

ABAR05

Basicモデル

● 単軸ロボット

● ロッドタイプ



■ 注文型式

ABAR05							EP-01				
本体	リード指定 20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm	形状 S: ストレート R: 右折曲げ L: 左折曲げ	モータ仕様 S: 標準/ブレーキなし BK: 標準/ブレーキ付き BL: バッテリーレスアブソリュート/ブレーキなし BKBL: バッテリーレスアブソリュート/ブレーキ付き	ストローク 50~600 (50 mmピッチ)	ケーブル長 ¹⁾ R3: 3 m R5: 5 m R10: 10 m	ケーブル 取出方向 R: モータ後方 F: モータ前方	ポジション EP-01	ドライバ: モータ容量 A10: 200W以下	回生装置 ²⁾ 無記入: なし R: EP-RU付き	入出力選択 EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link	バッテリー ³⁾ B: 有り N: なし

※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
 ※2. 垂直使用時で150mmストローク以上の場合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

モータ出力 AC	100 W		
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.01 mm		
減速機構	転造ボールねじφ12 (C7級)		
ストローク	50 mm ~ 600 mm (50 mmピッチ)		
最高速度 ^{※2}	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	15 kg	25 kg
	垂直	4 kg	8 kg
最大押付力	100 N	200 N	400 N
ロッド不回転精度	±0°		
本体最大断面外形	W 54 mm × H 54.7 mm		
全長	ストレート	ST + 344 mm	
	折曲げ	ST + 249 mm	
位置検出器	アブソリュートエンコーダ バッテリーレスアブソリュートエンコーダ		
分解能	23ビット		
使用環境温度、湿度	0~40 °C, 35~80 %RH (結露なきこと)		

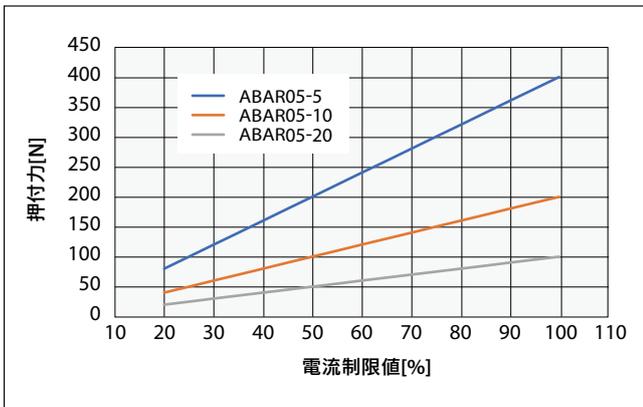
※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度
 ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
 有効ストロークが350mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)
 その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
 ※ 加速度/減速度はP.136 をご参照ください。

■ 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

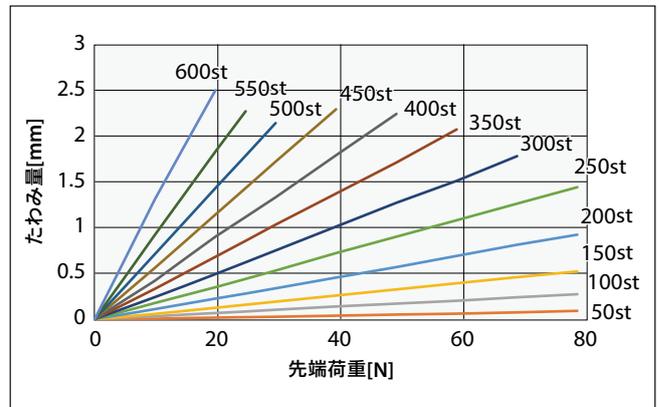
■ 押付力(参考値)

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。

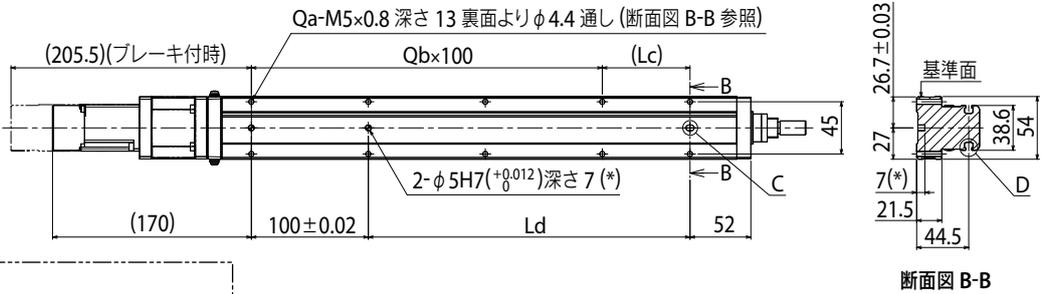
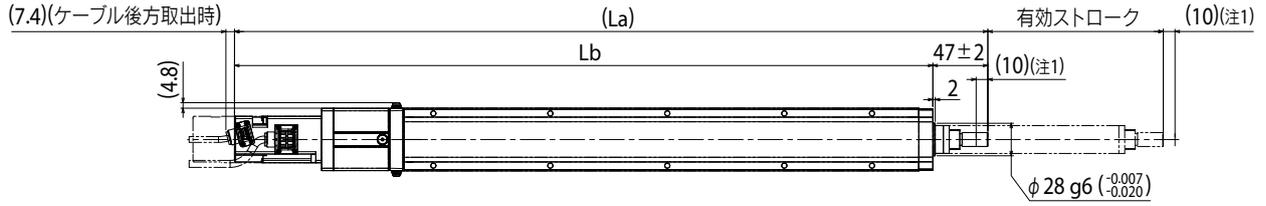


ご確認はこちらから

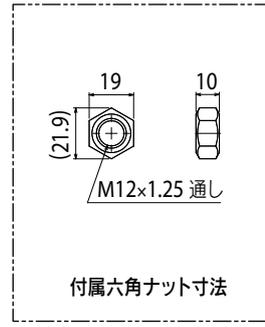
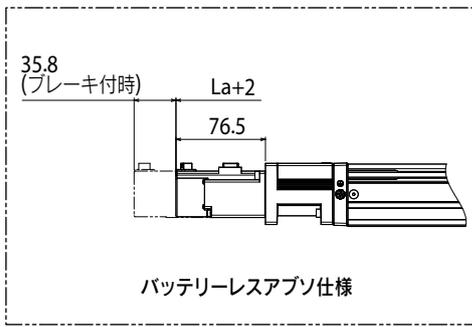
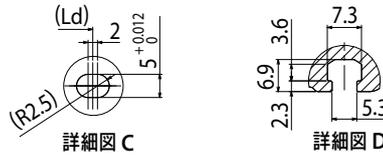
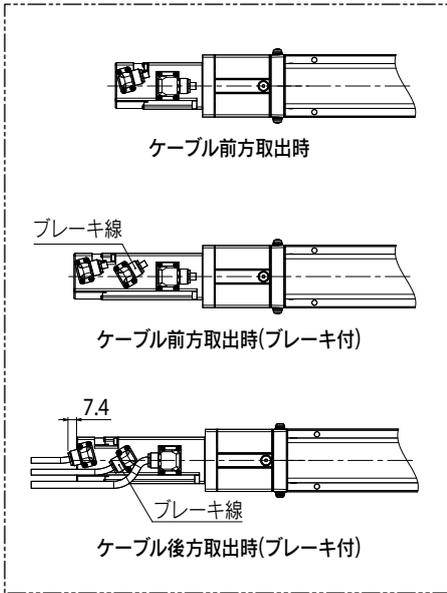


▶ サイクルタイムシミュレーションは弊社メンバーサイトから簡単にできます。詳細はP.12でご確認ください。

ABAR05 ストレート (S)



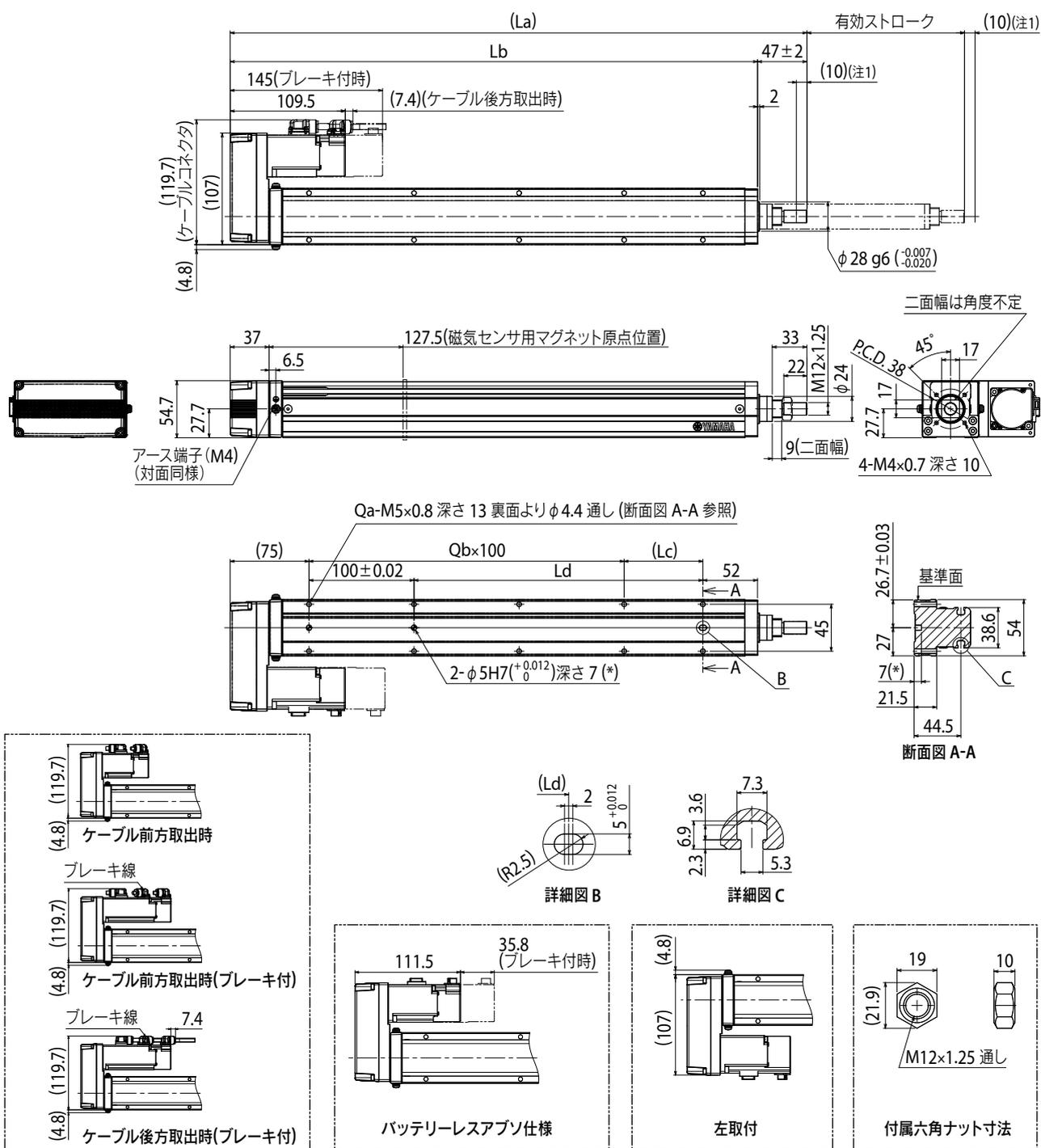
断面図 B-B



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

特長

- 基本型
- Basic型
- LBAS
- Advanced型
- LGXS
- Basic型
- LBAR
- Basic型
- ABAS
- Advanced型
- AGXS
- Basic型
- ABAR

加速度/減速度
許容慣性モーメント

オプション
ロボットケーブル
EP-01