

ABFS03

Basicモデル

● 単軸ロボット

● 低床タイプ

■ 注文型式

本体	リード指定	形状	モータ仕様	ストローク	ケーブル長 ^{※1}	ケーブル取出方向	EP-01	ポジショナ	ドライバ: モータ容量	入出力選択	バッテリーコネクタ ^{※2}
ABFS03	8:8mm 4:4mm 2:2mm	S: ストレート R: 右折曲げ L: 左折曲げ	S: 標準/ブレーキなし BK: 標準/ブレーキ付き BL: バッテリーレスアブソリュートエンコーダ BKL: バッテリーレスアブソリュートエンコーダ付き	50~300 (50mmピッチ)	R3: 3m R5: 5m R10: 10m	R: モータ後方 F: モータ前方	EP-01	A10: 200W以下	EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link	B: あり(バッテリーアプ) N: なし	

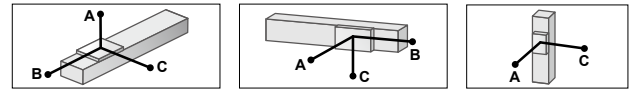
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
 ※2. モータ仕様(標準(S, BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。
 ※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

■ 基本仕様

モータ出力AC	50 W		
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.005 mm		
減速機構	転造ボールねじφ6 (C7級)		
ストローク	50 mm ~ 300 mm (50 mmピッチ)		
最高速度 ^{※2}	480 mm/sec	240 mm/sec	100 mm/sec
ボールネジリード	8 mm	4 mm	2 mm
最大可搬質量	水平	10 kg	10 kg
	垂直	2 kg	4 kg
定格推力	88 N	143 N	352 N
動的許容モーメント (MY, MP, MR)	8.1 / 8.1 / 9.3		
本体最大断面外形	W 42.2 mm x H 30 mm		
全直	ストレート	ST + 220.5 mm	
	折曲げ	ST + 143 mm	
クリーン度 ^{※3}	ISO CLASS4 (SO14644-1)相当		
吸引量エア ^{※4}	50 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. 片振りでの繰り返し位置決め精度。折曲げ仕様は±0.01。
 ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。
 ※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エア-継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1,000 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。

■ 許容オーバーハング量[※]



ABFS03-8	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
4kg	785	113	116	4kg	116	113	785	1kg	493
7kg	492	60	61	7kg	61	60	492	2kg	248
10kg	360	38	39	10kg	39	38	360		

ABFS03-4	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
4kg	1877	128	141	4kg	141	128	1877	2kg	279
7kg	1202	68	75	7kg	75	68	1202	4kg	140
10kg	912	44	49	10kg	49	44	912		

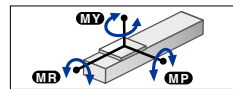
ABFS03-2	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
5kg	4769	126	142	5kg	142	126	4769	3kg	230
9kg	3117	65	73	9kg	73	65	3117	5kg	138
13kg	2415	41	46	13kg	46	41	2415		

※ 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300 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

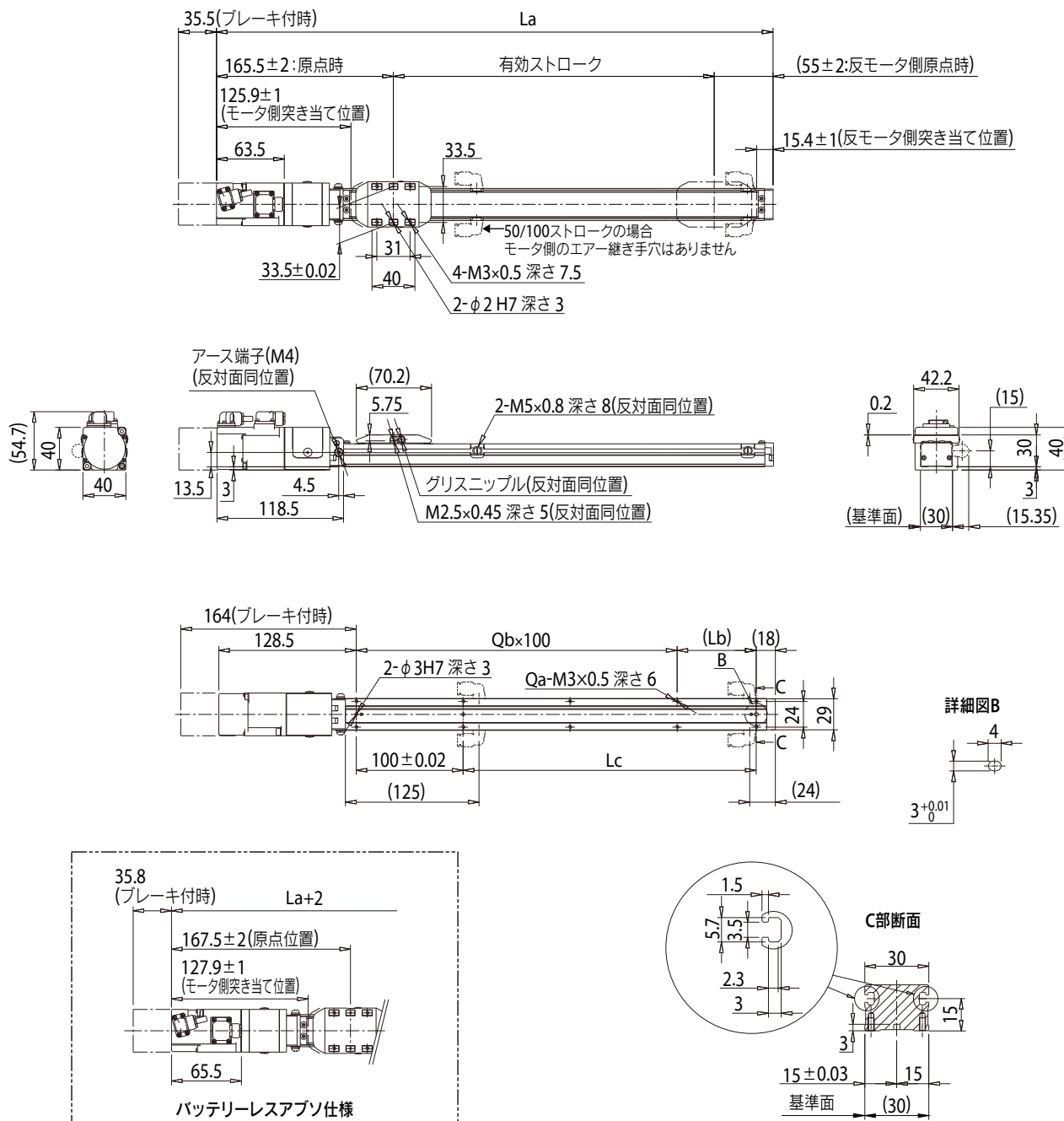


(単位: N・m)		
MY	MP	MR
13	13	15



▶ 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。

ABFS03 ストレート (S)

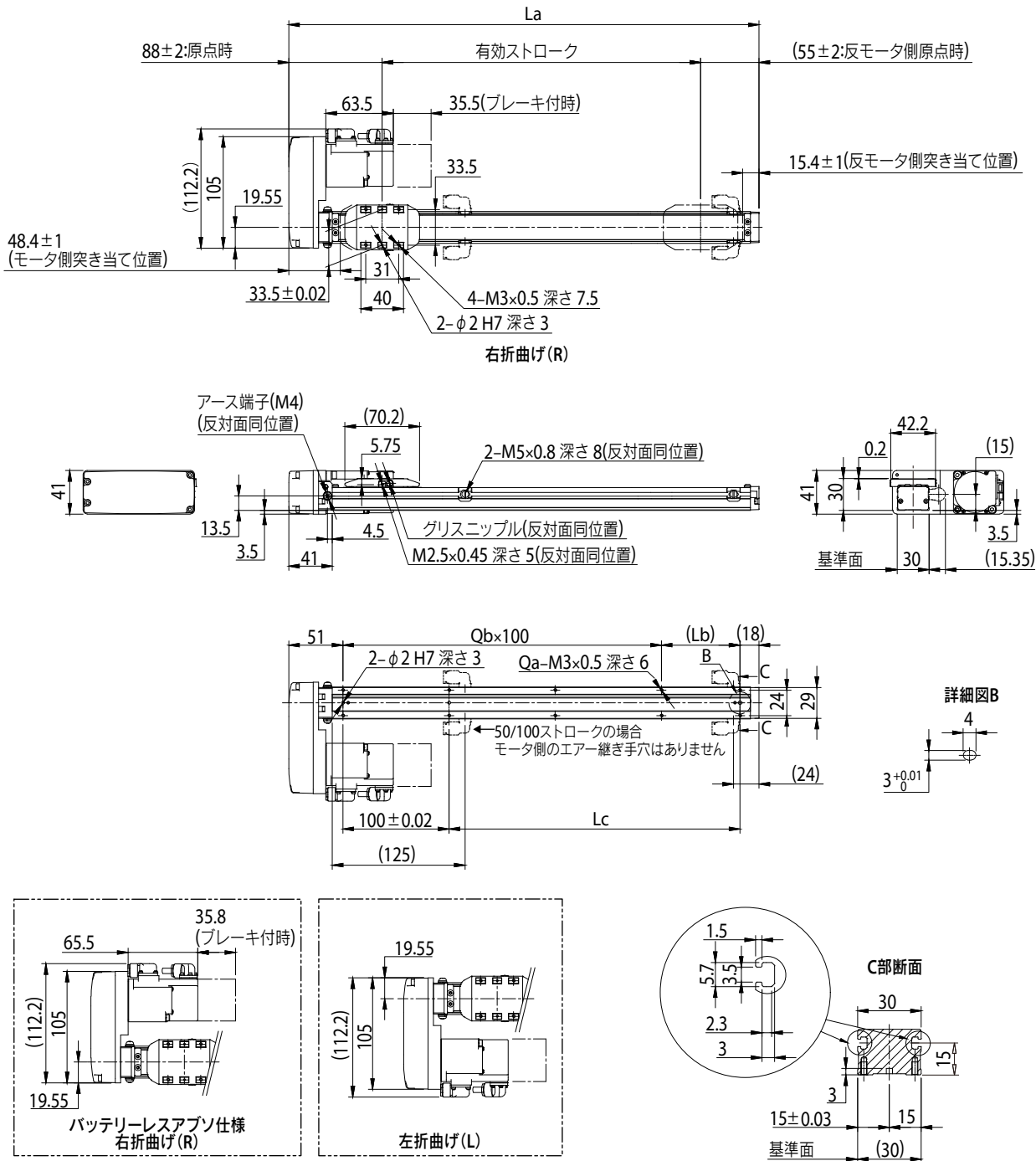


注. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
 注. 取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M3×0.5>は、首下長さ≪架台の厚さ+6mm以下≫を推奨します。
 注. 給脂用先端ノズル(推奨) 部品番号: KFU-M3861-00
 注. プレーキ無の質量です。プレーキ付時は本体質量表中の値より 0.2 kg 重くなります。
 注. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定: R30 / 可動: R50以上でご使用ください。仕様により取出し方向が異なります。

有効ストローク	50	100	150	200	250	300
La	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5
Lb	24	74	24	74	24	74
Lc	24	74	124	174	224	274
Qa	6	6	8	8	10	10
Qb	1	1	2	2	3	3
本体質量 (kg)	0.69	0.75	0.82	0.88	0.95	1.01
最高速度 (mm/sec)	リード8	480				
	速度設定	-				
	リード4	240				
	速度設定	-				
	リード2	100				
	速度設定	-				

LCMR200
 GX
 LCM100
 YK-X
 Robonity
 PHASER
 FLIP-X
 TRANSERO
 XX-X
 YP-X
 CLEAN
 CONTROLLER
 INFORMATION
 LBFS
 LGXS
 LGBS
 ABFS
 AGXS
 AGBS
 LBAS
 LBAR
 LGFS
 ABAS
 ABAR
 AGFS
 フォション

ABFS03 折曲げ (R/L)



注. 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。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
 注. 取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M3×0.5>は、首下長さ<<架台の厚さ+6mm以下>>を推奨します。
 注. 給脂用先端ノズル(推奨) 部品番号: KFU-M3861-00
 注. プ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 0.2 kg重くなります。
 注. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定: R30/可動: R50以上でご使用ください。仕様により取出し方向が異なります。

有効ストローク	50	100	150	200	250	300
La	193	243	293	343	393	443
Lb	24	74	24	74	24	74
Lc	24	74	124	174	224	274
Qa	6	6	8	8	10	10
Qb	1	1	2	2	3	3
本体質量 (kg)	0.91	0.96	1.01	1.06	1.11	1.16
最高速度 (mm/sec)	リード8	480				
	速度設定	-				
	リード4	240				
	速度設定	-				
	リード2	100				
	速度設定	-				