

ABFS06

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	ドライブ: モータ容量	回生装置 ^{※2}	入出力選択	バッテリーユニット ^{※3}
ABFS06	20:20mm 12:12mm 6:6mm	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 BKL: バッテリーレスアブソリュート/ブレーキ付き	50~800 (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	無記入: なし R: EP-RU付き	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. 垂直使用時にリード12の250mmストローク以上、及びリード6の200mmストローク以上の場合は回生装置が必要です。水平使用時にリード20の550~650mm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。
- ※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

■ 基本仕様

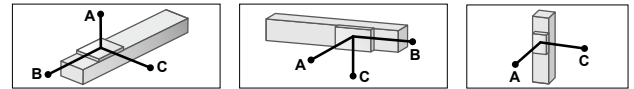
モータ出力AC	100 W		
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.005 mm		
減速機構	転造ボールねじφ10 (C7級)		
ストローク	50 mm ~ 800 mm (50 mmピッチ)		
最高速度 ^{※2}	1333 mm/sec	800 mm/sec	400 mm/sec
ボールネジリード	20 mm	12 mm	6 mm
最大可搬質量	水平	18 kg	30 kg
	垂直	6 kg	9 kg
定格推力	85 N	142 N	285 N
動的許容モーメント(MY,MP,MR)	40.6 / 40.6 / 60.2		
本体最大断面外形	W 65 mm x H 44 mm		
全直	ストレート	ST + 315 mm	
	折曲げ	ST + 224 mm	
クリーン度 ^{※3}	ISO CLASS4 (SO14644-1)相当		
吸引量エア ^{※4}	80 N ℓ / 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時があります。有効ストローク(A)mmを超えると、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)
- (A): リード20の場合550mm、リード6,12の場合650mm
- ※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。

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
EP-01	ポイントトレース/リモートコマンド

■ 許容オーバーハング量[※]



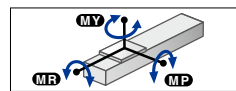
ABFS06-20	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)			
	質量	A	B	C	質量	A	B	C	質量	A
6kg	471	255	226	6kg	226	255	471	3kg	477	477
12kg	299	117	112	12kg	112	117	299	6kg	255	255
18kg	267	79	81	18kg	81	79	267			

ABFS06-12	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)			
	質量	A	B	C	質量	A	B	C	質量	A
10kg	1055	201	245	10kg	245	201	1055	5kg	429	429
20kg	618	90	111	20kg	111	90	618	9kg	218	218
30kg	457	54	68	30kg	68	54	457			

ABFS06-6	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)			
	質量	A	B	C	質量	A	B	C	質量	A
15kg	1830	152	213	15kg	213	152	1830	6kg	429	429
30kg	1016	65	92	30kg	92	65	1016	12kg	215	215
45kg	691	37	52	45kg	52	37	691			

- ※ 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



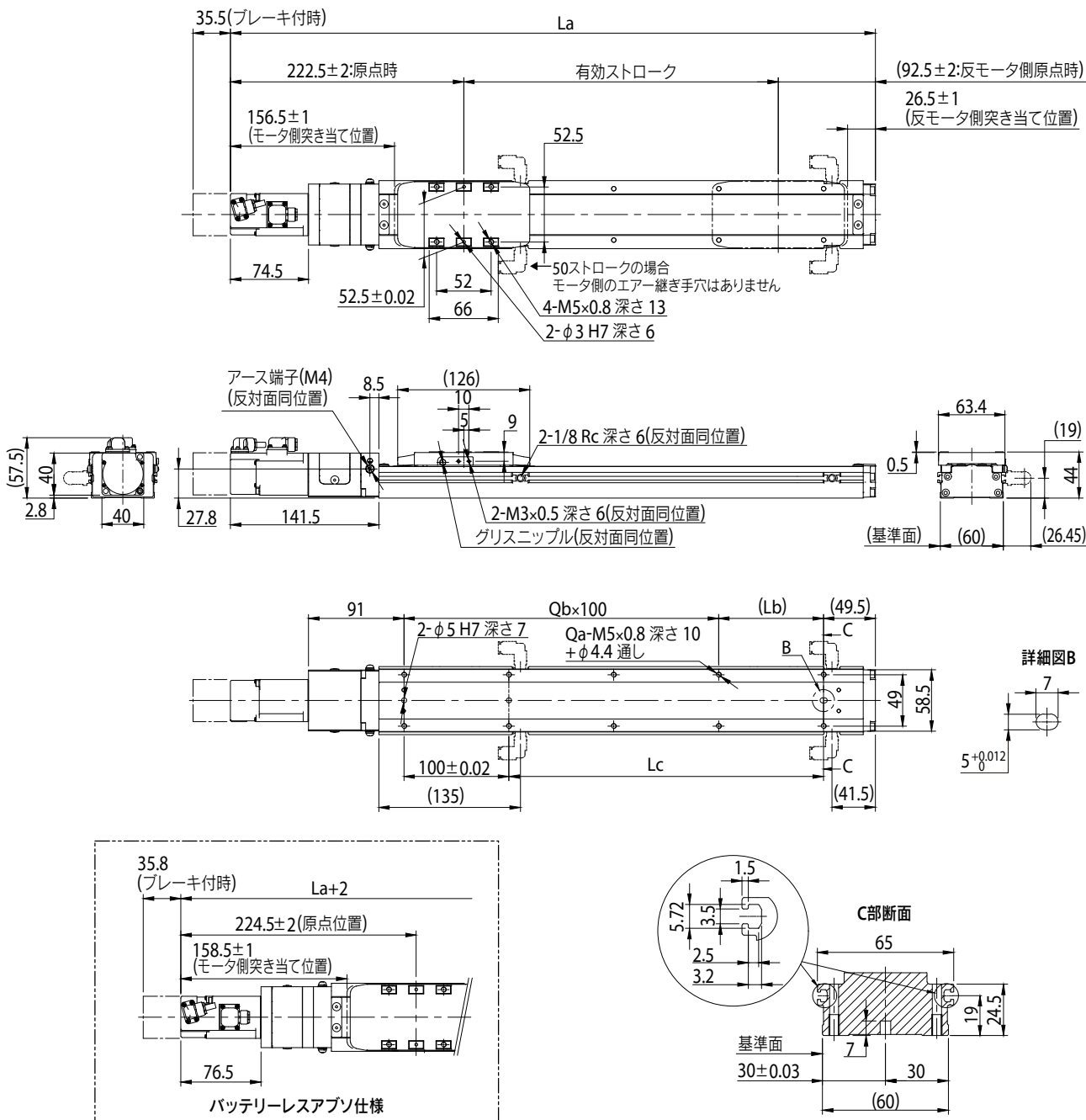
MY	MP	MR
99	99	176



▶ 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。

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

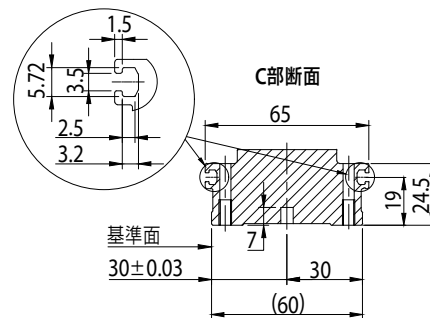
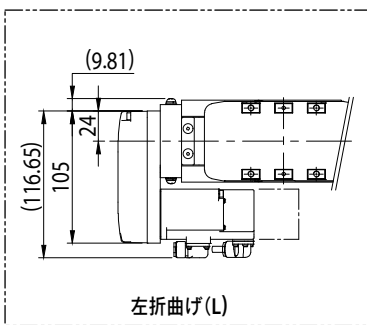
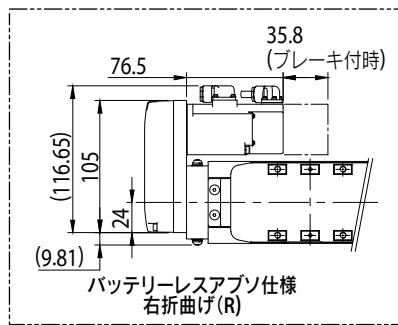
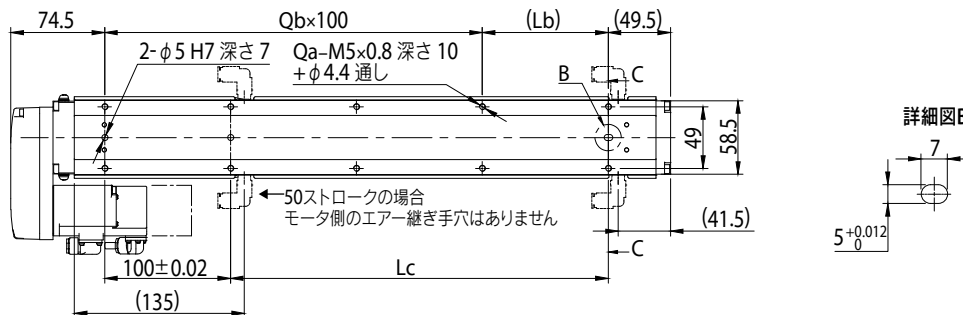
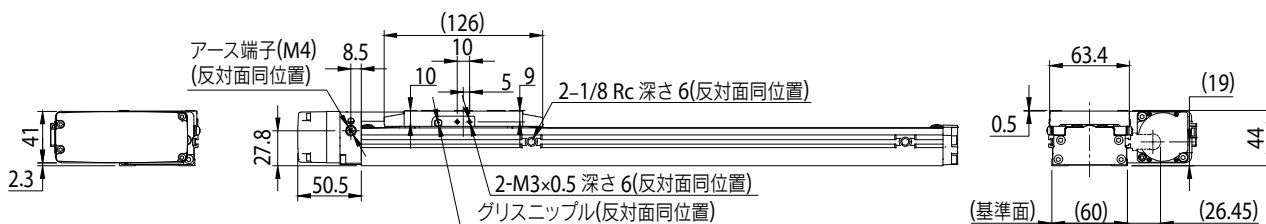
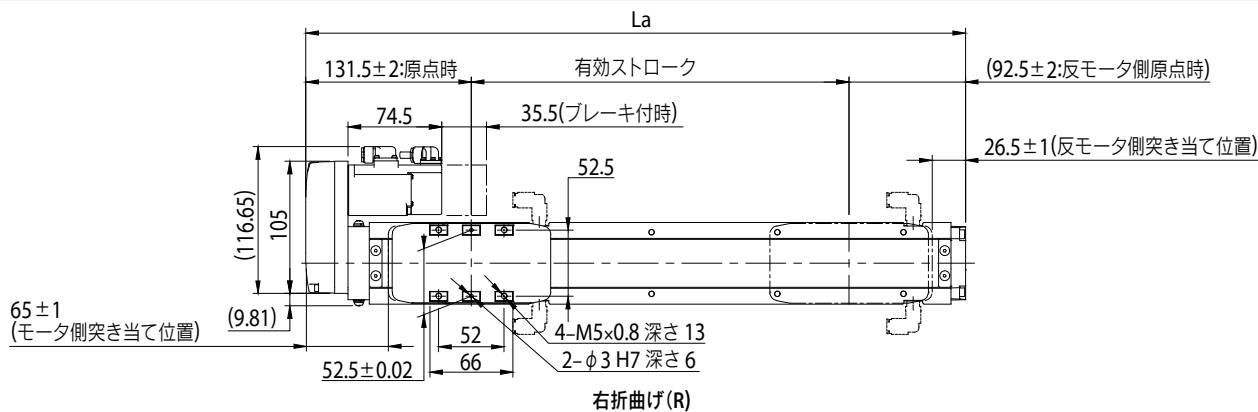
ABFS06 ストレート (S)



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<<35mm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: 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 0.2kg重くなります。
 注: ロボットケーブルの最小曲半径は、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	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800		
La	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965	1015	1065	1115		
Lb	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		
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}	1.91	2.07	2.22	2.38	2.54	2.69	2.85	3.0	3.16	3.32	3.47	3.63	3.78	3.94	4.1	4.26		
最高速度 (mm/sec)	リード20 速度設定	1333											933	733	667	533		
	リード12 速度設定	800											680	560	480	400	360	320
	リード6 速度設定	400											340	280	240	200	180	160
	リード20 速度設定	-											85%	70%	60%	50%	45%	40%
	リード12 速度設定	-											85%	70%	60%	50%	45%	40%

ABFS06 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<<35mm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: 給脂用先端ノズル(推奨) 部品番号: KFU-M3861-00
 注: 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: 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	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800		
La	274	324	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024		
Lb	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		
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}	2.2	2.34	2.48	2.62	2.76	2.90	3.04	3.18	3.32	3.46	3.60	3.74	3.88	4.02	4.16	4.30		
最高速度 (mm/sec)	リード20	1333											933	733	667	533		
	速度設定	-											70%	55%	50%	40%		
	リード12	800											680	560	480	400	360	320
	速度設定	-											85%	70%	60%	50%	45%	40%
リード6	400											340	280	240	200	180	160	
	速度設定	-											85%	70%	60%	50%	45%	40%