

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	ドライブ: モータ容量	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 (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	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	

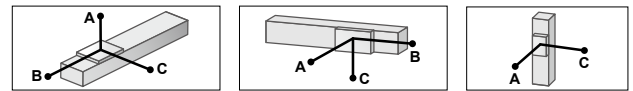
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
 ※2. モータ仕様(標準(S, BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。
 ※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

■ 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時があります。
 ※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		

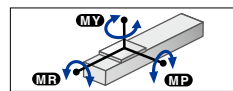
ABFS03-2	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
5kg	4769	126	142	5kg	142	126	4769	3kg	230
9kg	3117	65	73	9kg	73	65	3117	5kg	138
13kg	2415	41	46	13kg	46	41	2415		

※ 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

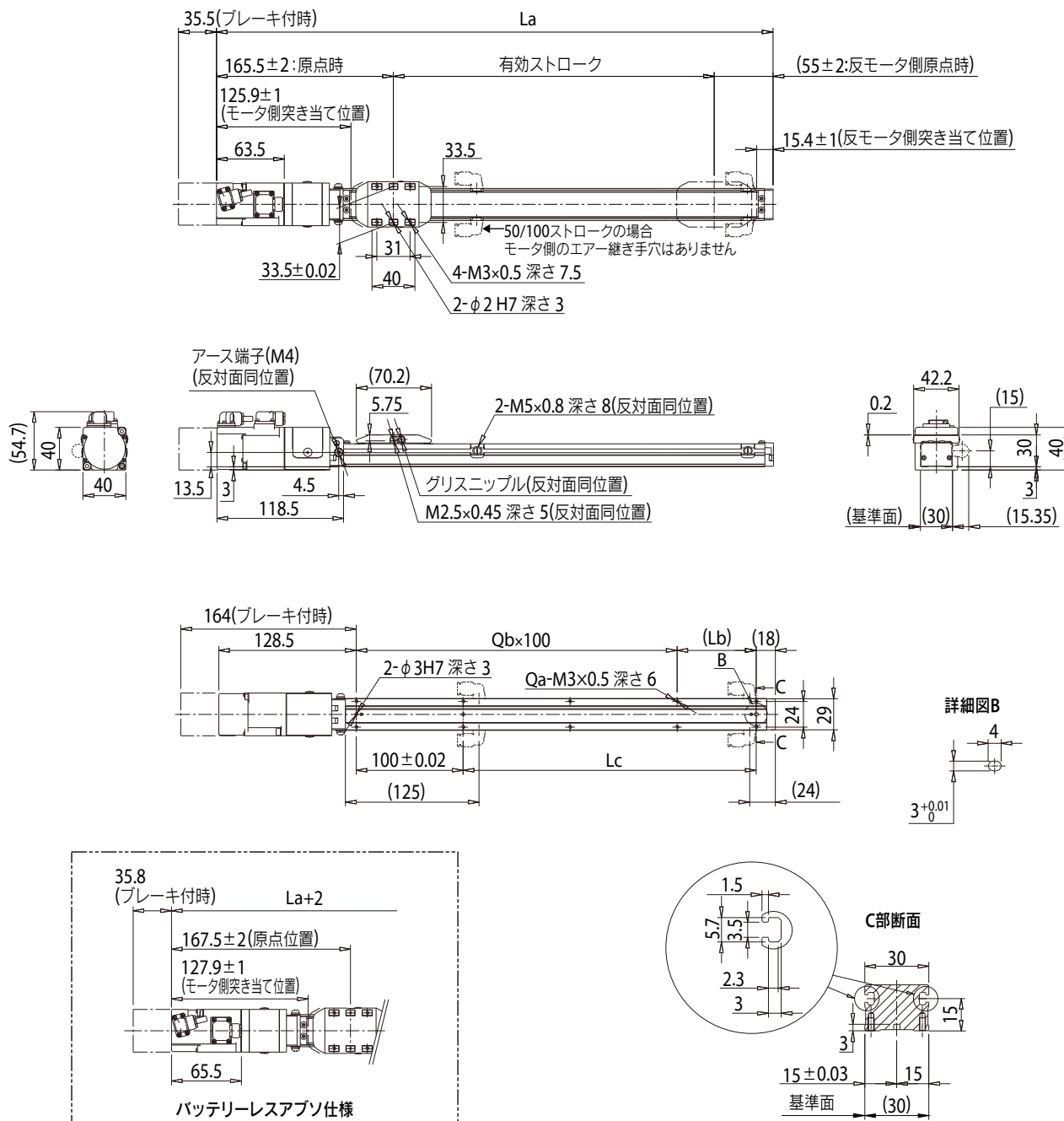


(単位: N・m)		
MY	MP	MR
13	13	15



▶ 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)

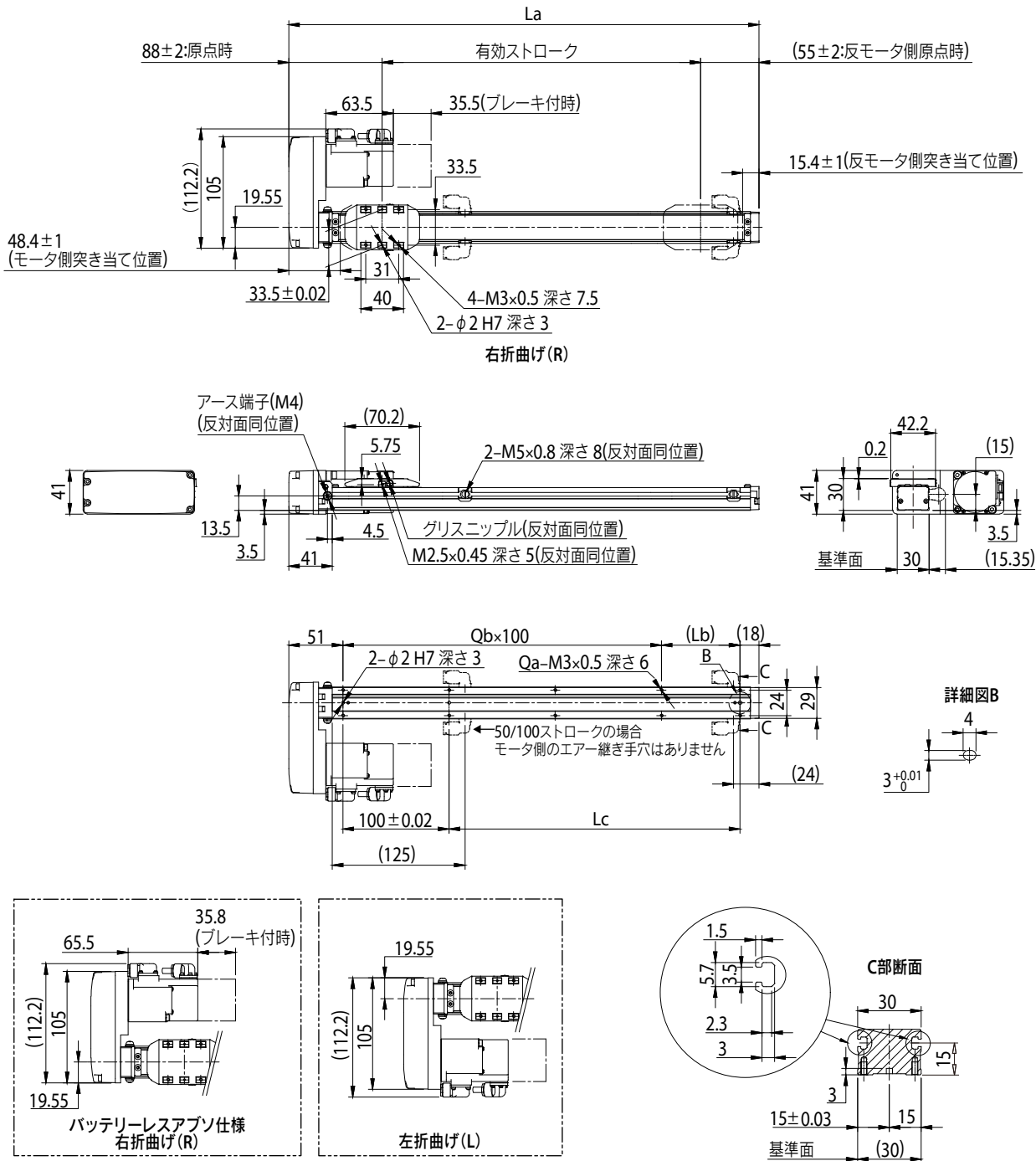


注. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
 注. 取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M3×0.5>は、首下長さ≪架台の厚さ+6mm以下≫を推奨します。
 注. 給脂用先端ノズル(推奨) 部品番号: KFU-M3861-00
 注. プレーキ無の質量です。プレーキ付時は本体質量表中の値より 0.2 kg 重くなります。
 注. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定: R30 / 可動: R50以上でご使用ください。仕様により取出し方向が異なります。

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	-					

ABFS04

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	ドライバー: モータ容量	入出力選択	バッテリーコネクタ ^{※2}
ABFS04	12: 12mm 6: 6mm 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	50~500 (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. モータ仕様が標準(S, BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。

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

■ 基本仕様

モータ出力AC	50 W			
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.005 mm			
減速機構	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	120 mm/sec	
ボールネジリード	12 mm	6 mm	2 mm	
最大可搬質量	水平	12 kg	20 kg	25 kg
	垂直	3 kg	5 kg	8 kg
定格推力	71 N	141 N	424 N	
動的許容モーメント(MY,MP,MR)	17.2 / 17.2 / 23.3			
本体最大断面外形	W 49.7 mm x H 40 mm			
全直	ストレート	ST + 284 mm		
	折曲げ	ST + 204 mm		
クリーン度 ^{※3}	ISO CLASS4 (SO14644-1)相当			
吸引量エア ^{※4}	80 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)			

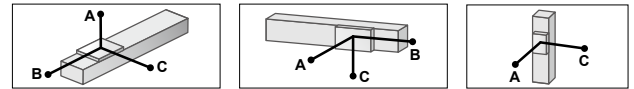
※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。折曲げ仕様は±0.01。

※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。

※3. クリーン環境でご使用の際は吸引量エア継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は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[※]



ABFS04-12				壁面取付使用時				垂直使用時			
(単位: mm)				(単位: mm)				(単位: mm)			
水平使用時	A	B	C	A	B	C	A	B	C	A	C
4kg	896	228	259	4kg	256	228	864	1kg	913	913	
8kg	596	107	125	8kg	130	107	691	3kg	316	316	
12kg	465	67	78	12kg	84	67	619				

ABFS04-6				壁面取付使用時				垂直使用時			
(単位: mm)				(単位: mm)				(単位: mm)			
水平使用時	A	B	C	A	B	C	A	B	C	A	C
5kg	1867	209	272	5kg	272	209	1867	3kg	369	369	
10kg	1181	98	127	10kg	127	98	1181	5kg	222	222	
20kg	748	42	55	20kg	55	42	748				

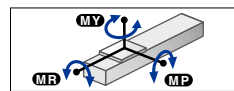
ABFS04-2				壁面取付使用時				垂直使用時			
(単位: mm)				(単位: mm)				(単位: mm)			
水平使用時	A	B	C	A	B	C	A	B	C	A	C
10kg	4004	128	172	10kg	172	128	4004	4kg	354	354	
18kg	2635	65	87	18kg	87	65	2635	8kg	177	177	
25kg	2088	43	58	25kg	58	43	2088				

※ 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



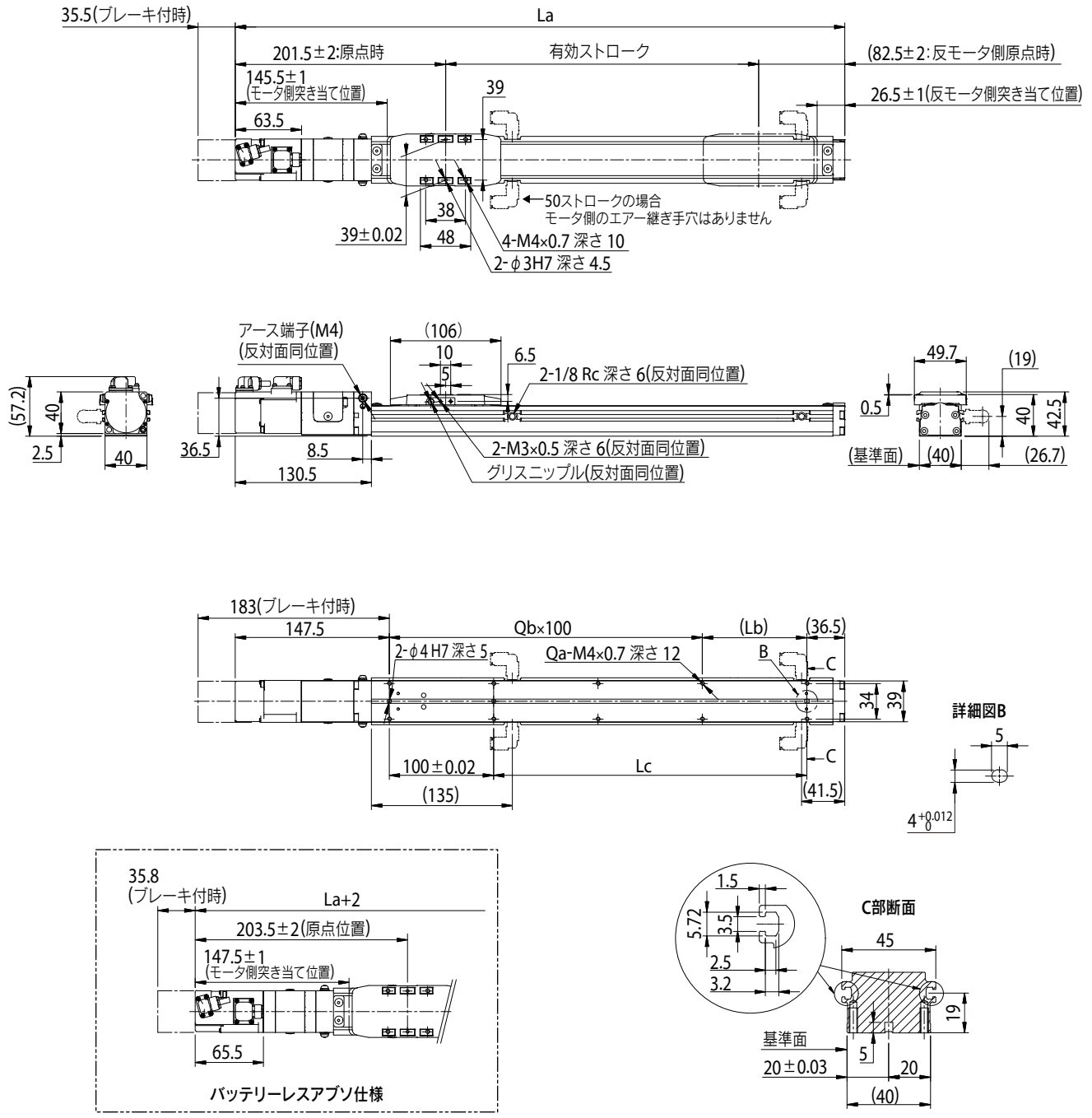
(単位: N・m)		
MY	MP	MR
47	47	64



▶ 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
XX-X
YP-X
CLEAN
CONTROLLER INFORMATION
LBFS
LGXS
LGBS
ABFS
AGXS
AGBS
LBAS
LBAR
LGFS
ABAS
ABAR
AGFS

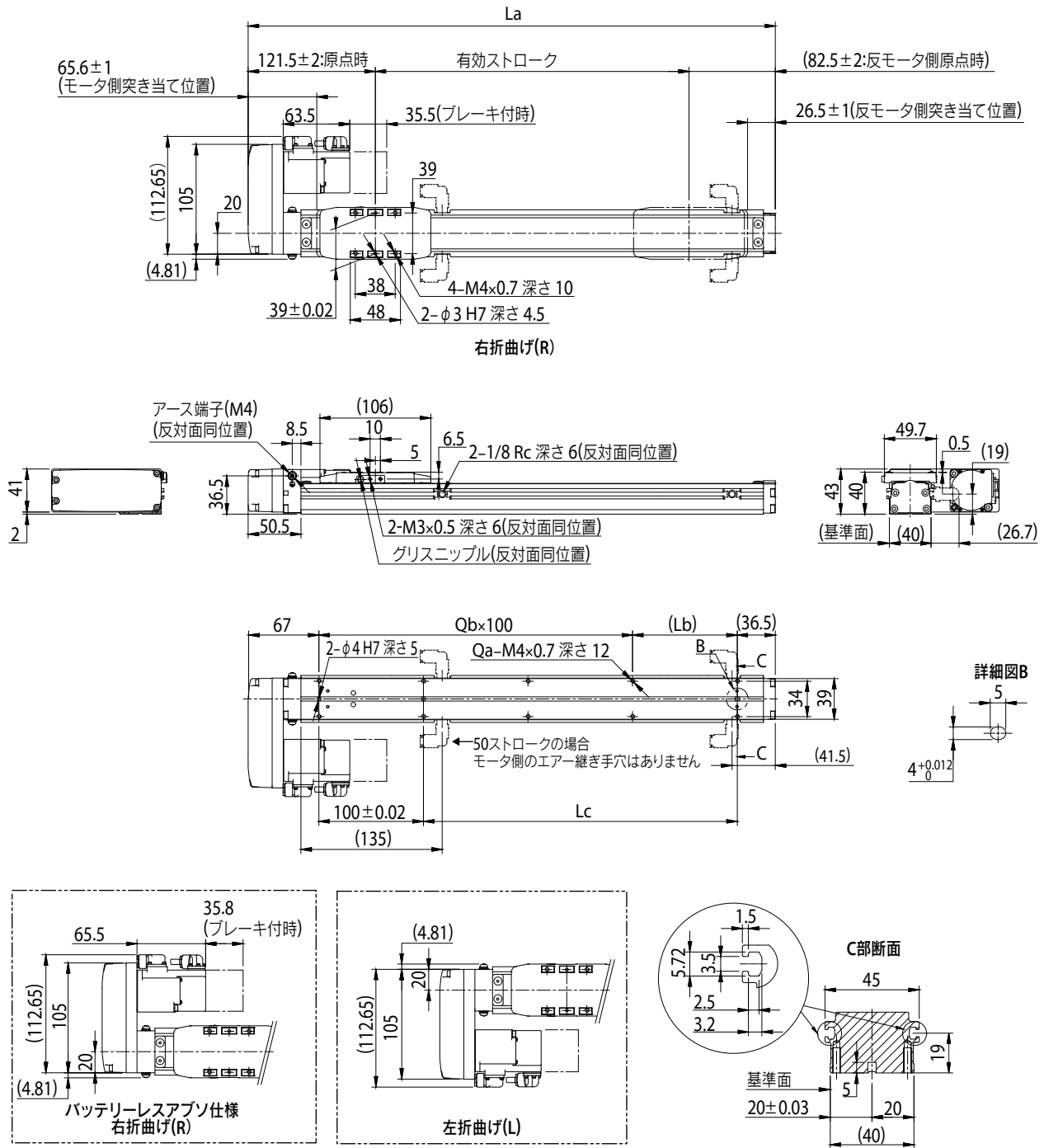
ABFS04 ストレート (S)



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<M4×0.7>は、首下長さ<<架台の厚さ+12mm以下>>を推奨します。
 注. 給脂用先端ノズル(推奨) 部品番号: KFJ-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	350	400	450	500
La	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784
Lb	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Lc	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
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)	1.29	1.4	1.52	1.64	1.76	1.89	1.99	2.11	2.23	2.35
最高速度 (mm/sec)	リード12	720								
	速度設定	-								
	リード6	360								
	速度設定	-								
	リード2	120								
速度設定	-									

ABFS04 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<M4×0.7>は、首下長さ<<架台の厚さ+12mm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0.2kg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
La	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704
Lb	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Lc	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
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)	1.42	1.53	1.64	1.75	1.86	1.97	2.08	2.19	2.3	2.42
最高速度 (mm/sec)	リード12	720								
	速度設定	-								
	リード6	360								
	速度設定	-								
	リード2	120								
速度設定	-									

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

ABFS05

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	ドライブ: モータ容量	入出力選択	バッテリーユニット ^{※2}
ABFS05	20:20mm 12:12mm 6:6mm 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	50~800 (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	EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link	B: あり(バッテリーアブソ) N: なし	

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

■ 基本仕様

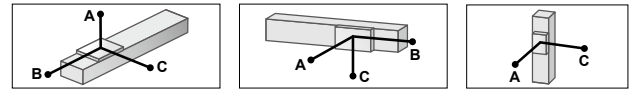
モータ出力AC	100 W			
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.005 mm			
減速機構	転造ボールねじφ10 (C7級)			
ストローク	50 mm ~ 800 mm (50 mmピッチ)			
最高速度 ^{※2}	1200 mm/sec	800 mm/sec	400 mm/sec	120 mm/sec
ボールネジリード	20 mm	12 mm	6 mm	2 mm
最大可搬質量	水平	10 kg	22 kg	25 kg
	垂直	3 kg	4 kg	6 kg
定格推力	85 N	142 N	285 N	854 N
動的許容モーメント (MY, MP, MR)	24.6 / 24.6 / 39.4			
本体最大断面外形	W 58 mm x H 40 mm			
全直	ストレート	ST + 288.5 mm		
	折曲げ	ST + 195 mm		
クリーン度 ^{※3}	ISO CLASS4 (SO14644-1)相当			
吸引量エア ^{※4}	80 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。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。有効ストロークが(A)mm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)
 (A): リード20の場合700mm、リード2,6,12の場合600mm
 ※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[※]



ABFS05-20	水平使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)	
	A	B	C	A	B	C	A	C
3kg	637	348	330	330	348	637	1kg	941
6kg	330	165	161	161	165	330	3kg	327
10kg	234	92	95	95	92	234		

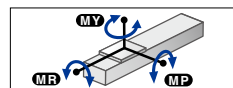
ABFS05-12	水平使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)	
	A	B	C	A	B	C	A	C
8kg	511	151	186	186	151	511	2kg	640
15kg	353	73	93	93	73	353	4kg	322
22kg	268	44	57	57	44	268		

ABFS05-6	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)	
	A	B	C	A	B	C	A	C
10kg	1178	140	208	208	140	1178	3kg	520
15kg	830	88	130	130	88	830	6kg	260
25kg	566	46	68	68	46	566		

ABFS05-2	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
10kg	9257	186	293	293	186	9257	5kg	406
20kg	6043	84	133	133	84	6043	10kg	203
30kg	4746	50	79	79	50	4746		

※ 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



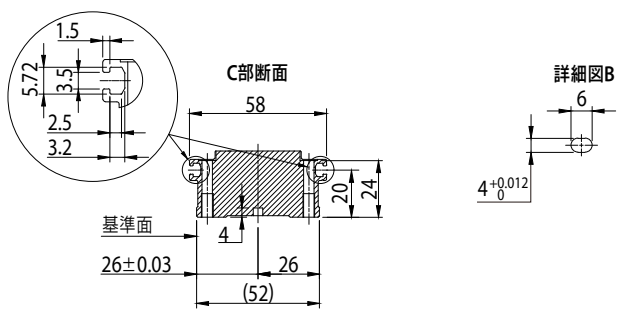
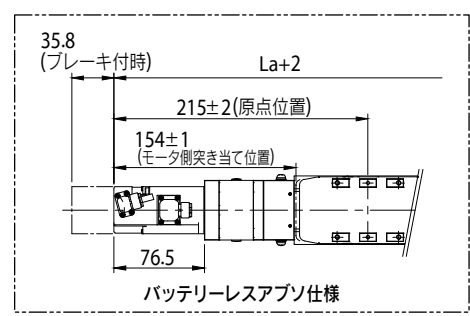
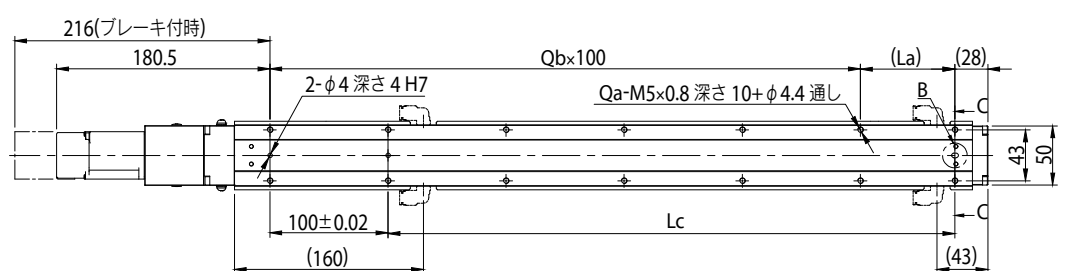
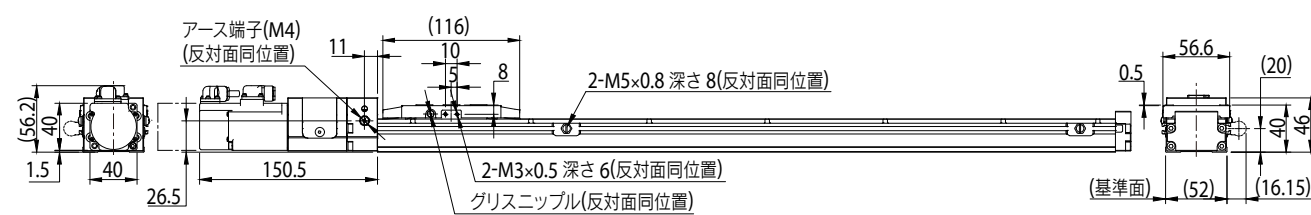
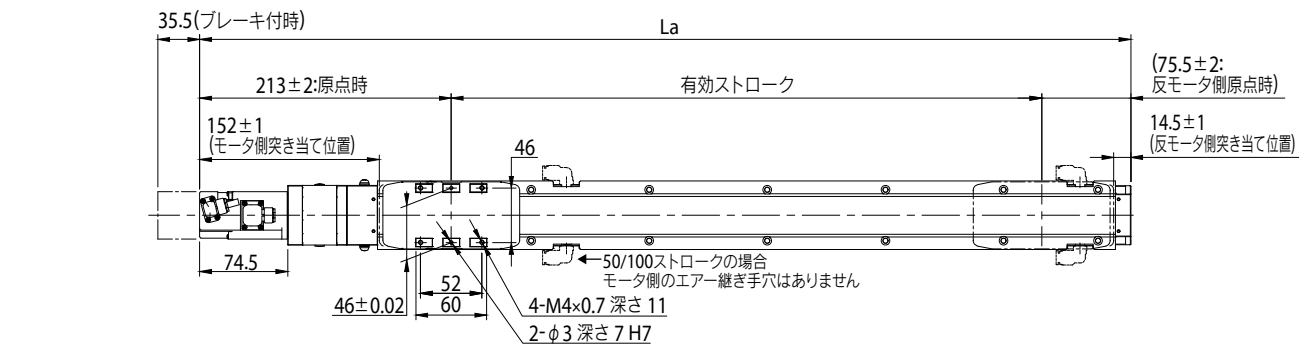
MY	MP	MR
73	73	115

(単位: N・m)



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

ABFS05 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	338.5	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
Lb	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80
Lc	30	80	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780
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)	1.23	1.47	1.72	1.96	2.20	2.45	2.69	2.93	3.18	3.42	3.66	3.9	4.15	4.39	4.63	4.88
最高速度 (mm/sec)	リード20	1200														
	速度設定	-														
	リード12	800														
	速度設定	-														
	リード6	400														
	速度設定	-														
	リード2	120														
	速度設定	-														

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

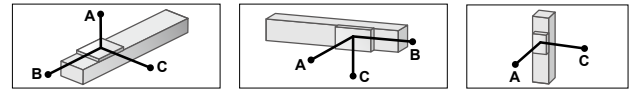
モータ出力AC	100 W		
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.005 mm		
減速機構	転造ボールねじφ10 (C7級)		
ストローク	50 mm ~ 800 mm (50 mmピッチ)		
最高速度 ^{※2}	1333 mm/sec	800 mm/sec	400 mm/sec
ボールネジリード	20 mm	12 mm	6 mm
最大可搬質量	水平	18 kg	30 kg
	垂直	6 kg	9 kg
定格推力	85 N	142 N	285 N
動的許容モーメント(MY,MP,MR)	40.6 / 40.6 / 60.2		
本体最大断面外形	W 65 mm x H 44 mm		
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。有効ストロークが(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[※]



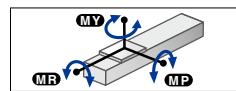
ABFS06-20	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)			
	質量	A	B	C	質量	A	B	C	質量	A
6kg	471	255	226	6kg	226	255	471	3kg	477	477
12kg	299	117	112	12kg	112	117	299	6kg	255	255
18kg	267	79	81	18kg	81	79	267			

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



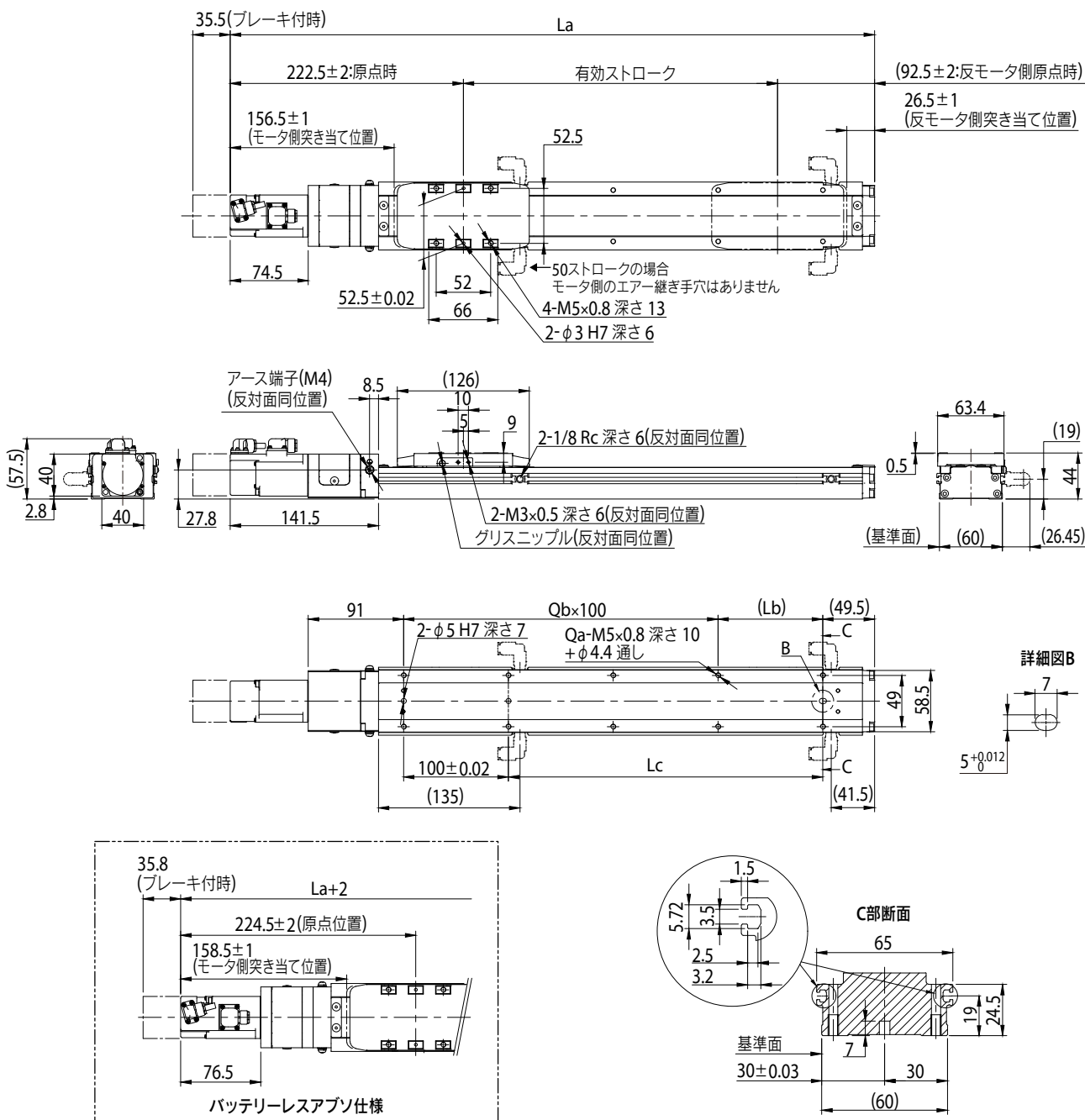
MY	MP	MR
99	99	176



▶ 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 LBAS
LGXS LBAR
LGBS LGFS
ABFS ABAS
AGXS ABAR
AGBS AGFS

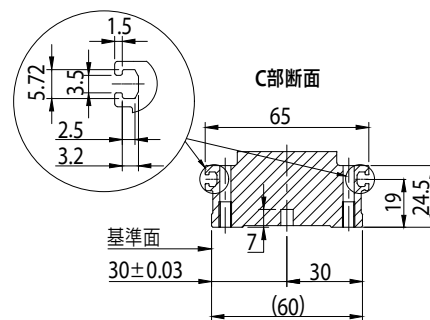
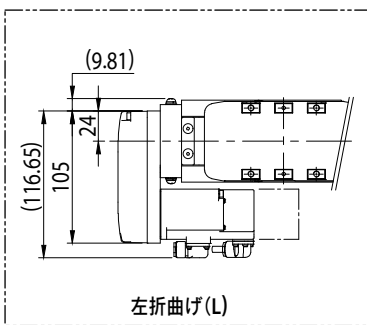
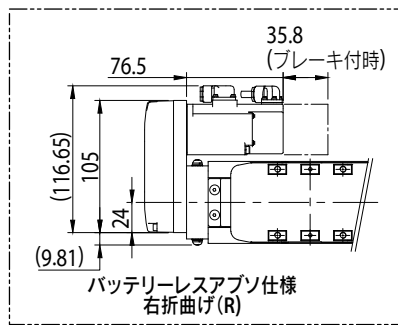
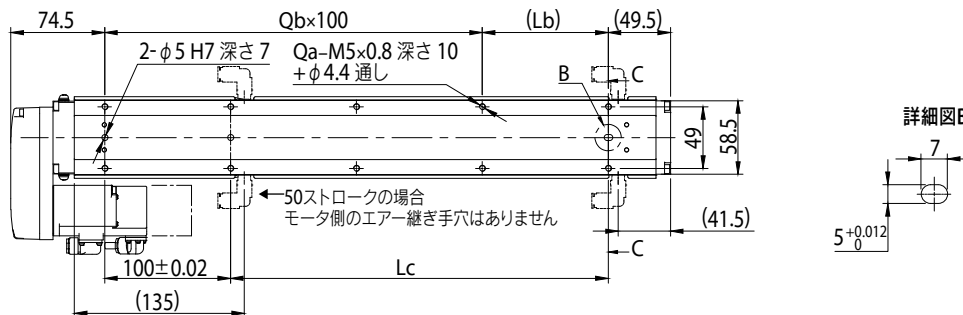
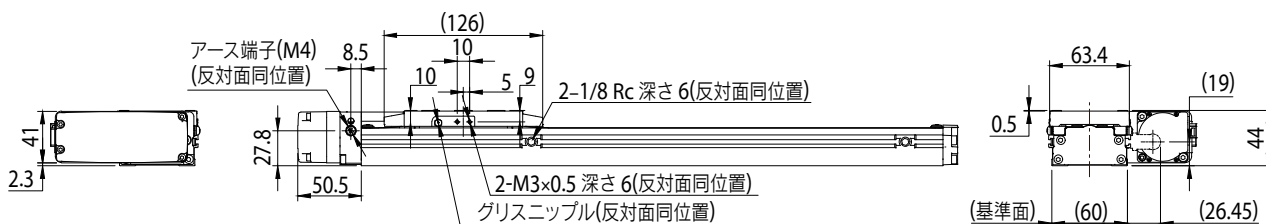
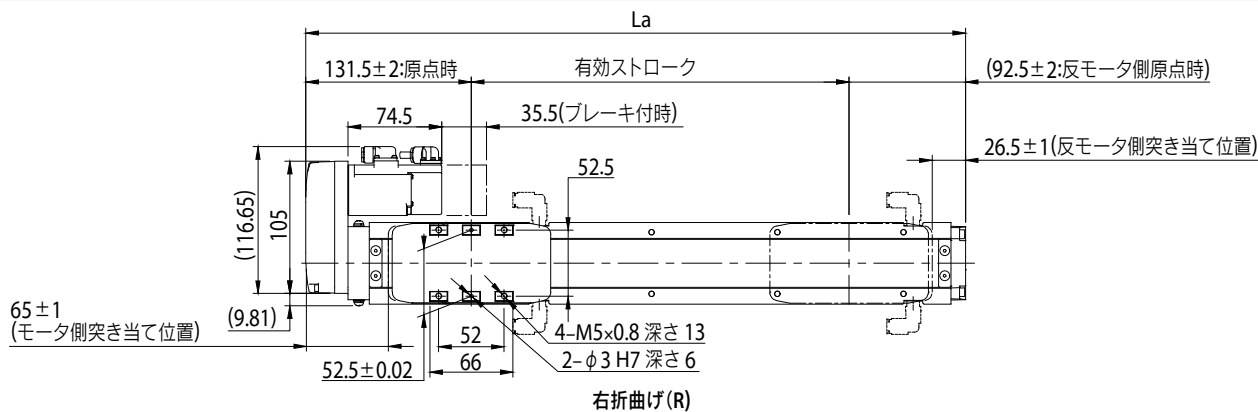
ABFS06 ストレート (S)



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。プ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%

ABFS07

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	ドライバ: モータ容量	再生装置 ²⁾	入出力選択	バッテリーユニット ³⁾
ABFS07	20:20mm 10:10mm 5:5mm	S: ストレート R: 右折曲げ L: 左折曲げ	S: 標準/ブレーキなし BK: 標準/ブレーキ付き BL: バッテリーレスアップ/ブレーキなし BKL: バッテリーレスアップ/ブレーキ付き	50~1050 (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(バッテリーアリ) N: なし

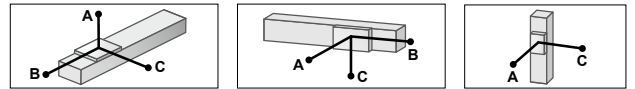
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
 ※2. 垂直使用時にリード20の600mmストローク以上、及びリード10の300mmストローク以上、及びリード5の250mmストローク以上の場合には再生装置が必要です。
 ※3. モータ仕様標準(S、BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。
 ※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

■ 基本仕様

モータ出力AC	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φ12 (C7級)		
ストローク	50 mm ~ 1050 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	25 kg	45 kg
	垂直	4 kg	10 kg
定格推力	84 N	169 N	339 N
動的許容モーメント (MY, MP, MR)	50.4 / 50.4 / 79.4		
本体最大断面外形	W 75 mm x H 48 mm		
全直	ストレート	ST + 315.5 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 Nℓ / min ~		
位置検出器	プソリユートエンコーダ バッテリーレスアップソリユートエンコーダ		
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時があります。有効ストロークが550mm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)
 ※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[※]



ABFS07-20	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)			
		A	B	C		A	B	C		A
10kg	1330	239	290	10kg	290	239	1330	2kg	1275	1275
18kg	955	129	166	18kg	166	129	955	4kg	653	653
25kg	800	89	118	25kg	118	89	800			

ABFS07-10	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)			
		A	B	C		A	B	C		A
15kg	1199	169	228	15kg	228	169	1199	5kg	571	571
30kg	561	73	98	30kg	98	73	561	10kg	287	287
45kg	339	41	55	45kg	55	41	339			

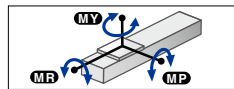
ABFS07-5	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)			
		A	B	C		A	B	C		A
30kg	1187	86	129	30kg	129	86	1187	8kg	412	412
60kg	565	31	47	60kg	47	31	565	16kg	206	206
85kg	344	15	23	85kg	23	15	344			

※ 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

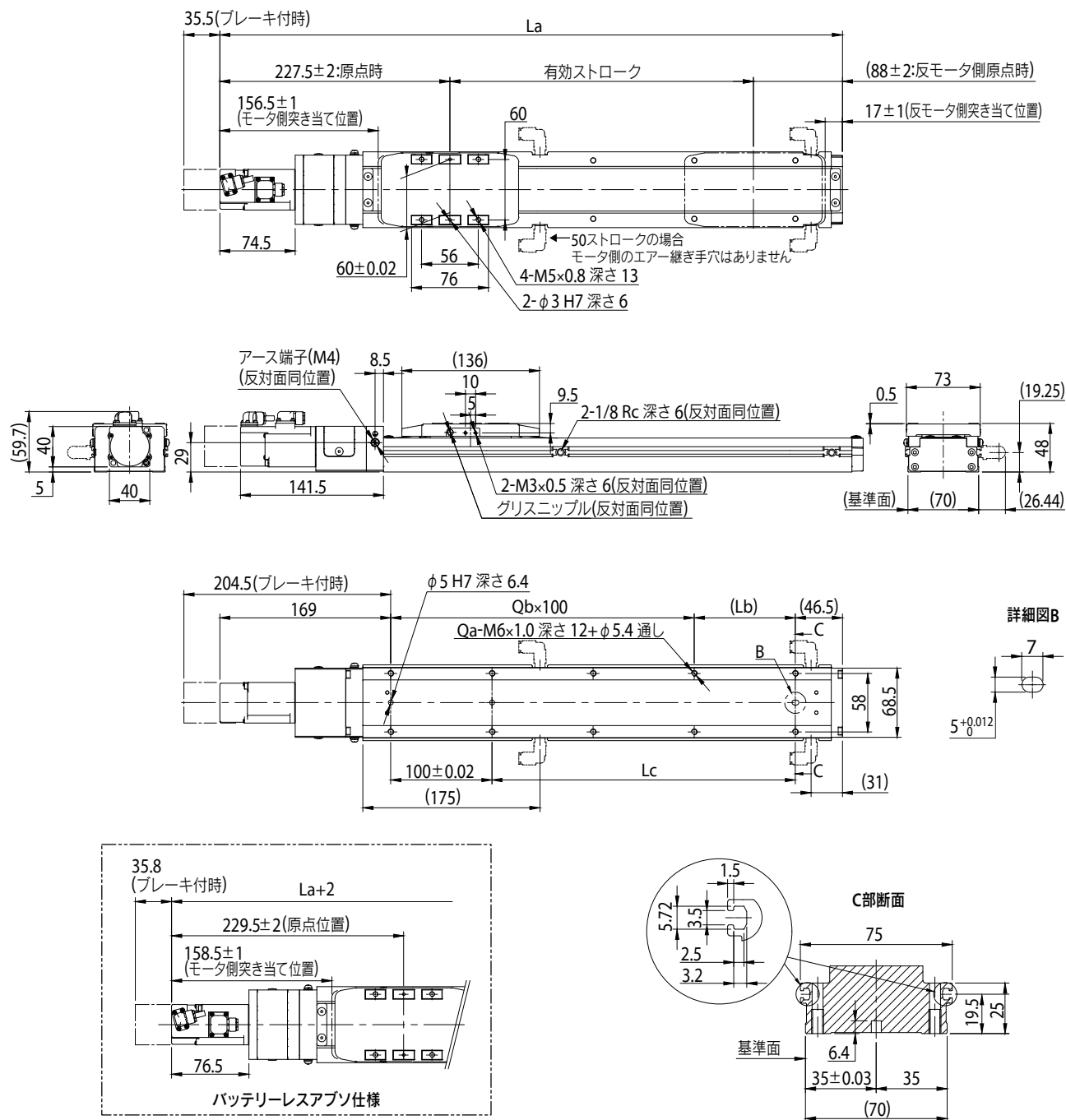


	MY	MP	MR
(単位: N・m)	130	130	278



▶ 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。

ABFS07 ストレート (S)

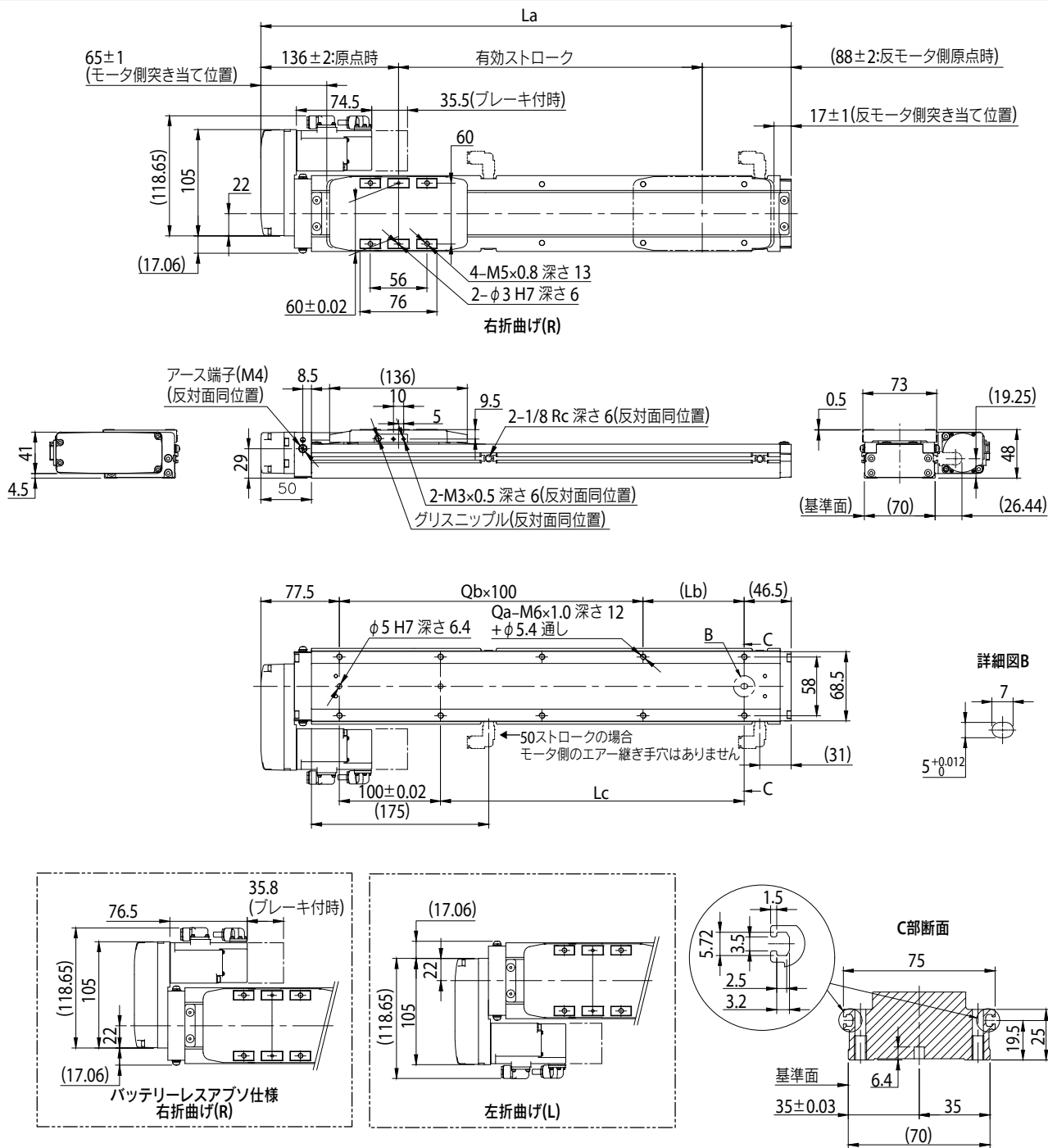


注. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
 注. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M5×0.8>は、首下長さ<<35mm以上>>を推奨します。
 注. 取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M6×1.0>は、首下長さ<<架台の厚さ+12mm以下>>を推奨します。
 注. 給脂用先端ノズル(推奨) 部品番号: KFU-M3861-00
 注. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付時は本体質量表中の値より 0.2kg重くなります。
 注. ロボットケーブルの最小曲半径は、固定: R30/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	850	900	950	1000	1050		
La	365.5	415.5	465.5	515.5	565.5	615.5	665.5	715.5	765.5	815.5	865.5	915.5	965.5	1015.5	1065.5	1115.5	1165.5	1215.5	1265.5	1315.5	1365.5		
Lb	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50		
Lc	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050		
Qa	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26		
Qb	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11		
本体質量 (kg) ²⁴	2.56	2.74	2.92	3.10	3.28	3.46	3.64	3.82	4.00	4.18	4.36	4.54	4.72	4.90	5.08	5.26	5.44	5.62	5.80	5.98	6.16		
最高速度 (mm/sec)	リード20											1333	1262	1064	932	800	664	600	532	466	400	400	332
	速度設定											-	95%	80%	70%	60%	50%	45%	40%	35%	30%	30%	25%
	リード10											666	632	532	466	400	332	300	266	232	200	200	166
	速度設定											-	95%	80%	70%	60%	50%	45%	40%	35%	30%	30%	25%
	リード5											333	316	266	233	200	166	150	133	116	100	100	83
速度設定											-	95%	80%	70%	60%	50%	45%	40%	35%	30%	30%	25%	

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

ABFS07 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<M5×0.8>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<M6×1.0>は、首下長さ<<架台の厚さ+12mm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	850	900	950	1000	1050	
La	274	324	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024	1074	1124	1174	1224	1274	
Lb	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	
Lc	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	
Qa	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	
Qb	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	
本体質量 (kg) ²⁴	2.33	2.52	2.71	2.90	3.09	3.28	3.47	3.66	3.85	4.04	4.23	4.42	4.61	4.80	4.99	5.18	5.37	5.56	5.75	5.94	6.13	
最高速度 (mm/sec)	リード20											1262	1064	932	800	664	600	532	466	400	400	332
	速度設定											95%	80%	70%	60%	50%	45%	40%	35%	30%	30%	25%
	リード10											632	532	466	400	332	300	266	232	200	200	166
	速度設定											95%	80%	70%	60%	50%	45%	40%	35%	30%	30%	25%
リード5											316	266	233	200	166	150	133	116	100	100	85	
	速度設定											95%	80%	70%	60%	50%	45%	40%	35%	30%	30%	25%

ABFS08/ABFS08H

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	位置ナ	ドライバー: モータ容量	回生装置 ²⁾	出力選択	バッテリーユニット ³⁾
ABFS08	24:24mm	S:ストレート R:右折曲げ 6:8mm	S:標準/ブレーキなし BK:標準/ブレーキ付き BL:バッテリーレスアプソ ブレーキなし BKL:バッテリーレスアプソ ブレーキ付き	50~1250 (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 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:あり(バッテリーアプソ) N:なし

※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。

※2. 【ABFS08の場合】

垂直使用時でリード24の350mmストローク以上、及びリード12の150mmストローク以上、及びリード6の150mmストローク以上の場合には回生装置が必要です。
水平使用時でリード24の300~850mmストローク、及びリード12の450~600mmストロークの場合には回生装置が必要です。

【ABFS08Hの場合】

垂直使用時でリード24の150mmストローク以上、及びリード12の150mm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には回生装置が必要です。
水平使用時でリード24の400~650mmストローク、及びリード12の400mm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には回生装置が必要です。

※3. モータ仕様標準(S, BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。

※原典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)

ABFS08 (200W)

■ 基本仕様

モータ出力 AC	200 W		
繰り返し位置決め精度 ^{※1)}	±0.005 mm		
減速機構	転造ボールねじφ14 (C7級)		
ストローク	50 mm ~ 1250 mm (50 mmピッチ)		
最高速度 ^{※2)}	1440 mm/sec	720 mm/sec	360 mm/sec
ボールネジリード	24 mm	12 mm	6 mm
最大可搬質量	水平	40 kg	80 kg
	垂直	8 kg	18 kg
定格推力	142 N	284 N	569 N
動的許容モーメント (MY,MP,MR)	99.4 / 99.4 / 158.3		
本体最大断面外形	W 83 mm × H 56 mm		
全長	ストレート	ST + 362.5 mm	
	折曲げ	ST + 268.5 mm	
クリーン度 ^{※3)}	ISO CLASS4(ISO14644-1)相当		
吸引量エア ^{※4)}	130 NI/min ~		
位置検出器	アプソリュートエンコーダ バッテリーレスアプソリュートエンコーダ		
分解能	23ビット		
使用環境温度、湿度	0~40℃, 35~80%RH (結露なきこと)		

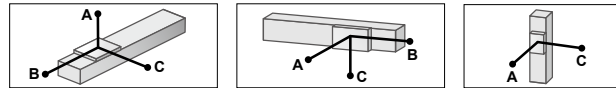
※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度、折曲げ仕様は±0.01。

※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)

※3. クリーン環境で使用する際は吸引エア-線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^{※)}



ABFS08-24

水平使用時	(単位: mm)			壁面取付使用時	(単位: mm)			垂直使用時	(単位: mm)		
	A	B	C		A	B	C		A	C	
15kg	505	228	213	15kg	213	228	505	4kg	810	810	
25kg	557	154	169	25kg	169	154	557	8kg	461	461	
45kg	1089	113	154	45kg	154	113	1089				

ABFS08-12

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)		
	A	B	C		A	B	C		A	C	
30kg	739	160	208	30kg	208	160	739	10kg	543	543	
50kg	531	85	113	50kg	113	85	531	18kg	304	304	
80kg	339	43	58	80kg	58	43	339				

ABFS08-6

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)		
	A	B	C		A	B	C		A	C	
30kg	2623	188	284	30kg	284	188	2623	15kg	428	428	
60kg	1436	81	122	60kg	122	81	1436	30kg	214	214	
100kg	936	38	57	100kg	57	38	936				

※ 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
	249	249	393

■ 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

ABFS08H (400W)

■ 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	転造ボールねじφ14 (C7級)		
ストローク	50 mm ~ 1250 mm (50 mmピッチ)		
最高速度 ^{※2)}	1440 mm/sec	720 mm/sec	360 mm/sec
ボールネジリード	24 mm	12 mm	6 mm
最大可搬質量	水平	50 kg	95 kg
	垂直	15 kg	28 kg
定格推力	289 N	578 N	1156 N
動的許容モーメント (MY,MP,MR)	99.4 / 99.4 / 158.3		
本体最大断面外形	W 83 mm × H 56 mm		
全長	ストレート	ST + 378.5 mm	
	折曲げ	ST + 268.5 mm	
クリーン度 ^{※3)}	ISO CLASS4(ISO14644-1)相当		
吸引量エア ^{※4)}	130 NI/min ~		
位置検出器	アプソリュートエンコーダ バッテリーレスアプソリュートエンコーダ		
分解能	23ビット		
使用環境温度、湿度	0~40℃, 35~80%RH (結露なきこと)		

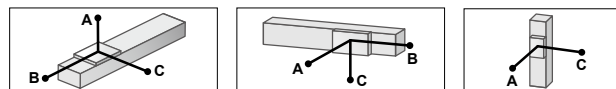
※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度、折曲げ仕様は±0.01。

※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)

※3. クリーン環境で使用する際は吸引エア-線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^{※)}



ABFS08H-24

水平使用時	(単位: mm)			壁面取付使用時	(単位: mm)			垂直使用時	(単位: mm)		
	A	B	C		A	B	C		A	C	
15kg	407	228	201	15kg	201	228	407	8kg	400	400	
30kg	422	121	132	30kg	128	131	336	15kg	240	240	
50kg	961	87	121	50kg	121	87	961				

ABFS08H-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)		
	A	B	C		A	B	C		A	C	
30kg	616	160	205	30kg	205	160	616	14kg	386	386	
60kg	386	66	88	60kg	88	66	386	28kg	195	195	
95kg	245	32	43	95kg	43	32	245				

ABFS08H-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)		
	A	B	C		A	B	C		A	C	
40kg	1538	134	202	40kg	202	134	1538	18kg	356	356	
80kg	988	54	81	80kg	81	54	988	37kg	174	174	
115kg	702	29	44	115kg	44	29	702				

※ 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。

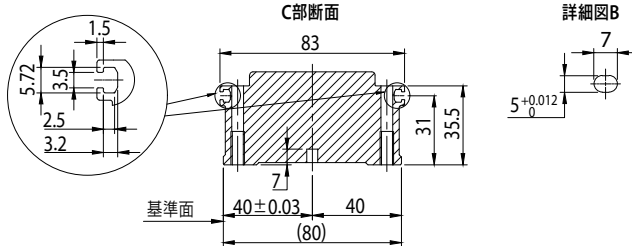
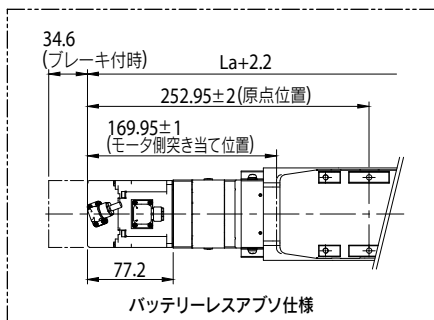
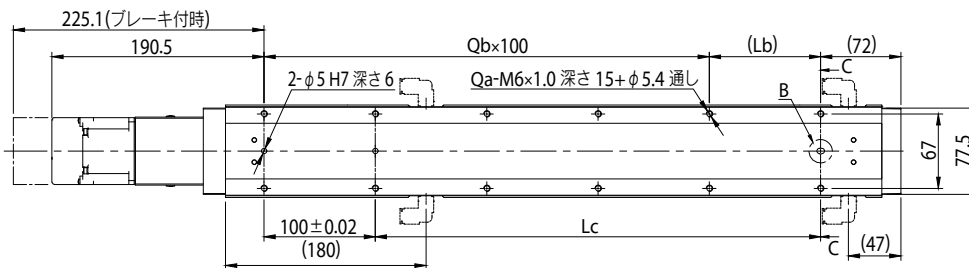
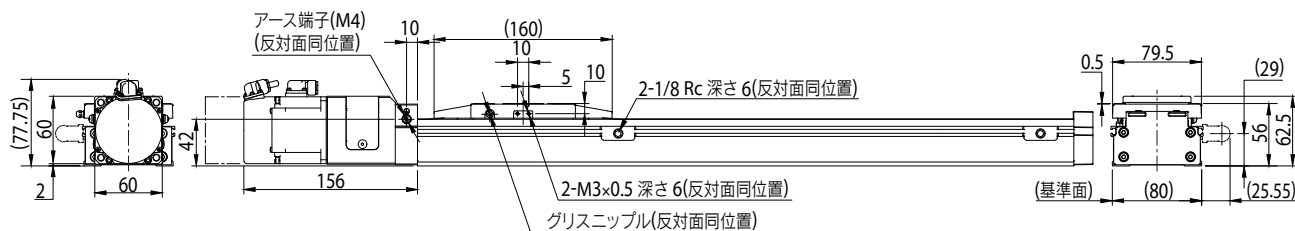
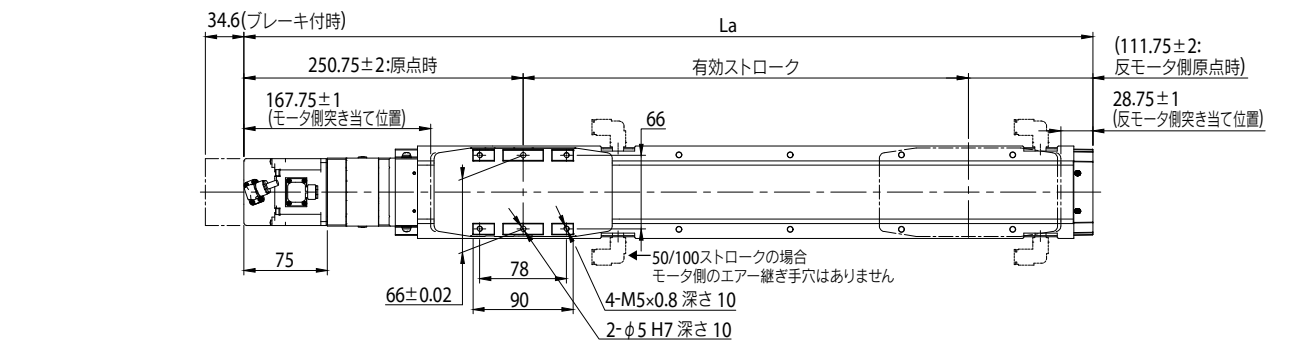


▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

適用コントローラ

EP-01 ▶ 678

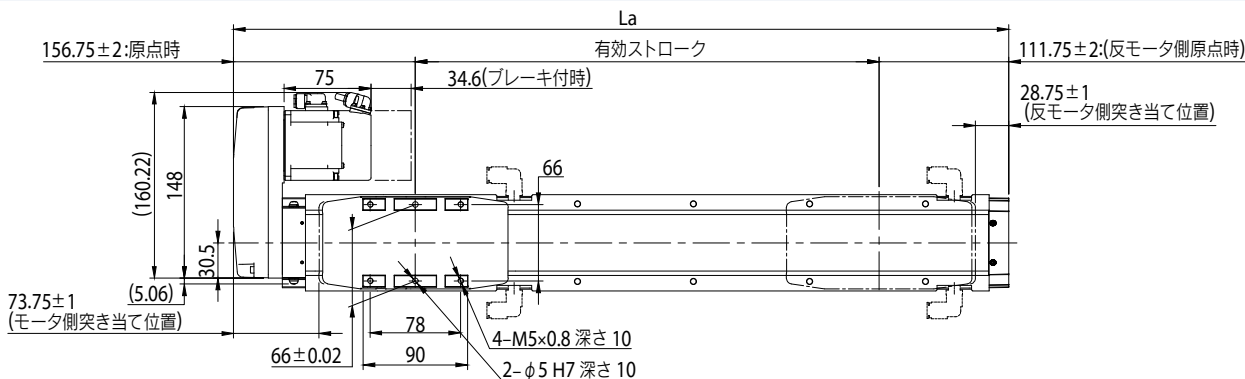
ABFS08 ストレート (S)



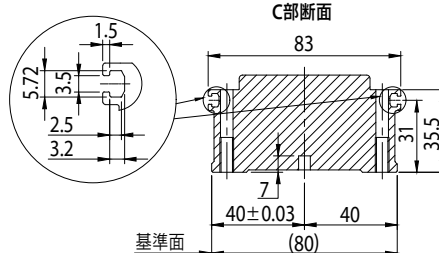
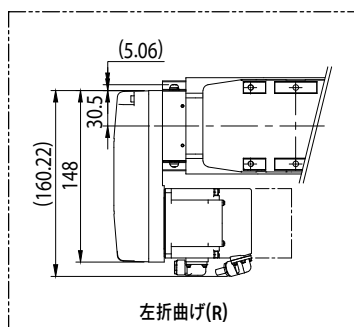
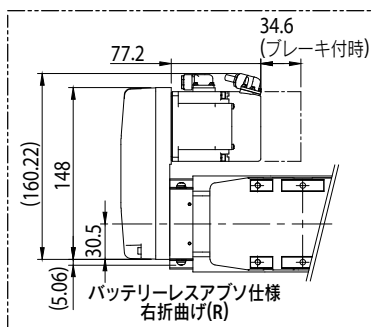
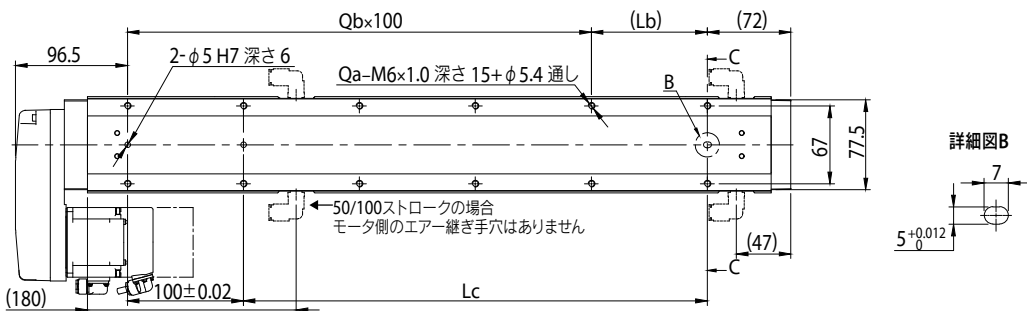
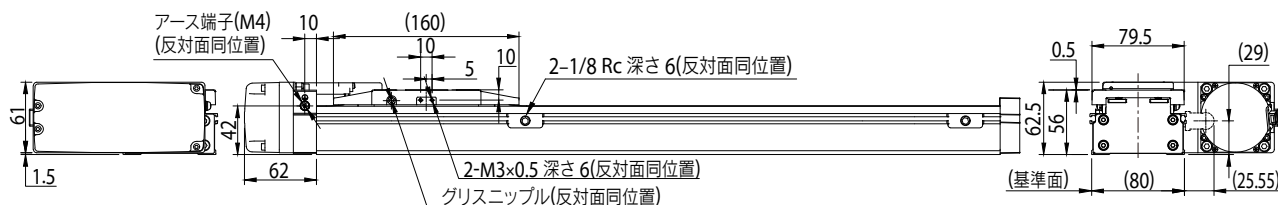
注: 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
 注: 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M5×0.8>は、首下長さ<<45mm以上>>を推奨します。
 取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M6×1.0>は、首下長さ<<架台の厚さ+15mm以下>>を推奨します。
 注: 給脂用先端ノズル(推奨) 部品番号: KFU-M3861-00
 注: プレーキ無の質量です。ブレーキ付時は本体質量表中の値より0.4kg重くなります。
 注: ロボットケーブルの最小曲半径は、固定: R30/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	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La	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	1162.5	1212.5	1262.5	1312.5	1362.5	1412.5	1462.5	1512.5	1562.5	1612.5
Lb	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
Lc	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
Qa	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30
Qb	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13
本体質量 (kg) ^{※4}	4.05	4.32	4.59	4.86	5.13	5.40	5.67	5.94	6.21	6.48	6.75	7.02	7.29	7.56	7.82	8.09	8.36	8.63	8.90	9.17	9.44	9.71	9.98	10.25	10.52
最高速度 (mm/sec)	リード24												1224	1080	936	864	792	720	648	576	512	432	432	360	360
	速度設定												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	36%	30%	30%	25%	25%
	リード12												612	540	468	432	396	360	324	288	256	216	216	180	180
	速度設定												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	36%	30%	30%	25%	25%
	リード6												306	270	234	216	198	180	162	144	126	108	108	90	90
	速度設定												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	30%	25%	25%

ABFS08 折曲げ (R/L)



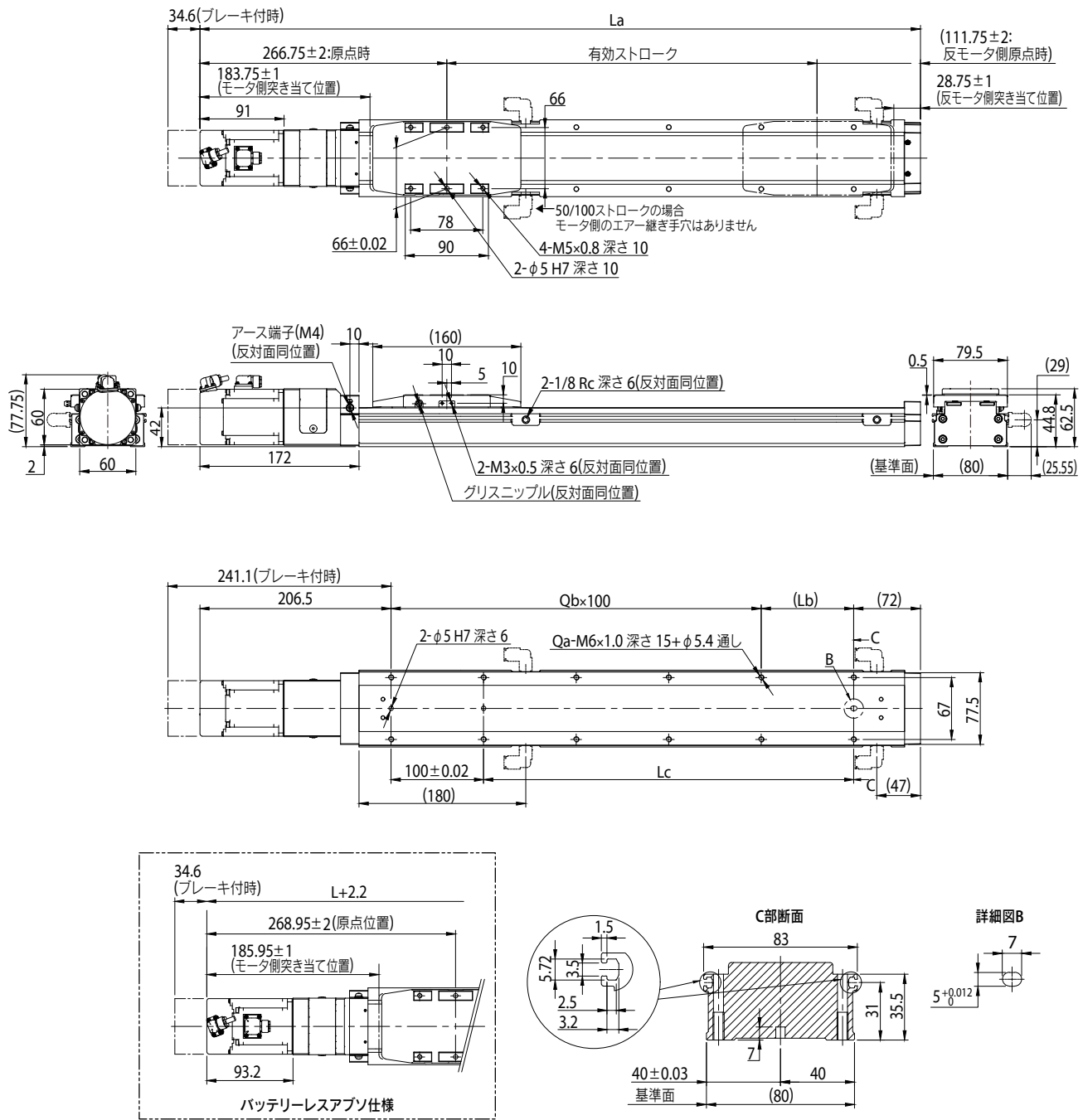
右折曲げ(R)



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<M5×0.8>は、首下長さ<<45mm以上>>を推奨します。
 注. 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. 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0.4kg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	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La	318.5	368.5	418.5	468.5	518.5	568.5	618.5	668.5	718.5	768.5	818.5	868.5	918.5	968.5	1018.5	1068.5	1118.5	1168.5	1218.5	1268.5	1318.5	1368.5	1418.5	1468.5	1518.5
Lb	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
Lc	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
Qa	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30
Qb	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13
本体質量 (kg) ²⁴	3.86	4.15	4.43	4.72	5.01	5.30	5.58	5.87	6.16	6.45	6.73	7.02	7.31	7.60	7.88	8.17	8.46	8.75	9.03	9.32	9.61	9.90	10.18	10.47	10.76
最高速度 (mm/sec)	リード24	1440																							
	速度設定	85% 75% 65% 60% 55% 50% 45% 40% 36% 30% 30% 25% 25%																							
	リード12	720																							
	速度設定	85% 75% 65% 60% 55% 50% 45% 40% 36% 30% 30% 25% 25%																							
リード6	360																								
	速度設定	85% 75% 65% 60% 55% 50% 45% 40% 35% 30% 30% 25% 25%																							

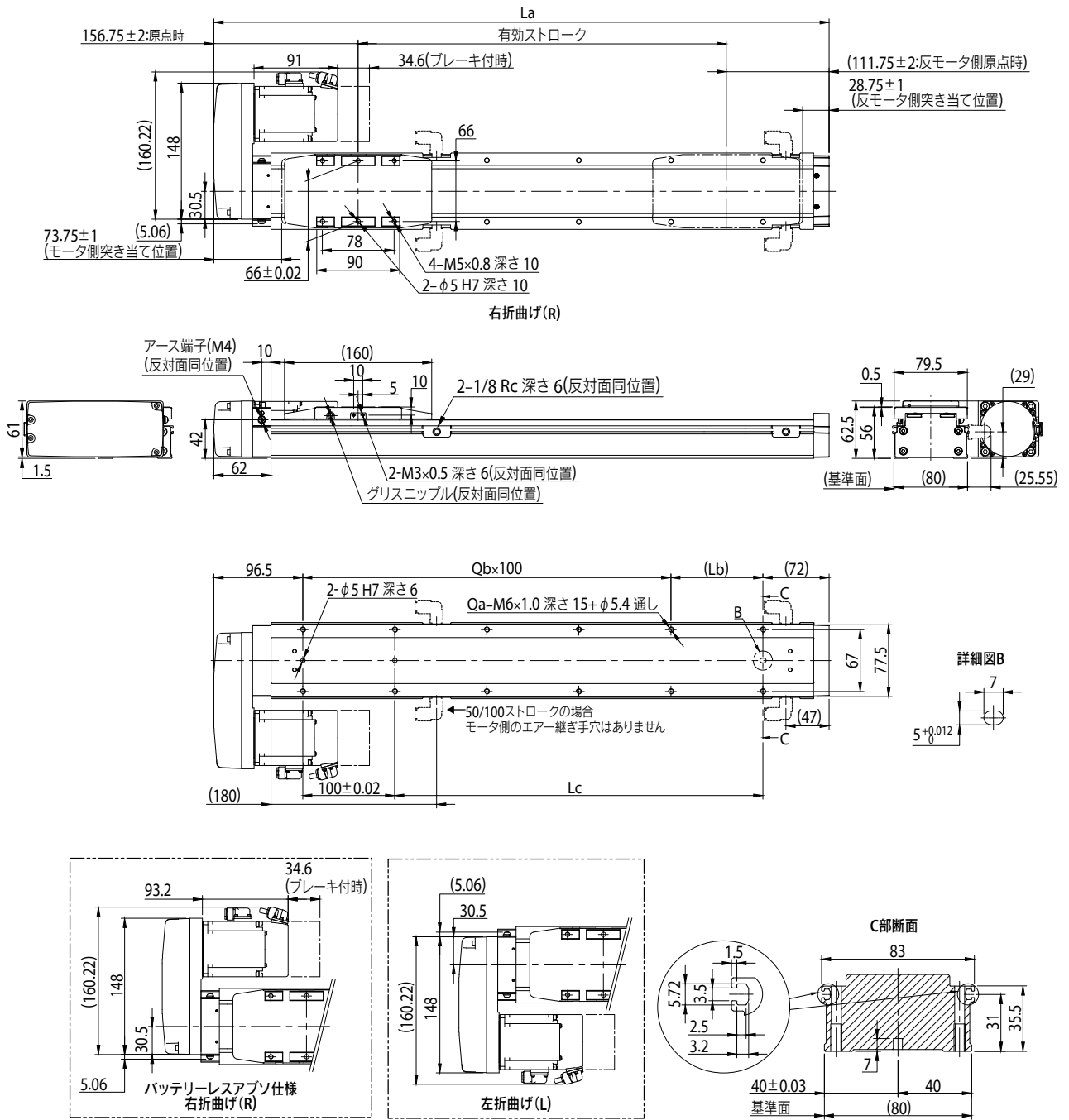
ABFS08H ストレート (S)



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<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: 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0.4kg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	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La	428.5	478.5	528.5	578.5	628.5	678.5	728.5	778.5	828.5	878.5	928.5	978.5	1028.5	1078.5	1128.5	1178.5	1228.5	1278.5	1328.5	1378.5	1428.5	1478.5	1528.5	1578.5	1628.5
Lb	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
Lc	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
Qa	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30
Qb	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13
本体質量 (kg) ^{※4}	4.35	4.62	4.89	5.16	5.43	5.70	5.97	6.24	6.51	6.78	7.05	7.32	7.59	7.86	8.12	8.39	8.66	8.93	9.20	9.47	9.74	10.01	10.28	10.55	10.82
最高速度 (mm/sec)	リード24												1224	1080	936	864	792	720	648	576	512	432	432	360	360
	速度設定												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	36%	30%	30%	25%	25%
	リード12												612	540	468	432	396	360	324	288	256	216	216	180	180
	速度設定												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	36%	30%	30%	25%	25%
	リード6												306	270	234	216	198	180	162	144	126	108	108	90	90
	速度設定												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	30%	25%	25%

ABFS08H 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<M5×0.8>は、首下長さ<<45mm以上>>を推奨します。
 注: 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: 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0.4kg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	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La	318.5	368.5	418.5	468.5	518.5	568.5	618.5	668.5	718.5	768.5	818.5	868.5	918.5	968.5	1018.5	1068.5	1118.5	1168.5	1218.5	1268.5	1318.5	1368.5	1418.5	1468.5	1518.5
Lb	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
Lc	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
Qa	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30
Qb	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13
本体質量 (kg) ²⁾	4.16	4.45	4.73	5.02	5.31	5.60	5.88	6.17	6.46	6.75	7.03	7.32	7.61	7.90	8.18	8.47	8.76	9.05	9.33	9.62	9.91	10.20	10.48	10.77	11.06
最高速度 (mm/sec)	リード24	1440																							
	速度設定	85% 75% 65% 60% 55% 50% 45% 40% 36% 30% 30% 25% 25%																							
	リード12	720																							
	速度設定	85% 75% 65% 60% 55% 50% 45% 40% 36% 30% 30% 25% 25%																							
リード6	360																								
	速度設定	85% 75% 65% 60% 55% 50% 45% 40% 35% 30% 30% 25% 25%																							

ABFS10/ABFS10H

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	ポジション	ドライバー・モータ容量	再生装置 ^{※2}	入出力選択	バッテリーユニット ^{※3}
ABFS10	24:24mm	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リ/ブレーキなし BKL: バッテリーレスアブリ/ブレーキ付き	50~1250 (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 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: あり(バッテリーアブリ) N: なし	

- ※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
 ※2. 【ABFS10の場合】
 垂直仕様時でリード24の350mmストローク以上、及びリード12の200mmストローク以上、及びリード6の150mmストローク以上の場合は再生装置が必要です。
 水平使用時でリード24の250~800mmストローク、及びリード12の450~700mmストロークの場合は再生装置が必要です。
 【ABFS10Hの場合】
 垂直仕様時でリード24の150mmストローク以上、及びリード12の150mmストローク以上、及びリード6の250mmストローク以上の場合は再生装置が必要です。
 水平使用時でリード24の450~600mmストローク、及びリード12の400mm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再生装置が必要です。
 ※3. モータ仕様は標準(S, BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。
 ※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

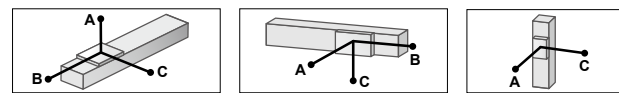
ABFS10 (200W)

■ 基本仕様

モータ出力 AC	200 W	
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.005 mm	
減速機構	転造ボールねじφ14 (C7級)	
ストローク	50 mm ~ 1250 mm (50 mmピッチ)	
最高速度 ^{※2}	1440 mm/sec	720 mm/sec
	360 mm/sec	360 mm/sec
ボールネジリード	24 mm	12 mm
最大可搬質量	水平 40 kg	80 kg
	垂直 8 kg	18 kg
定格推力	142 N	284 N
	569 N	
動的許容モーメント (MY,MP,MR)	132.9 / 132.9 / 237.4	
本体最大断面外形	W 100.3 mm × H 60 mm	
全長	ストレート	ST + 372.5 mm
	折曲げ	ST + 278.5 mm
クリーン度 ^{※3}	ISO CLASS4(ISO14644-1)相当	
吸引量エア ^{※4}	130 NI/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場合があります。有効ストロークが650mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)
 ※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[※]



ABFS10-24 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				
15kg	684	308	309	15kg	309	308	684	4kg	1083	1083
25kg	759	210	251	25kg	251	210	759	8kg	617	617
40kg	1496	156	235	40kg	235	156	1496			

ABFS10-12 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)						
	A	B	C	A	B	C				
30kg	1000	218	312	30kg	312	218	1000	10kg	726	726
50kg	730	118	174	50kg	174	118	730	18kg	406	406
80kg	481	62	92	80kg	92	62	481			

ABFS10-6 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)						
	A	B	C	A	B	C				
30kg	3539	256	434	30kg	434	256	3539	15kg	726	726
60kg	1965	112	190	60kg	190	112	1965	30kg	287	287
100kg	1326	54	93	100kg	93	54	1326			

- ※ 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500mm。

■ 静的許容モーメント

(単位:N・m)		
MY	MP	MR
349	349	625

■ 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

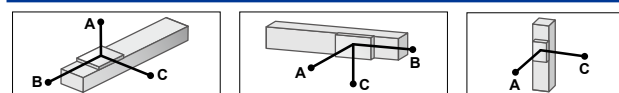
ABFS10H (400W)

■ 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	転造ボールねじφ14 (C7級)	
ストローク	50 mm ~ 1250 mm (50 mmピッチ)	
最高速度 ^{※2}	1440 mm/sec	720 mm/sec
	360 mm/sec	360 mm/sec
ボールネジリード	24 mm	12 mm
最大可搬質量	水平 50 kg	95 kg
	垂直 15 kg	28 kg
定格推力	289 N	578 N
	1156 N	
動的許容モーメント (MY,MP,MR)	132.9 / 132.9 / 237.4	
本体最大断面外形	W 100.3 mm × H 60 mm	
全長	ストレート	ST + 388.5 mm
	折曲げ	ST + 278.5 mm
クリーン度 ^{※3}	ISO CLASS4(ISO14644-1)相当	
吸引量エア ^{※4}	130 NI/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場合があります。有効ストロークが650mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)
 ※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[※]



ABFS10H-24 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				
15kg	550	308	290	15kg	290	308	550	8kg	713	713
30kg	579	166	197	30kg	189	179	460	15kg	321	321
50kg	1330	121	186	50kg	186	121	1330			

ABFS10H-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)						
	A	B	C	A	B	C				
30kg	833	218	305	30kg	305	218	833	14kg	516	516
60kg	533	93	136	60kg	136	93	533	28kg	261	261
95kg	354	47	70	95kg	70	47	354			

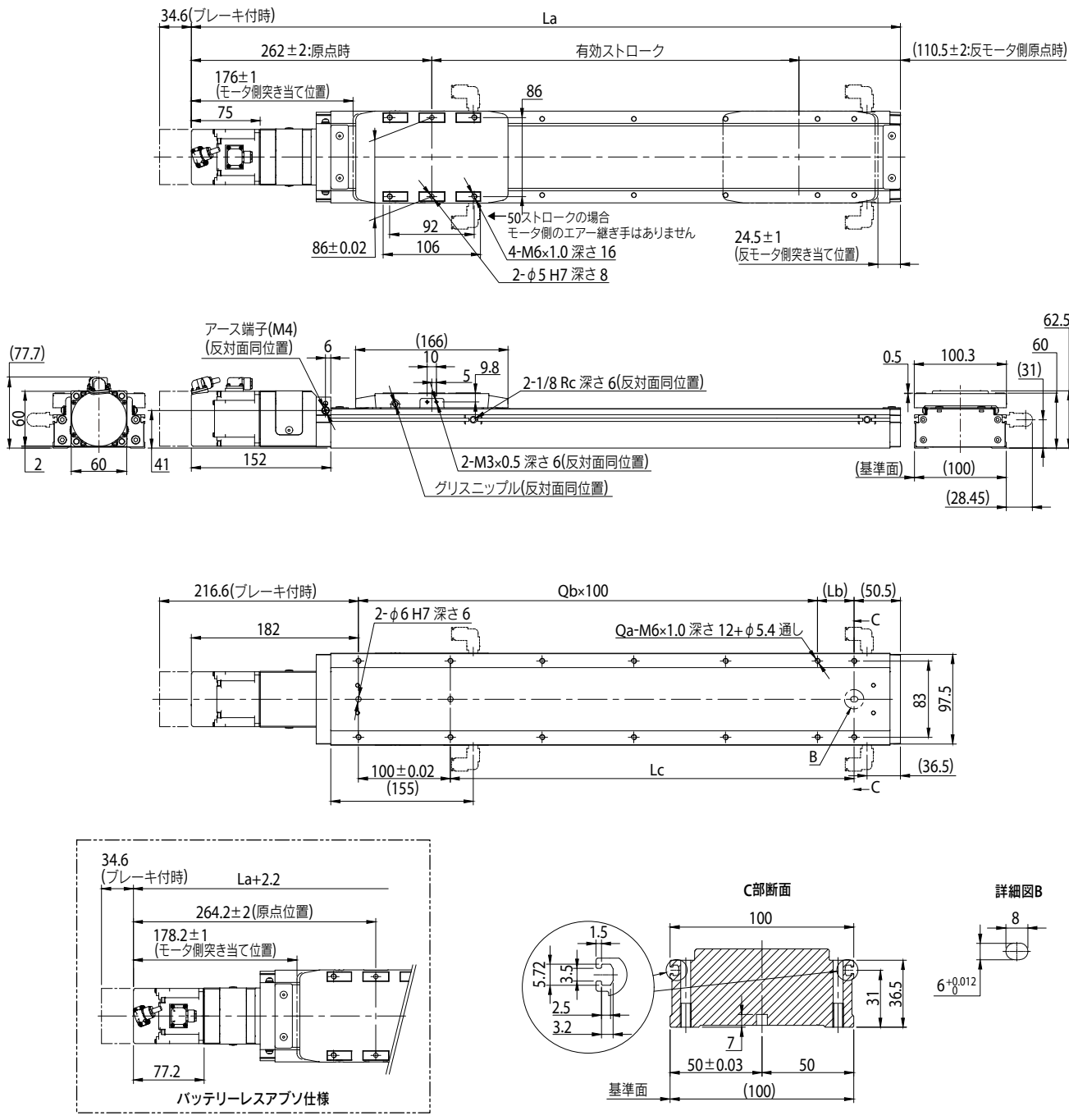
ABFS10H-6 水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)						
	A	B	C	A	B	C				
40kg	2079	184	311	40kg	311	184	2079	18kg	476	476
80kg	1367	76	129	80kg	129	76	1367	37kg	232	232
115kg	1009	43	74	115kg	74	43	1009			

- ※ 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500mm。



▶ 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。

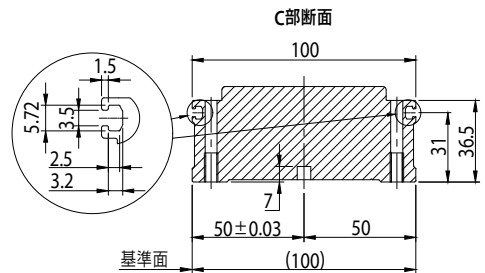
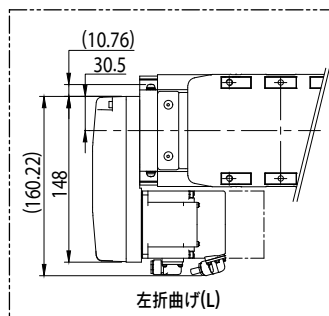
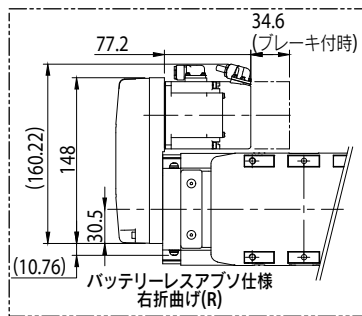
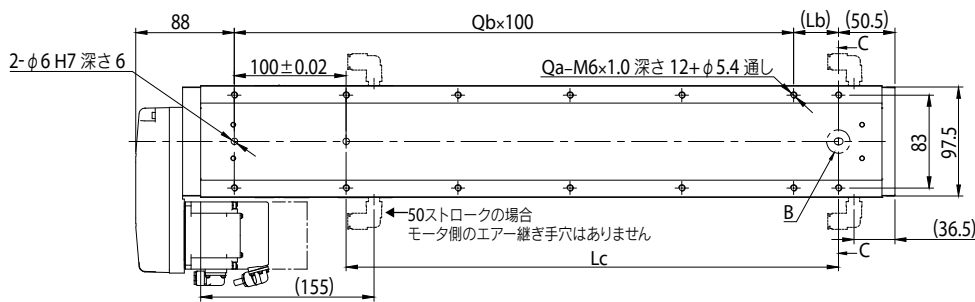
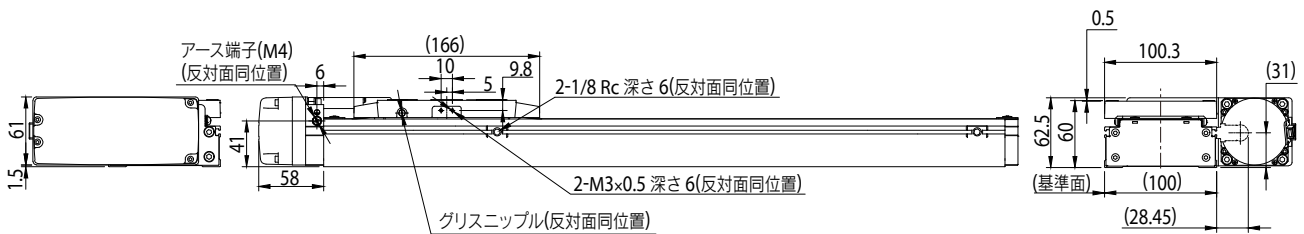
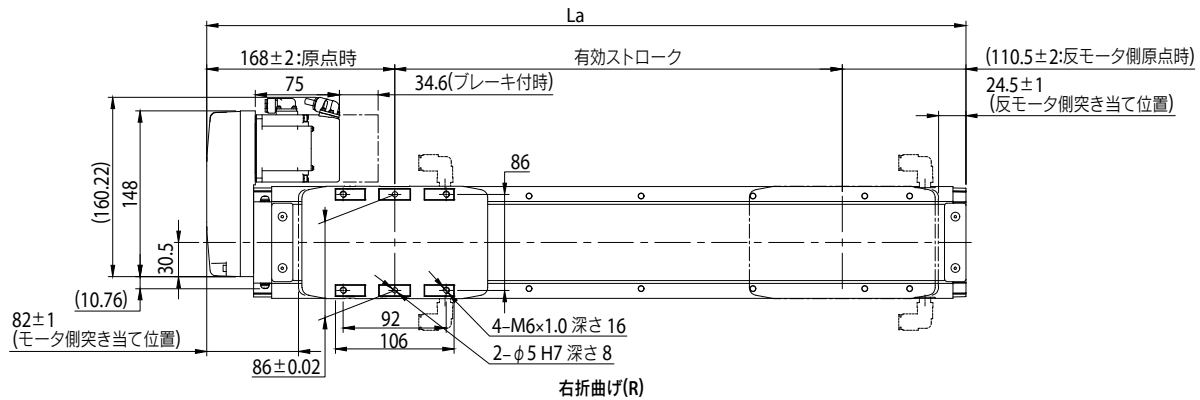
ABFS10 ストレート (S)



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<M5×0.8>は、首下長さ<<45mm以上>>を推奨します。
 注. 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+12mm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0.4kg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	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La	422.5	472.5	522.5	572.5	622.5	672.5	722.5	772.5	822.5	872.5	922.5	972.5	1022.5	1072.5	1122.5	1172.5	1222.5	1272.5	1322.5	1372.5	1422.5	1472.5	1522.5	1572.5	1622.5
Lb	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90
Lc	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290
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}	4.19	4.50	4.82	5.14	5.46	5.78	6.09	6.41	6.73	7.05	7.37	7.68	8.01	8.33	8.65	8.97	9.29	9.60	9.92	10.24	10.56	10.88	11.19	11.51	11.83
最高速度 (mm/sec)	リード24	1440																							
	速度設定	85% 75% 65% 60% 55% 50% 45% 40% 36% 30% 30% 25% 25%																							
	リード12	720																							
	速度設定	85% 75% 65% 60% 55% 50% 45% 40% 36% 30% 30% 25% 25%																							
リード6	リード6	360																							
	速度設定	85% 75% 65% 60% 55% 50% 45% 40% 35% 30% 30% 25% 25%																							

ABFS10 折曲げ (R/L)

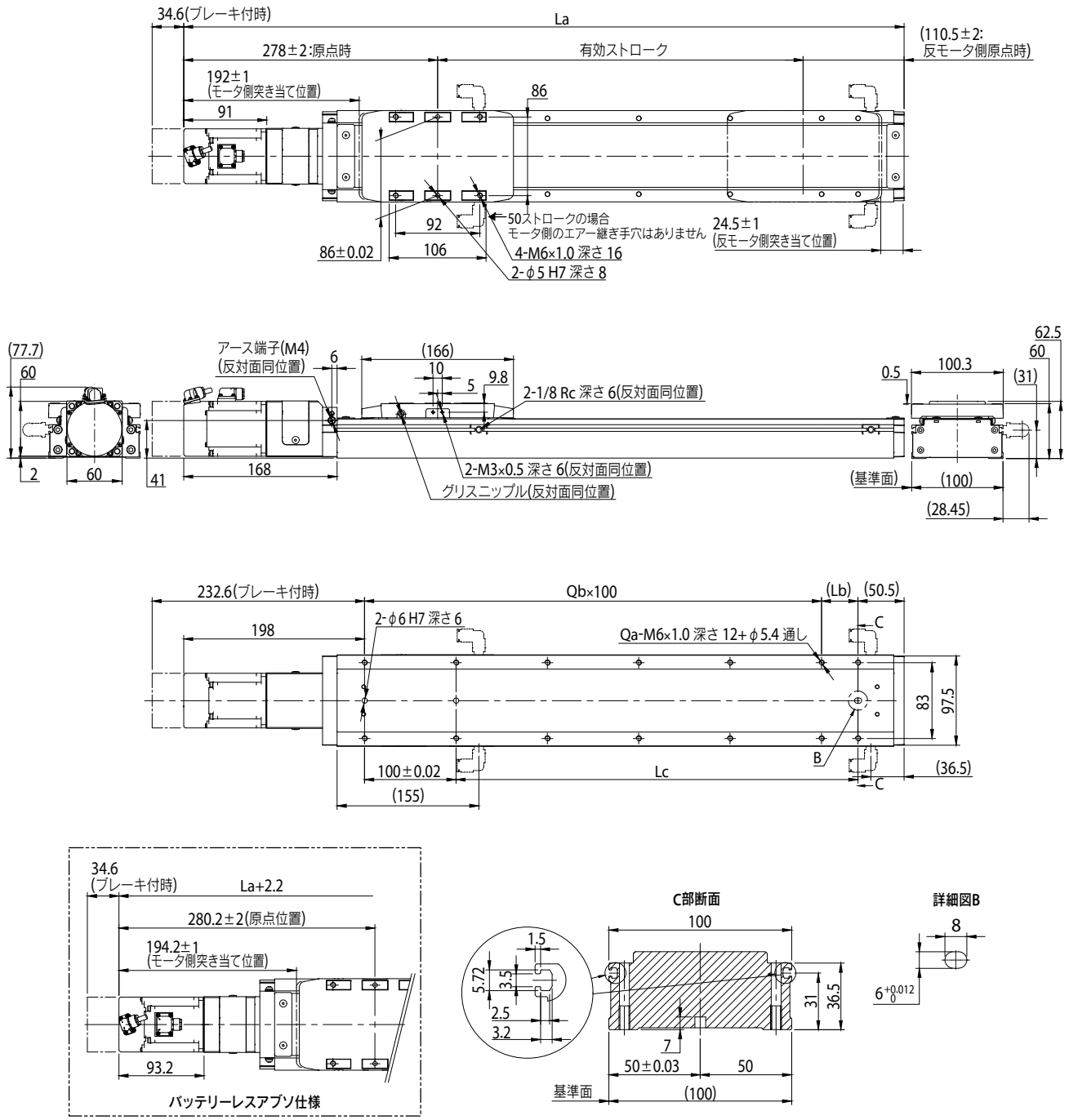


注: 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
 注: 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M5×0.8>は、首下長さ<<45mm以上>>を推奨します。
 取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M6×1.0>は、首下長さ<<架台の厚さ+12mm以下>>を推奨します。
 注: 給脂用先端ノズル(推奨) 部品番号: KFU-M3861-00
 注: プレーキ無の質量です。プレーキ付時は本体質量表中の値より0.4kg重くなります。
 注: ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定: R30/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	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5	628.5	678.5	728.5	778.5	828.5	878.5	928.5	978.5	1028.5	1078.5	1128.5	1178.5	1228.5	1278.5	1328.5	1378.5	1428.5	1478.5	1528.5
Lb	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90
Lc	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290
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}	4.16	4.50	4.84	5.18	5.52	5.86	6.20	6.54	6.88	7.22	7.56	7.90	8.24	8.58	8.92	9.26	9.60	9.94	10.28	10.62	10.96	11.30	11.64	11.98	12.32
最高速度 (mm/sec)	リード24												1224	1080	936	864	792	720	648	576	512	432	432	360	360
	速度設定												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	36%	30%	30%	25%	25%
	リード12												612	540	468	432	396	360	324	288	256	216	216	180	180
	速度設定												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	36%	30%	30%	25%	25%
リード6												306	270	234	216	198	180	162	144	126	108	108	90	90	
	速度設定												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	30%	25%	25%

- LCMR200
- GX
- LCM100
- YK-X
- Robonity
- PHASER
- FLIP-X
- TRANSERO
- XY-X
- YP-X
- CLEAN
- CONTROLLER
- INFORMATION
- LBFS
- LGXS
- LGBS
- ABFS
- AGXS
- AGBS
- EP-01

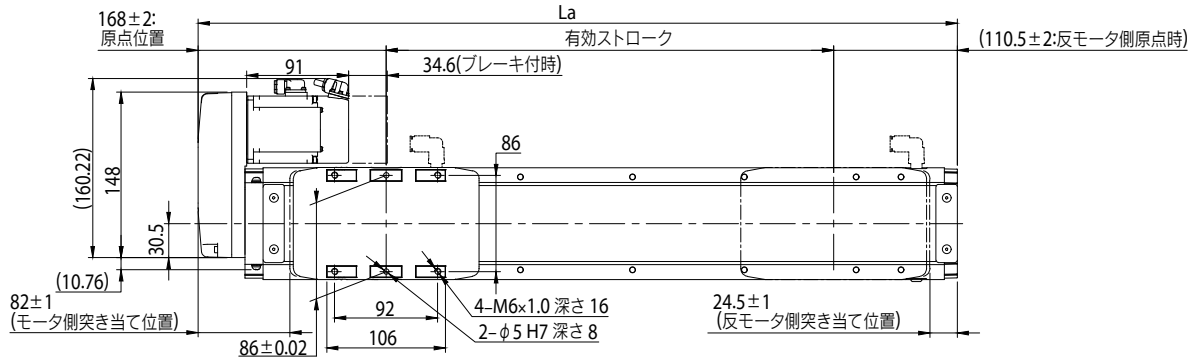
ABFS10H ストレート (S)



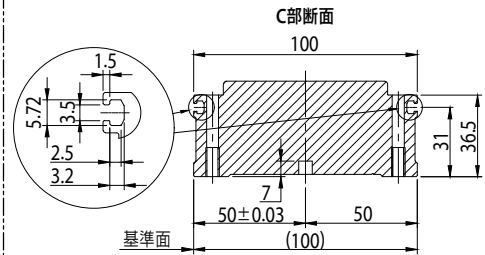
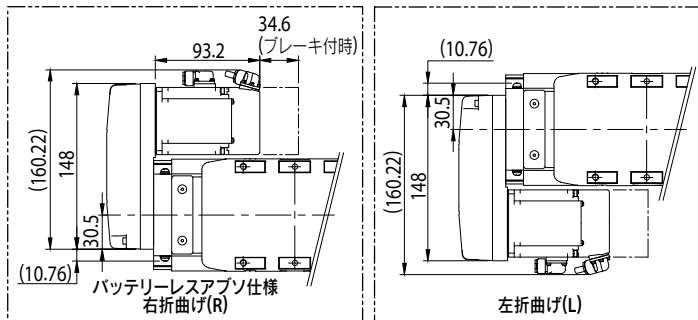
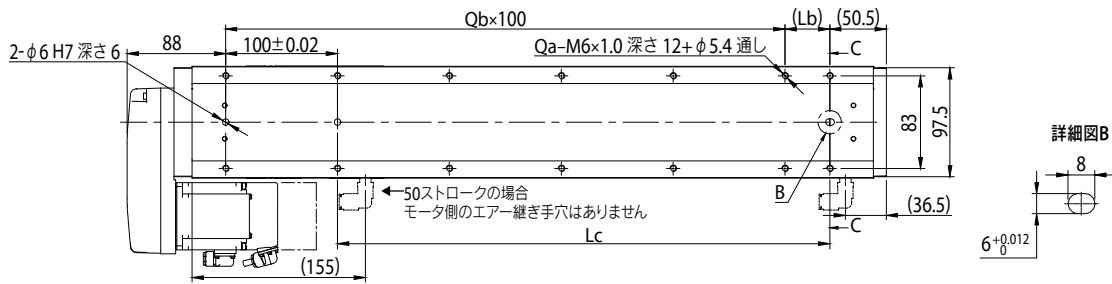
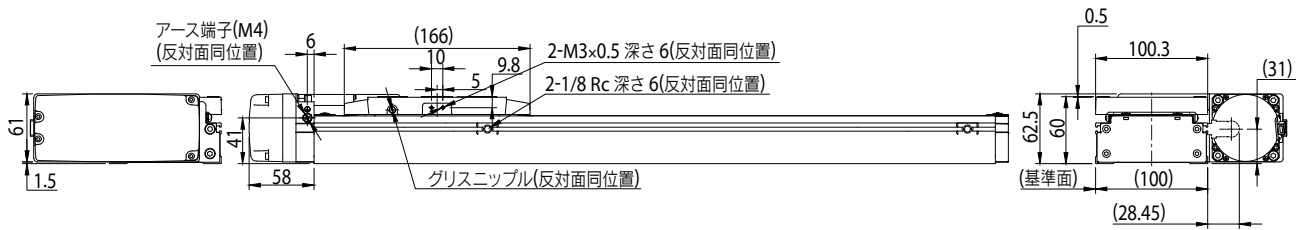
注. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
 注. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M5×0.8>は、首下長さ<<45mm以上>>を推奨します。
 取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M6×1.0>は、首下長さ<<架台の厚さ+12mm以下>>を推奨します。
 注. 給脂用先端ノズル(推奨) 部品番号: KFU-M3861-00
 注. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付時は本体質量表中の値より0.4kg重くなります。
 注. ロボットケーブルの最小曲半径は、固定: R30/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	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La	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
Lb	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90
Lc	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290
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) ²⁴	4.49	4.80	5.12	5.44	5.76	6.08	6.39	6.71	7.03	7.35	7.67	7.98	8.31	8.63	8.95	9.27	9.59	9.90	10.22	10.54	10.86	11.18	11.49	11.81	12.13
最高速度 (mm/sec)	リード24	1440																							
	速度設定	85% 75% 65% 60% 55% 50% 45% 40% 36% 30% 30% 25% 25%																							
	リード12	720																							
	速度設定	85% 75% 65% 60% 55% 50% 45% 40% 36% 30% 30% 25% 25%																							
	リード6	360																							
速度設定	85% 75% 65% 60% 55% 50% 45% 40% 35% 30% 30% 25% 25%																								

ABFS10H 折曲げ (R/L)



右折曲げ(R)



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<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+12mm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0.4kg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	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5	628.5	678.5	728.5	778.5	828.5	878.5	928.5	978.5	1028.5	1078.5	1128.5	1178.5	1228.5	1278.5	1328.5	1378.5	1428.5	1478.5	1528.5
Lb	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90
Lc	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290
Qa	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	18	18	20	22	20	22	24	24	26	26	28	28	30	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}	4.46	4.80	5.14	5.48	5.82	6.16	6.50	6.84	7.18	7.52	7.86	8.20	8.54	8.88	9.22	9.56	9.90	10.24	10.58	10.92	11.26	11.60	11.94	12.28	12.62
最高速度 (mm/sec)	リード24												1224	1080	936	864	792	720	648	576	512	432	432	360	360
	速度設定												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	36%	30%	30%	25%	25%
	リード12												612	540	468	432	396	360	324	288	256	216	216	180	180
	速度設定												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	36%	30%	30%	25%	25%
	リード6												306	270	234	216	198	180	162	144	126	108	108	90	90
	速度設定												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	30%	25%	25%

ユニファイドシリーズ
LCMR200

単軸ロボット
GX

ユニファイドシリーズ
LCM100

スカラーロボット
YK-X

単軸ロボット
Robonity

ユニファイドロボット
PHASER

単軸ロボット
FLIP-X

小型単軸ロボット
TRANSERVO

直交ロボット
XY-X

ピッキングシステム
YP-X

クリーン
CLEAN

コントローラ
CONTROLLER

各種情報
INFORMATION

LBAS
LBFS

LBAR
LGXS

LGFS
LGBS

ABAS
ABFS

ABAR
AGXS

AGFS
AGBS

オプション