

AGBS14/AGBS14H

Advancedモデル ● 単軸ロボット

● タイミングベルト駆動タイプ

■ 注文型式

本体	リード指定	形状	モータ仕様	オプション仕様 ¹	ストローク	ケーブル長 ²	ケーブル取出方向	EP-01	ポジショナ	ドライバ: モータ容量	回生装置 ²	入力選択	バッテリー ³ ユニット
AGBS14	50:50mm	R: 水平右取付 L: 水平左取付	S: 標準/ブレーキなし BL: バッテリーレスアンプ/ブレーキなし	無記入: 標準 M: 集中給油	150~4000 (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 C: RU-1付き	EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link	B: あり (バッテリーアンプ) N: なし	
AGBS14H	30:30mm	RU: 右上取付 LU: 左上取付 RD: 右下取付 LD: 左下取付											

※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。

※2. [AGBS14の場合]

水平使用時にリード30の2300mmストローク以上、及びリード50の650mmストローク以上の場合には回生装置が必要です。

[AGBS14Hの場合]

水平使用時にリード30の800mmストローク以上、及びリード50の500mmストローク以上(リード50の1550mmストローク以上はRU-1)の場合に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)

AGBS14 (200W)

■ 基本仕様

モータ出力 AC	200 W	
繰り返し位置決め精度 ^{*1}	±0.04 mm	
ストローク	150 mm~4000 mm (50 mmピッチ)	
最高速度 ^{*2}	3750 mm/sec	2250 mm/sec
ベルト	リード50相当	リード30相当
最大可搬質量	水平	8 kg / 30 kg
本体最大断面外形	W 140 mm × H 83 mm	
全長	L/R仕様	ST + 474.5 mm
	上記以外	ST + 405 mm
クリーン度 ^{*3}	ISO CLASS3(ISO14644-1)相当	
吸引量エア ^{*4}	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 ^{*5}	0~40℃, 35~80%RH(結露なきこと)	

※1. 片振りでの繰返し位置精度

※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1000mm/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。

※5. 低温環境で使用される場合、停止状態から動作させた際に偏差エラーとなる可能性があります。その場合は速度を50%以下に落として1往復以上動作させた後、使用したい速度に設定してください。

AGBS14H (400W)

■ 基本仕様

モータ出力 AC	400 W	
繰り返し位置決め精度 ^{*1}	±0.04 mm	
ストローク	150 mm~4000 mm (50 mmピッチ)	
最高速度 ^{*2}	3750 mm/sec	2250 mm/sec
ベルト	リード50相当	リード30相当
最大可搬質量	水平	30 kg / 60 kg
本体最大断面外形	W 140 mm × H 83 mm	
全長	L/R仕様	ST + 474.5 mm
	上記以外	ST + 405 mm
クリーン度 ^{*3}	ISO CLASS3(ISO14644-1)相当	
吸引量エア ^{*4}	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 ^{*5}	0~40℃, 35~80%RH(結露なきこと)	

※1. 片振りでの繰返し位置精度

※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。

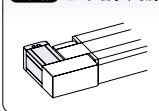
※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エア継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。

※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。

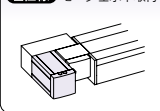
※5. 低温環境で使用される場合、停止状態から動作させた際に偏差エラーとなる可能性があります。その場合は速度を50%以下に落として1往復以上動作させた後、使用したい速度に設定してください。

■ モータ取付方向 モータ取付方向が下記のように6種類の中から選択できます。

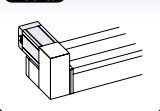
R仕様 モータ右水平取付



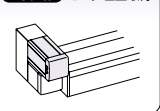
L仕様 モータ左水平取付



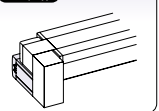
RU仕様 モータ右上取付



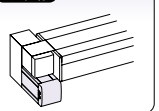
LU仕様 モータ左上取付



RD仕様 モータ右下取付

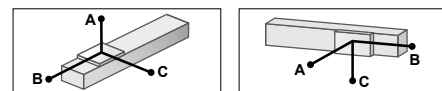


LD仕様 モータ左下取付



▶ 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。

■ 許容オーバーハング量[※]



AGBS14-50

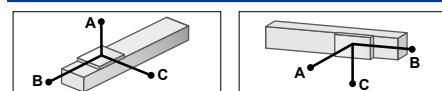
水平使用時	(単位: mm)			壁面取付使用時	(単位: mm)		
	A	B	C		A	B	C
4kg	4595	3295	2628	4kg	2664	3259	4554
6kg	4027	2188	2007	6kg	2051	2151	3973
8kg	3739	1634	1647	8kg	1696	1598	3672

AGBS14-30

水平使用時	(単位: mm)			壁面取付使用時	(単位: mm)		
	A	B	C		A	B	C
10kg	2334	1302	1236	10kg	1237	1265	2289
20kg	1641	637	670	20kg	675	601	1565
30kg	1601	442	519	30kg	517	405	1495

※ 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1,000 mm。
※ 天吊り使用時の場合は水平使用時と同じオーバーハング量となります。

■ 許容オーバーハング量[※]



AGBS14H-50

水平使用時	(単位: mm)			壁面取付使用時	(単位: mm)		
	A	B	C		A	B	C
10kg	943	621	429	10kg	479	408	627
20kg	768	302	279	20kg	276	182	477
30kg	746	208	220	30kg	198	115	434

AGBS14H-30

水平使用時	(単位: mm)			壁面取付使用時	(単位: mm)		
	A	B	C		A	B	C
20kg	1519	637	652	20kg	653	601	1449
40kg	1501	344	424	40kg	414	308	1374
60kg	1596	250	332	60kg	309	213	1410

※ 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1,000 mm。
※ 天吊り使用時の場合は水平使用時と同じオーバーハング量となります。

