流	15 mA以下
表示灯	橙色LED(出力ON時点灯)
周囲温度、湿度	-25～+75℃、35～85%RH
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。
- 外付けセンサをEP-01に接続する際は、別途センサケーブルとコネクタが必要になりますのでご注意ください。

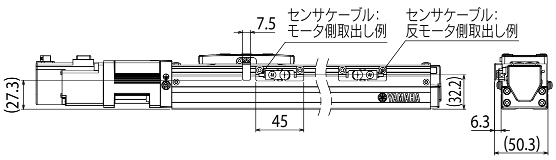
■近接センサ取付例(LBAS/ABAS 左取付例)

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



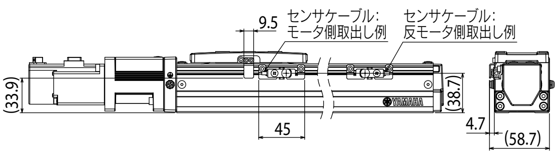
近接センサオプション

区分		名称	番号 接近時ON(a接)	番号 離れてON(b接)	員数	備考
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



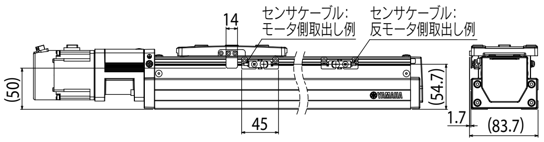
近接センサオプション

区分		名称	番号 接近時ON(a接)	番号 離れてON(b接)	員数	備考
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



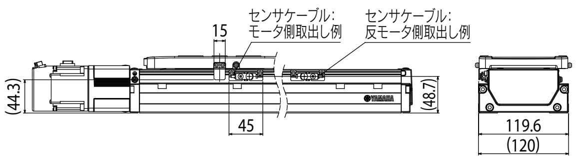
近接センサオプション

区分		名称	番号 接近時ON(a接)	番号 離れてON(b接)	員数	備考
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	KFV-M2206-00		
構成部品	⑥	ドグプレート	KFV-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

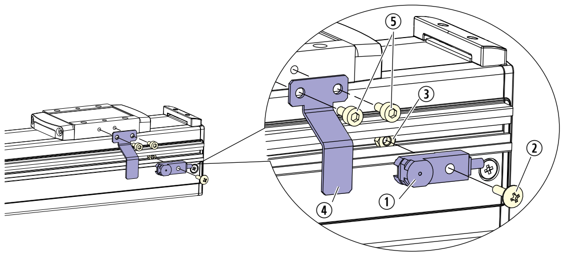
区分		名称	番号 接近時ON(a接)	番号 離れてON(b接)	員数	備考
Assy		近接センサオプション	KFU-M2205-10	KFU-M2205-00		
構成部品	①	近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	②	センサ取付ステー	KFU-M22FF-00		1	
	③	センサ固定ねじ	90990-66J004		1	M3×0.5 長さ8
	④	ステー固定ボルト	91312-03005		2	M3×0.5 長さ5
	⑤	ステー固定ナット	95302-03700		2	M3

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

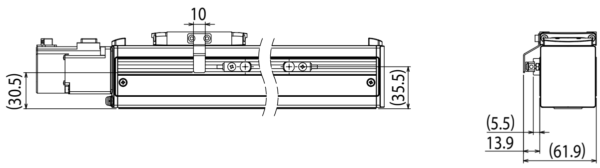
■近接センサ取付例(LGXS/AGXS 小型 左取付例)

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



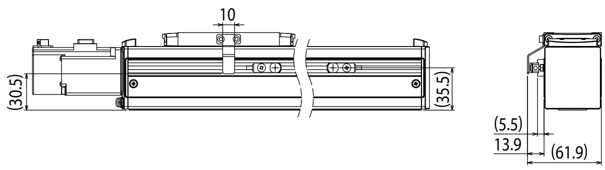
近接センサオプション

区分		名称	番号 接近時ON (a接)	番号 離れてON (b接)	員数	備考
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



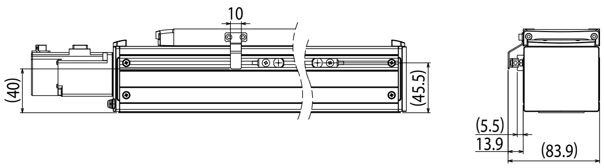
近接センサオプション

区分		名称	番号 接近時ON (a接)	番号 離れてON (b接)	員数	備考
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

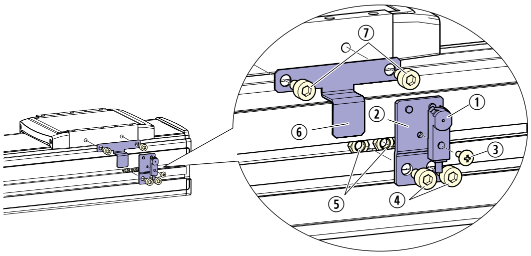
区分		名称	番号 接近時ON (a接)	番号 離れてON (b接)	員数	備考
Assy		近接センサオプション	KES-M2205-10	KES-M2205-00		
構成部品	①	近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	②	センサ固定ねじ	90990-66J025		1	M3×0.5 長さ10
	③	センサ固定ナット	95302-03600		2	M3

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

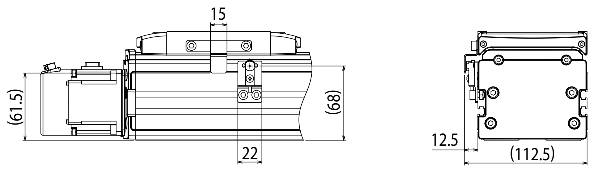
■近接センサ取付例(LGXS/AGXS 中型・大型 左取付例)

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。



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

LGXS10　AGXS10



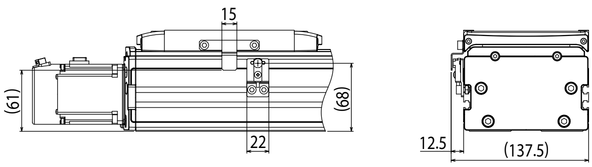
近接センサオプション

区分		名称	番号 接近時ON(a接)	番号 離れてON(b接)	員数	備考
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	KEV-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



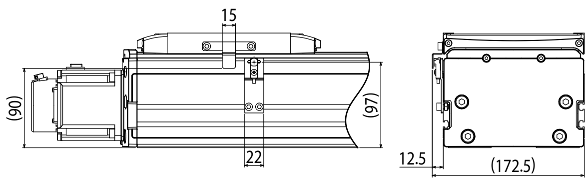
近接センサオプション

区分		名称	番号 接近時ON(a接)	番号 離れてON(b接)	員数	備考
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	KEV-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



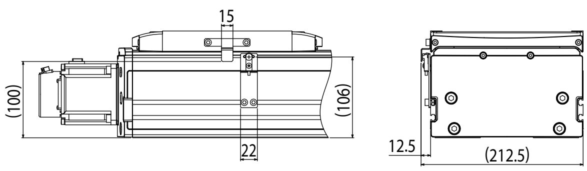
近接センサオプション

区分		名称	番号 接近時ON(a接)	番号 離れてON(b接)	員数	備考
Assy		近接センサオプション	KEX-M2205-10	KEX-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 接近時ON(a接)	番号 離れてON(b接)	員数	備考
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

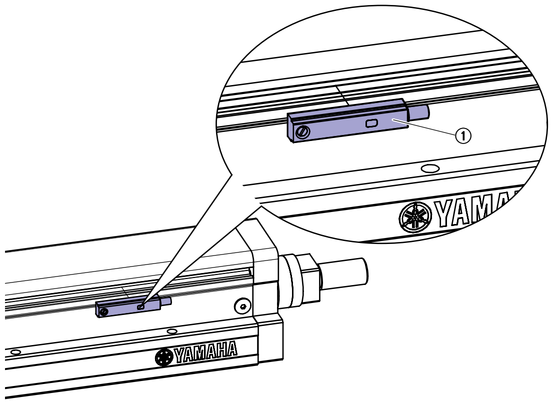
項目	仕様
メーカー名	KITA
型式	KT-32N
出力方式	NPNタイプ
出力動作	接近時ON
電源電圧	DC10～30V
負荷電流	100 mA以下

項目	仕様
消費電流	17 mA以下(DC24V時)
表示灯	赤色LED(出力ON時点灯)
周囲温度	-10～+70℃
保護構造	IP67
ケーブル長さ	2 m

【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。
・外付けセンサをEP-01に接続する際は、別途センサケーブルとコネクタが必要になりますのでご注意ください。

■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

Robonity series 給脂用ノズル

■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。

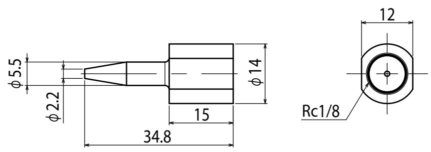
※一般的な市販のグリスガンに取付けて使用できます。

● 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。

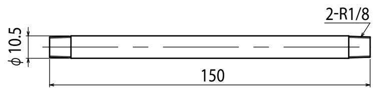
部品番号	KFU-M3861-00

● 給脂用先端ノズル



部品番号	KFU-M2941-00

● 給脂用ノズル



部品番号	KFU-M2942-00

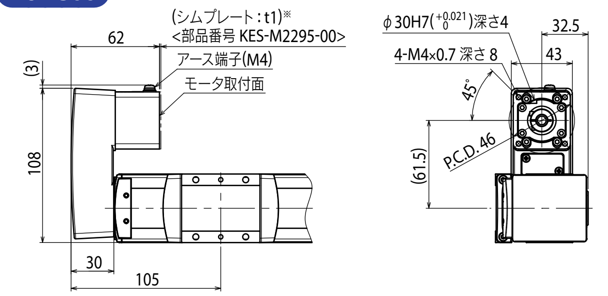
■給脂用ノズル(LBAS12/ABAS12(H)/LGXS/AGXS用)

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

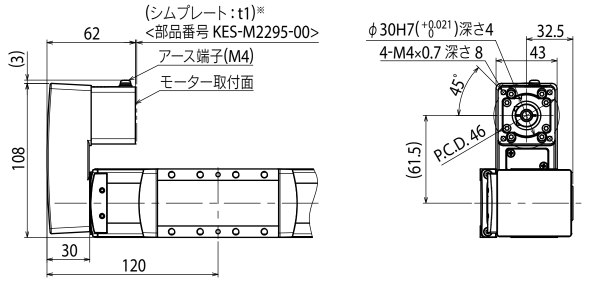
LBAS12/ABAS12(H)	ヤマダコーポレーション CNP-2 または相当品
LGXS05/LGXS05L/LGXS07/LGXS10/LGXS12/ AGXS05/AGXS05L/AGXS07/AGXS10/AGXS12	NSK HGP NZ4 先端ノズルまたは相当品
LGXS16/LGXS20/AGXS16/AGXS20	先端ノズル外径φ10、内径φ6.5～φ7

LGXS05



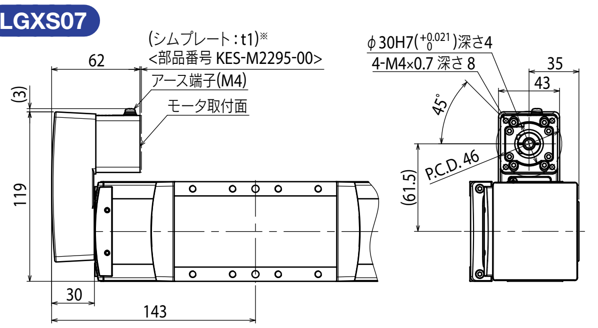
※ シムプレートの有無については、適合サーボモータ表(P.32)をご参照ください。

LGXS05L



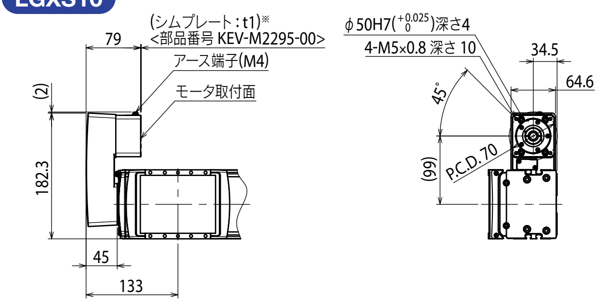
※ シムプレートの有無については、適合サーボモータ表(P.34)をご参照ください。

LGXS07



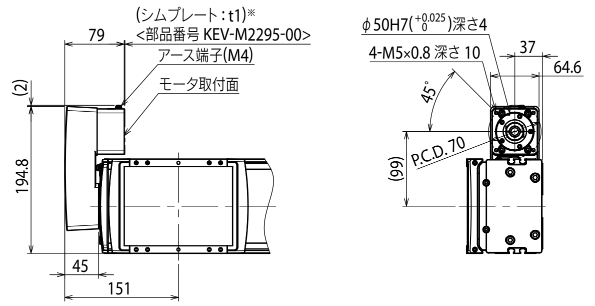
※ シムプレートの有無については、適合サーボモータ表(P.36)をご参照ください。

LGXS10



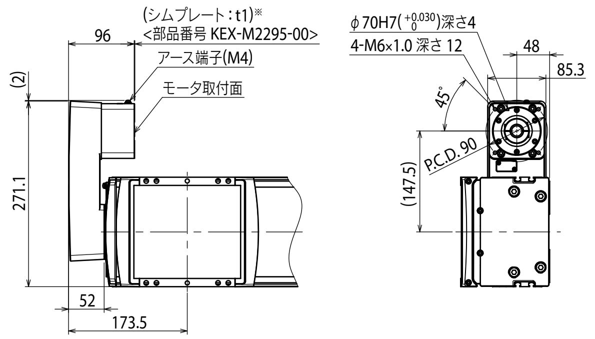
※ シムプレートの有無については、適合サーボモータ表(P.38)をご参照ください。

LGXS12



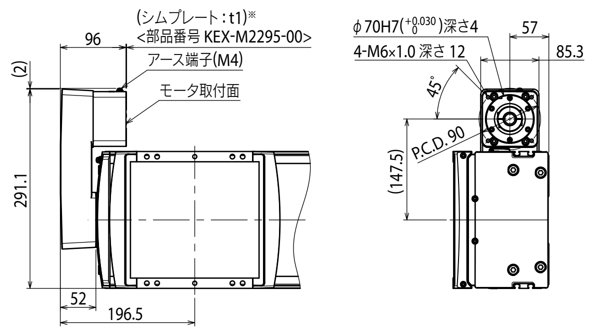
※ シムプレートの有無については、適合サーボモータ表(P.40)をご参照ください。

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.42)をご参照ください。

LGXS20

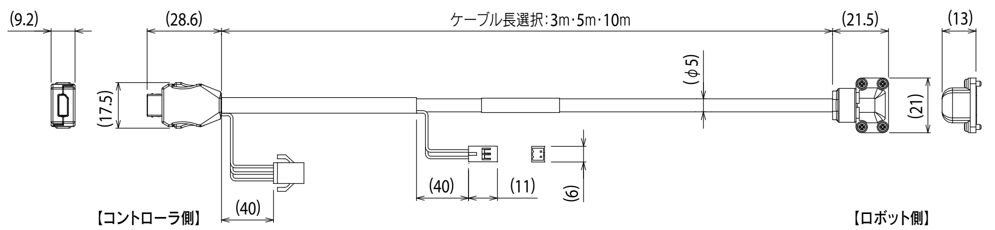


※ シムプレートの有無については、適合サーボモータ表(P.44)をご参照ください。

※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



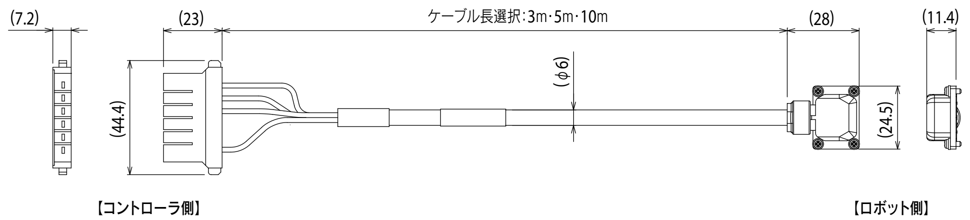
後方 取り出し仕様

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



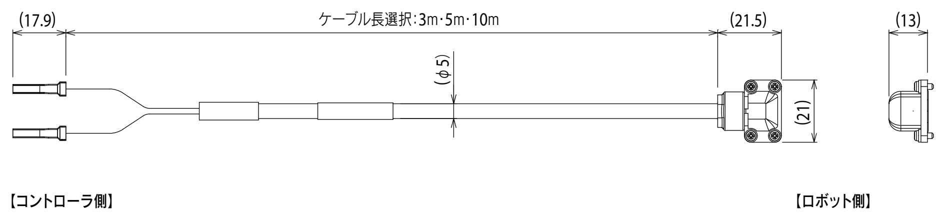
後方 取り出し仕様

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

EP-01

● 標準CE仕様

単軸ロボットRobonityシリーズ「ABAS」「AGXS」「ABAR」用の
1軸ロボットポジショナです。
産業用Ethernet対応、Ethernetポート標準装備、
従来比37%のサイズダウンを実現。
TSシリーズを踏襲し、使い勝手を大幅に改善しました。

ハンディターミナル
▶ HT2 / HT2-D

パソコン用サポートソフト
▶ EP-Manager
※メンバーサイトにて
無料DL可能

EP-01

■基本仕様

項目			EP-01	
基本仕様	ドライバ型式		EP-01-A10	EP-01-A30
基本仕様	制御軸数		1軸	
基本仕様	制御可能ロボット		単軸ロボット Robonityシリーズ　ABAS / AGXS / ABAR	
基本仕様	電源容量		420VA	1600VA
基本仕様	外形寸法		W40×H150×D130mm	W55×H150×D130mm
基本仕様	本体質量		約0.6kg	約1kg
基本仕様	入力電源	制御電源	単相AC200～230V±10% 50/60Hz	
基本仕様	入力電源	主電源	単相AC200～230V±10% 50/60Hz	
軸制御	制御方式		クローズドループ　ベクトル制御方式	
軸制御	運転方式		ポイントトレース(ポイント番号指定による位置決め運転) / リモートコマンド	
軸制御	運転種類		位置決め運転、位置決め連結運転、押付運転、ジョグ運転	
軸制御	位置検出方式		光学式エンコーダ、バッテリアブソまたはバッテリレスアブソ選択	
軸制御	分解能		8,388,608パルス/回転	
軸制御	原点復帰方式		アブソリュート	
ポイント	ポイント点数		255点	
ポイント	ポイントタイプ設定		①標準設定：速度及び加減速はそれぞれの最大に対する割合(%)で設定 ②カスタム設定：速度及び加減速はSI単位で設定	
ポイント	ポイント教示方式		マニュアルデータイン(座標値入力)、ティーチング、ダイレクトティーチング	
外部入出力	I/Oインターフェース		EtherNet/IP^{TM}、PROFINET、EtherCAT、NPN、CC-Linkより選択	
外部入出力	入力		サーボON(SERVO)、リセット(RESET)、スタート(START)、インターロック(/LOCK)、原点復帰(ORG)、 教示モード(TMODE)、ジョグ移動－(JOG-)、ジョグ移動＋(JOG+)、ポイント番号選択(PIN0～PIN7)	
外部入出力	出力		サーボ状態(SRV-S)、アラーム(/ALM)、運転完了(END)、運転実行中(BUSY)、制御出力(OUT0～3)、 ポイント番号出力0～7(POUT0～POUT7)、フィードバックパルス出力(A/B/Z)(オプション)	
外部入出力	外部通信		Ethernet(IEEE802.3 100BASE-TX準拠 Auto Negotiation対応)	
外部入出力	ブレーキ用電源		DC24V±10% 300mA(お客様用意)	
外部入出力	安全回路		非常停止入力、主電源入力準備完了出力、非常停止接点出力(1系統：HT2使用時)	
オプション	ハンディーターミナル		HT2、HT2-D(イネーブルスイッチ付き)	
オプション	パソコン用サポートソフト		EP-Manager	
一般仕様	使用周囲温度・湿度		0℃～40℃、35%～85%RH(結露なきこと)	
一般仕様	保存周囲温度・湿度		-10℃～65℃、10%～85%RH(結露なきこと)	
一般仕様	雰囲気		直射日光のあたらない屋内。腐食、可燃性ガス、オイルミスト、塵埃なきこと	
一般仕様	耐振動		XYZ各方向 10～57Hz　片振幅0.075mm 57～150Hz 9.8m/s^2	
一般仕様	保護機能		位置検出エラー、パワーモジュールエラー、温度異常、過負荷、過電圧、低電圧、位置偏差過大、過電流、モータ電流異常	
一般仕様	保護構造		IP20	

対応ロボット	EP-01 ▶ Robonity (ABAS, AGXS, ABAR)
CEマーキング対応	○
フィールドネットワーク対応	EtherNet/IP, PROFINET, EtherCAT, CC-Link V2

機種概要

名称		EP-01
対応ロボット		単軸ロボット Robonity（ABAS / AGXS / ABAR）
入力電源	主電源	単相AC200～230V±10% 50/60Hz
	制御電源	単相AC200～230V±10% 50/60Hz
運転方法		ポイントトレース（ポイント番号指定による位置決め運転）/ リモートコマンド
最大制御軸数		1軸
原点復帰方式		アブソリュート

注文型式

EP-01 - □ - □ - □

コントローラ	ドライバ: モータ容量	回生装置	入出力選択
EP-01	A10: 200W以下	無記入: なし	EP: EtherNet/IP™
	A30: 400W/750W	R: EP-RU付き	PT: PROFINET
			ES: EtherCAT
			NS: NPN
			CC: CC-Link

※バッテリの有無は、ロボット注文型式での選択となります。

Robonity 仕様選択表

		Basic								Advanced						
		ABAS04	ABAS05	ABAS08	ABAS12	ABAS12H	ABAR04	ABAR05	ABAR08	AGXS05	AGXS05L	AGXS07	AGXS10	AGXS12	AGXS16	AGXS20
ドライバ	EP-01-A10	●	●	●	●		●	●	●	●	●	●	●			
	EP-01-A30					●								●	●	●
回生装置 EP-RU	垂直使用時		①	②	④	⑥	⑦	⑧	⑩		⑫	⑫	⑩	⑭	⑩	⑩
	水平使用時			③	⑤			⑨	⑪				⑬	⑭	⑮	⑮

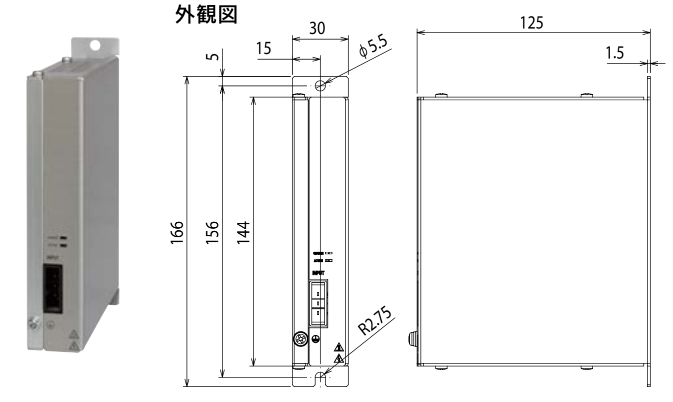
回生装置の必要条件

①リード5、リード10の650mmストローク以上
②リード5、リード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
③リード20の250～750mmストローク
④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
⑤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
⑥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
⑦全リードの250mmストローク以上
⑧全リードの150mmストローク以上
⑨リード20の300～400mmストローク
⑩全リードの全ストローク
⑪リード10、20の150～500mmストローク
⑫全リードの500mmストローク以上
⑬リード10、20、30の300～800mmストローク
⑭全リードの400mmストローク以上
⑮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

※ 選定表は回生装置要否の目安であり、実際の動作条件により異なる場合があります。

回生装置 EP-RU

外観図



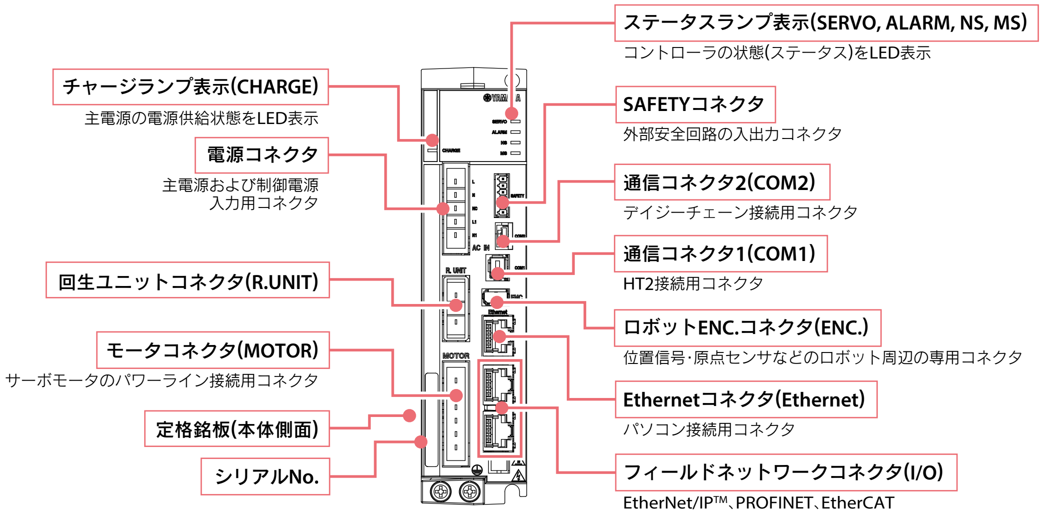
基本仕様

仕様項目	EP-RU
型式	KFX-M5850-00
外形寸法	W30×H144（取付ステイ部含まず）×D125mm
本体質量	650 g
回生吸収動作電圧	約380V以上
回生吸収停止電圧	約360V以下
吸収可能電力	40W
付属品	コントローラとの専用接続ケーブル（300mm）

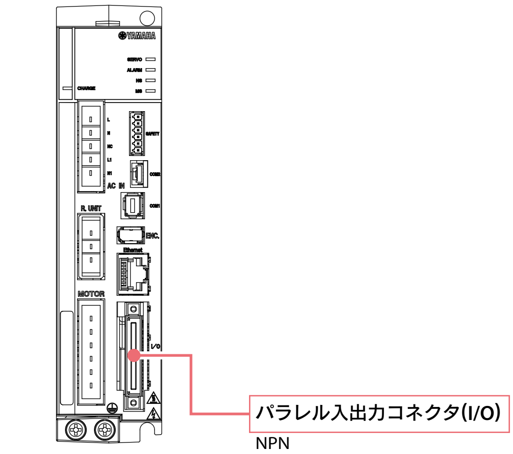
※ 必ずご使用のコントローラの近隣に間隔を空けて（20mm程度）設置してください。
また、コントローラとの接続は、必ず付属の専用接続ケーブルにて行ってください。

■各部名称

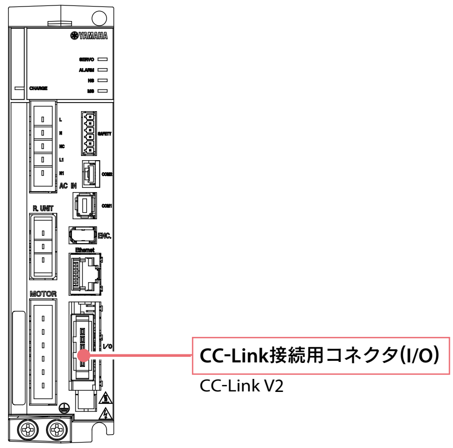
EP-01(EtherNet/IP™, PROFINET, EtherCAT)



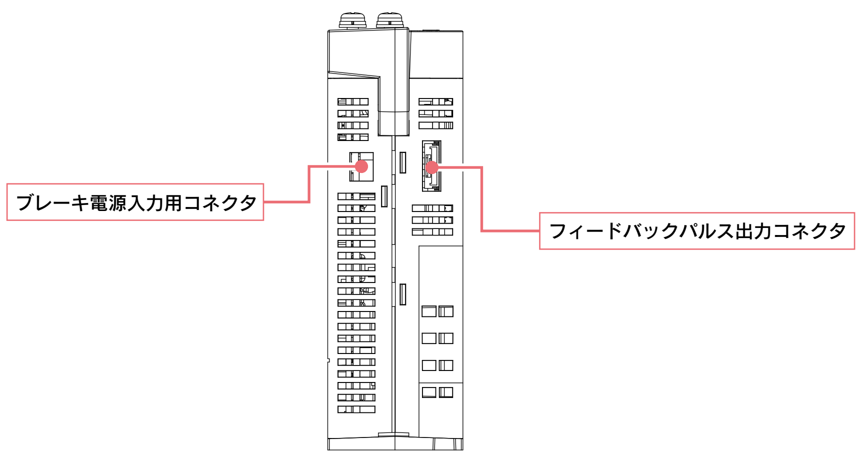
EP-01(NPN)



EP-01(CC-Link)

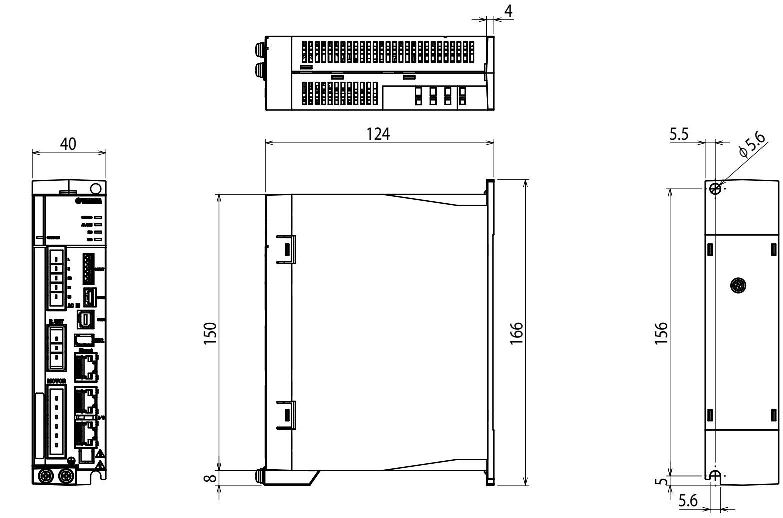


EP-01 (底面視)

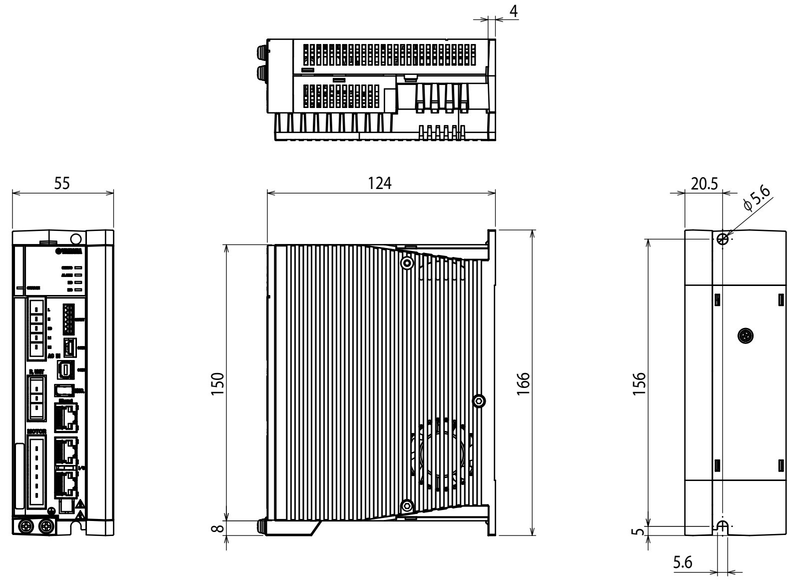


外観図

EP-01-A10



EP-01-A30



設置条件

・制御盤の中に設置してください。

・金属製の壁面に垂直に取り付けてください。

・周囲に十分空間を取り、通風の良いところに設置してください。（右図参照）

・使用温度：0～40℃

・使用湿度：35～85%RH（結露なきこと）

【複数のEP-01を用いる場合】

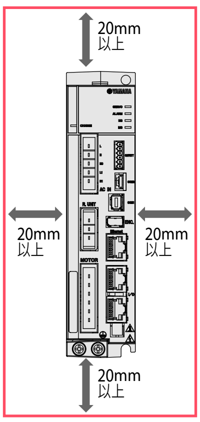
・ファンを取付け、十分にコントローラ本体を冷却してください。

・複数台のコントローラを設置する際は、コントローラ間の距離を最低1mm開けてください。

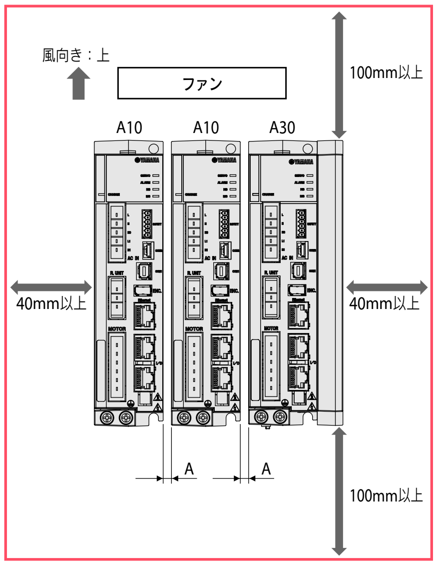
・周囲に十分空間を取り、通風の良いところに設置してください。（図2参照）

・隣接するEP-01との距離（図2中 A)が20mm以下の場合は、実効負荷率を75%以下に設定してください。

（図1）



（図2）



■データのしくみについて

EPシリーズを使用してロボットを運転するためには、ポイントデータとパラメータデータを設定する必要があります。

ポイントデータ

位置決めに使用するポイントデータには、「運転タイプ」「位置」「速度」などの項目が含まれます。P1～P255の255点まで登録可能です。
ポイントデータには、搬送質量を指定するだけで最適な位置決めを提供する「標準設定」と、位置決めを自由に設定できる「カスタム設定」があり、用途に応じて選択できます。

パラメータデータ

パラメータデータは、「運転パラメータ」、「I/Oパラメータ」、「オプションパラメータ」、および「制御パラメータ」に分類されます。

●データのしくみ

データ ― ポイントデータ ― P1～P255

1	運転タイプ	7	ゾーン(−)
2	位置	8	ゾーン(+)
3	速度	9	位置近傍幅
4	加速度	10	分岐
5	減速度	11	フラグ
6	押付	12	タイマ

位置決めに使用するポイントデータを設定します。
２種類の設定タイプがあり、用途に応じて選択できます。

①標準設定
搬送質量を指定することで、最適な位置決めを提供します。

②カスタム設定
位置決めを自由に設定できます。

データ ― パラメータデータ

- 運転パラメータ：位置決めや原点復帰などの運転関係のパラメータを設定します。
- I/Oパラメータ：端子割り付けや入出力機能選択のパラメータを設定します。
- オプションパラメータ：EtherNet/IP™などのオプションに関係するパラメータを設定します。
- 制御パラメータ：接続するロボット固有のパラメータです。初期処理時に設定します。

■ポイントデータについて

ポイントデータの項目一覧

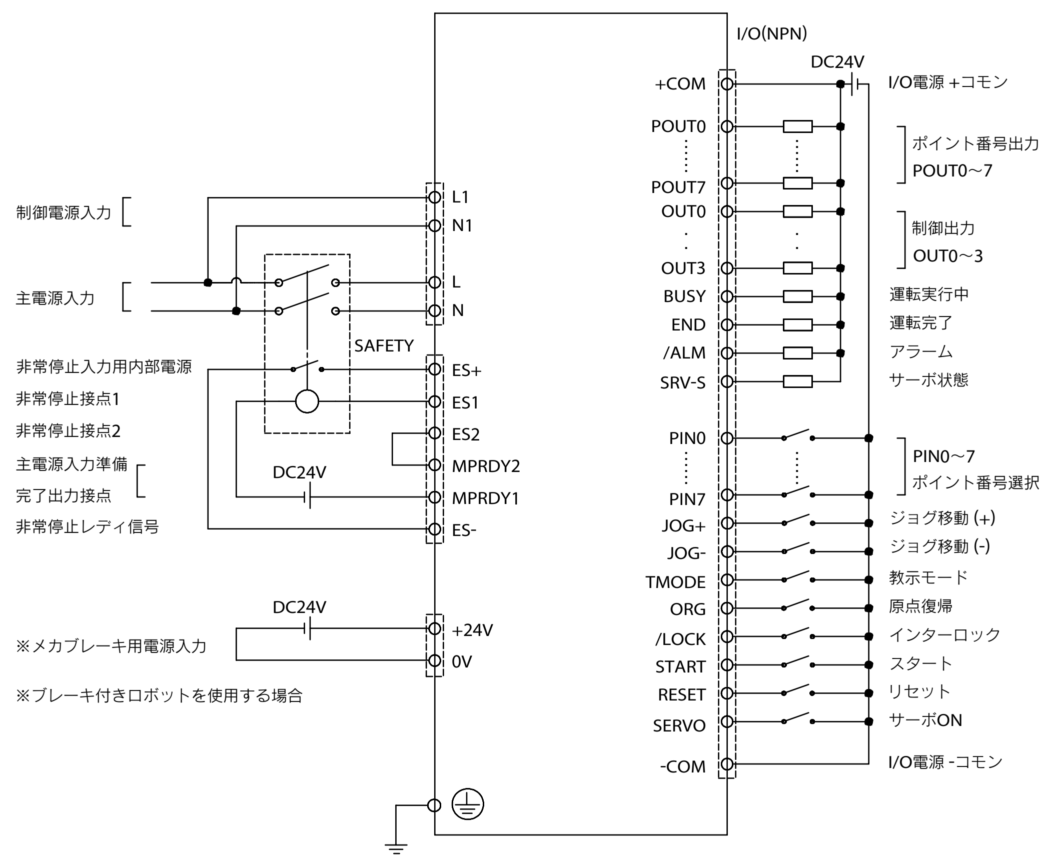
P1～P255		
項目		設定内容
1	**運転タイプ**	位置決め運転パターン
2	**位置**	位置決め運転の目標位置または移動量
3	**速度**	位置決め運転の速度
4	**加速度**	位置決め運転の加速度
5	**減速度**	位置決め運転の減速度(加速度に対する割合)
6	**押付**	押付運転時の電流制限値
7	**ゾーン(−)**	「個別ゾーン出力」を出力する範囲
8	**ゾーン(+)**	「個別ゾーン出力」を出力する範囲
9	**位置近傍幅**	「位置近傍出力」の近傍幅(目標位置からの距離公差)
10	**分岐**	位置決め完了後、次の移動先、または連結運転の連結先のポイント番号
11	**フラグ**	位置決め運転に関する他の情報
12	**タイマ**	位置決め完了後の待ち時間(遅延)

標準設定とカスタム設定

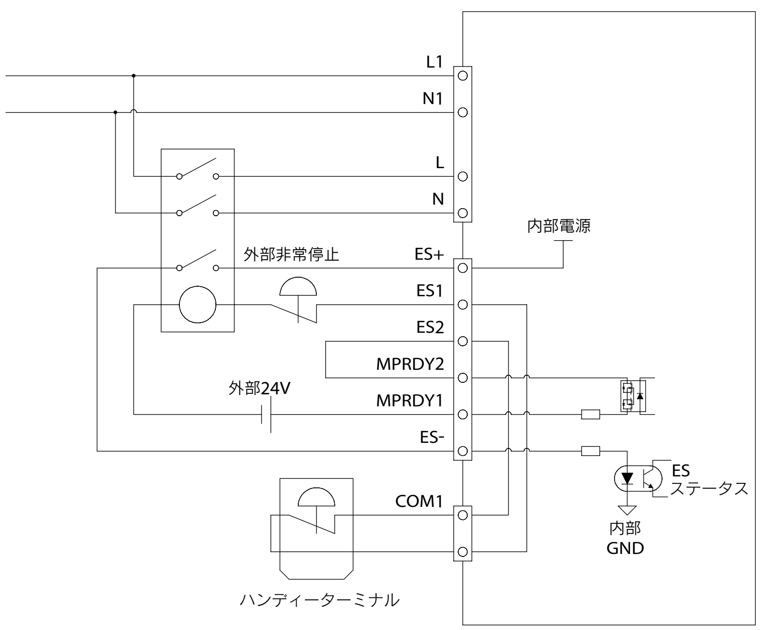
ポイントデータには、標準設定とカスタム設定の２種類の設定タイプがあり、用途に応じて選択できます。
いずれの場合も、設定可能なポイントデータはP1～P255の255点です。

設定タイプ	内容
標準設定	搬送質量を指定することで最適な位置決めを提供します。 組立･搬送などのシステムに適しています。
カスタム設定	速度や加速度などをSI単位系で任意に変更できますので､位置決めを自由に設定できます。 加工･検査などのシステムに適しています。

■NPNタイプ入出力配線概略図



■非常停止回路例



※ 電磁接触器のコイル部には、サージ吸収ユニットを必ず取り付けてください。

■入出力仕様

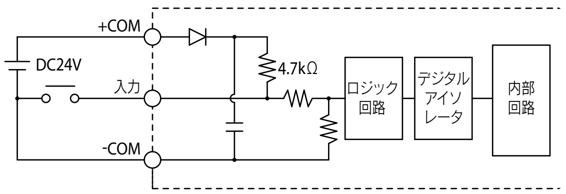
項　目	内　容
EtherNet/IP™	EtherNet/IP™アダプタ(2ポート)
PROFINET	PROFINET スレーブ1 ノード
EtherCAT	EtherCATスレーブ1ノード
NPN	入力16 点 DC24V±10% 5.1mA/ 点 プラスコモン 出力16 点 DC24V±10% 50mA/ 点 シンクタイプ
CC-Link	CC-Link Ver. 2.00 対応 リモートデバイス局(1局2倍設定)

■NPNタイプI/O信号表

番号	信号名称		意味		番号	信号名称		意味
A1	+COM		入力用電源 +コモン		B1	POUT0	出力	ポイント番号出力
A2					B2	POUT1		
A3	NC		未接続		B3	POUT2		
A4	NC				B4	POUT3		
A5	PIN0	入力	ポイント番号選択		B5	POUT4		
A6	PIN1				B6	POUT5		
A7	PIN2				B7	POUT6		
A8	PIN3				B8	POUT7		
A9	PIN4				B9	OUT0		OUT0 ～3に以下より割付 • ゾーン出力 • 個別ゾーン出力 • 教示モード状態 • 原点復帰完了状態 • 位置近傍出力 • 移動中出力 • 押付状態 • 警告出力
A10	PIN5				B10	OUT1		
A11	PIN6				B11	OUT2		
A12	PIN7				B12	OUT3		
A13	JOG+ (A15: ON)	SPD (A15: OFF)	ジョグ移動(+方向)	速度切替	B13	BUSY		運転実行中
A14	JOG-		ジョグ移動(−方向)		B14	END		運転完了
A15	TMODE		教示モード (ON: I/O教示モード　OFF: I/O位置決めモード)		B15	/ALM		アラーム
A16	ORG		原点復帰		B16	SRV-S		サーボ状態
A17	/LOCK		インターロック		B17	NC		未接続
A18	TEACH (A15: ON)	START (A15: OFF)	現在位置教示	スタート	B18	NC		
A19	RESET		リセット		B19	-COM		入力用電源 −コモン
A20	SERVO		サーボON		B20			

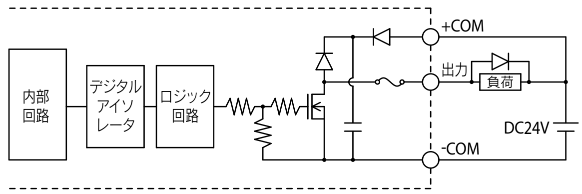
■NPNタイプ入出力回路詳細

●入力回路



形式: DC入力(プラスコモンタイプ)
デジタルアイソレータ方式
負荷: DC24V±10%　5.1mA
OFF電圧　19.2Vmin (1.0mA)
ON電圧　7.4Vmax (3.4mA)

●出力回路



形式: NPNオープンコレクタ出力
(マイナスコモンタイプ)
デジタルアイソレータ方式
負荷: DC24V 50mA

■フィードバックパルス出力信号表

●基本仕様

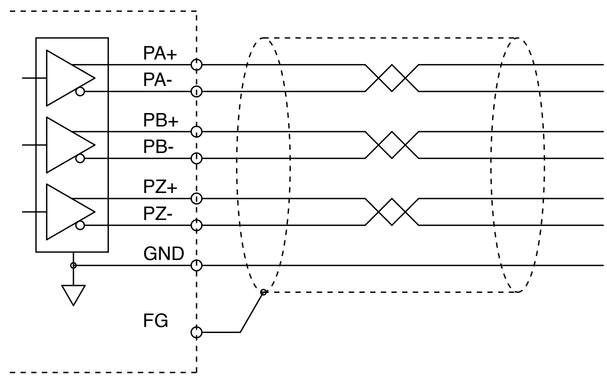
項目	仕様
出力信号	ABZ相パルス
1回転あたりのパルス数	4～16384　可変
最大回転速度	6000rpm
最大動作周波数	2Mbps

●信号表

信号名称	内容	配線色	備考
GND	シグナルグランド	白	
PA+	A相+信号出力	黄	ツイストペア①
PA-	A相-信号出力	白	
PB+	B相+信号出力	緑	ツイストペア②
PB-	B相-信号出力	白	
PZ+	Z相+信号出力	赤	ツイストペア③
PZ-	Z相-信号出力	白	
FG	フレームグランド	(シールド)	

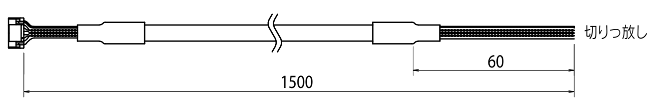
■フィードバックパルス出力回路詳細

●出力回路



ラインドライバ(AM26LV31相当)
最大出力電流: 30mA

■フィードバックパルス出力ケーブル



型式	KFX-M532M-00

付属品及びオプションパーツ

EP-01

■標準付属品

右端のアイコンは各部品が使用可能なコントローラを示しています

● 電源コネクタ＋操作レバー

型式		
型式	電源コネクタ	KFX-M5382-00
	操作レバー	KEF-M657M-00

EP-01

● 回生ユニットショートコネクタ

型式	KEK-M4431-00

EP-01 / YHX / RCX320

● HT2ダミーコネクタ

型式	KEK-M5869-00

EP-01 / YHX

● SAFETYコネクタ

型式	KEK-M4432-10

EP-01 / YHX

● ブレーキ電源ケーブル(1m)※

※ブレーキ付きロボット購入時に付属

型式	KFX-M532K-10

EP-01

● I/Oケーブル(2m/20芯×2)※

※NPN仕様購入時に付属

型式	KCA-M4421-20

EP-01 / TS-S2 / TS-SH / TS-X / TS-P

● CC-Linkコネクタ※

※CC-Link仕様購入時に付属

コネクタ

分岐ソケット

型式		
型式	コネクタ※	KCA-M4872-00
	分岐ソケット	KCA-M4873-00

※ コネクタ1個の型式です。(分岐ソケットにはコネクタを2個差し込みます。)

EP-01 / TS-S2 / TS-SH / TS-X / TS-P

オプションパーツは次ページです

■オプション品　　右端のアイコンは各部品が使用可能なコントローラを示しています

● ハンディターミナル
HT2/HT2-D

		HT2	HT2-D
型式	3.5m	KFX-M5110-0J	KFX-M5110-1J
	10m	KFX-M5110-2J	KFX-M5110-3J
イネーブルスイッチ		無し	有り
CE仕様		非対応	対応

EP-01

● サポートソフト
EP-Manager

WEBサイト（メンバーサイト）より
ダウンロード

型式	KFX-M4990-00

● 動作環境

OS	Microsoft Windows 10（32bit/64bit）
CPU	お使いのOSが推奨する環境以上
メモリ	お使いのOSが推奨する環境以上
通信ポート	Ethernetポート（100BASE-TX） Ethernetケーブル（カテゴリ5以上）
ディスプレイ	1024×768以上の解像度、256色以上
使用可能コントローラ	EP-01

EP-01

※Windowsは米国Microsoft Corporationの米国及びその他の国における登録商標です。
※Ethernetは米国XEROX社の登録商標です。

● アブソバッテリ

● 基本仕様

仕様項目	アブソバッテリ
電池の種類	リチウム金属電池
電池容量	3.6V/2700mAh
データ保持時間	約10年
外形寸法	ϕ17×L47mm
本体質量	20.3g

型式	KFX-M53G0-00

※アブソバッテリは消耗品です。

EP-01

● バッテリホルダキット

型式	KFX-M53G7-00

※バッテリホルダと結線バンド2本のセット番号です。

EP-01

● CC-Link終端コネクタ

型式	KCA-M4874-00

EP-01
TS-S2
TS-SH
TS-X
TS-P

● フィードバックパルス出力ケーブル

型式	KFX-M532M-00

EP-01

● デイジーチェーン及び
ゲートウェイ接続用ケーブル

型式	KFX-M532L-00

EP-01

安全に関するご注意

ご使用の際は、取扱説明書をよくお読みのうえ正しくお使いください。

販売代理店

●仕様・外観は改良のため予告なく変更することがあります。
●ロボットの輸出については戦略物資非該当資料が必要です。詳しくはお問い合わせください。

202112-C

YAMAHA
ヤマハ発動機株式会社

お問い合わせ先
0120-808-693

【受付時間】月〜金曜日 8:45〜19:45
土曜日 9:00〜17:00
（弊社指定の休日などを除く）

ロボティクス事業部 FA統括部
〒433-8103 静岡県浜松市北区豊岡町127番地
［代表］TEL 053-525-8250 FAX 053-525-8378
［営業］TEL 053-525-8350 ［CS］TEL 053-525-8160

■FA東日本営業所
〒330-0854 埼玉県さいたま市大宮区桜木町1-11-7
TEL 048-657-3281 FAX 048-657-3285

■FA中部営業所（FA統括部 国内営業グループ内）
〒433-8103 静岡県浜松市北区豊岡町127番地
TEL 053-525-8325 FAX 053-525-8378

■FA西日本営業所
〒532-0011 大阪府大阪市淀川区西中島5-13-9
TEL 06-6305-0830 FAX 06-6305-0832

■FA九州営業所
〒812-0013 福岡県福岡市博多区博多駅東3-6-11
サンハイム21 博多1F
TEL 092-432-8106 FAX 092-432-8103

URL https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/
E-mail robotn@yamaha-motor.co.jp