AGBS10/AGBS10H

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	ストローク	ケーブル長※1	ケーブル取出方向		ポジショナ	ドライバ:モータ容量	回生装置※2	入出力選択	バッテリ※3ユニット
							EP-01					
AGBS10 AGBS10H	50:50mm (AGBS10Hのみ) 30:30mm	R:水平右取付 L:水平左取付 RU:右上取付 LU:左上取付 RD:右下取付 LD:左下取付	S:標準/ブレーキなし BL:バッテリーレスアブソ/ブレーキなし	150～3000 (50 mm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.【AGBS10の場合】
水平使用時で2200mmストローク以上の場合は回生装置が必要です。
【AGBS10Hの場合】
水平使用時でリード30の500mmストローク以上、及びリード50の850mmストローク以上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)

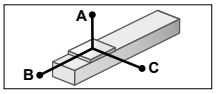
AGBS10 (100W)

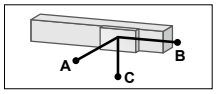
■ 基本仕様

モータ出力 AC		100 W
繰り返し位置決め精度※1		±0.04 mm
ストローク		150 mm～3000 mm (50 mmピッチ)
最高速度※2		2250 mm/sec
ベルト		リード30相当
最大可搬質量	水平	12 kg
本体最大断面外形		W 100 mm × H 81 mm
全長	L/R仕様	ST + 402.2 mm
	上記以外	ST + 332.7 mm
クリーン度※3		ISO CLASS3(ISO14644-1)相当
吸引量エアー※4		60 N ℓ /min～70 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※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ー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。

■ 許容オーバーハング量※





AGBS10-30

水平使用時 (単位:mm)

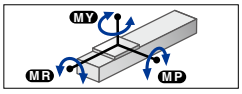
	A	B	C
6kg	1284	621	522
9kg	1027	408	376
12kg	954	305	308

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
6kg	570	408	859
9kg	387	257	661
12kg	301	184	594

※ 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。

■ 静的許容モーメント



(単位:N・m)

MY	MP	MR
186	186	164

■ 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

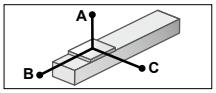
AGBS10H (200W)

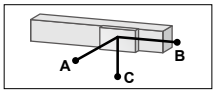
■ 基本仕様

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～3000 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	18 kg	35 kg
本体最大断面外形		W 100 mm × H 81 mm	
全長	L/R仕様	ST + 402.2 mm	
	上記以外	ST + 332.7 mm	
クリーン度※3		ISO CLASS3(ISO14644-1)相当	
吸引量エアー※4		60 N ℓ /min～70 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※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ー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。

■ 許容オーバーハング量※





AGBS10H-50

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
6kg	943	621	429
12kg	768	302	279
18kg	746	208	220

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
6kg	479	408	627
12kg	276	182	477
18kg	198	115	434

AGBS10H-30

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
15kg	630	238	223
25kg	626	152	168
35kg	648	115	139

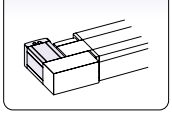
壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
15kg	211	137	376
25kg	135	76	336
35kg	94	50	313

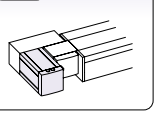
※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは1,000 mm。
※ 天吊り使用時の場合は水平使用時と同じオーバーハング量となります。

■ 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。

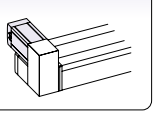
R仕様 モータ右水平取付



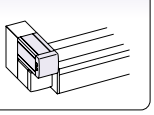
L仕様 モータ左水平取付



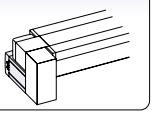
RU仕様 モータ右上取付



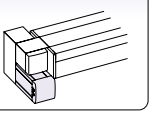
LU仕様 モータ左上取付



RD仕様 モータ右下取付



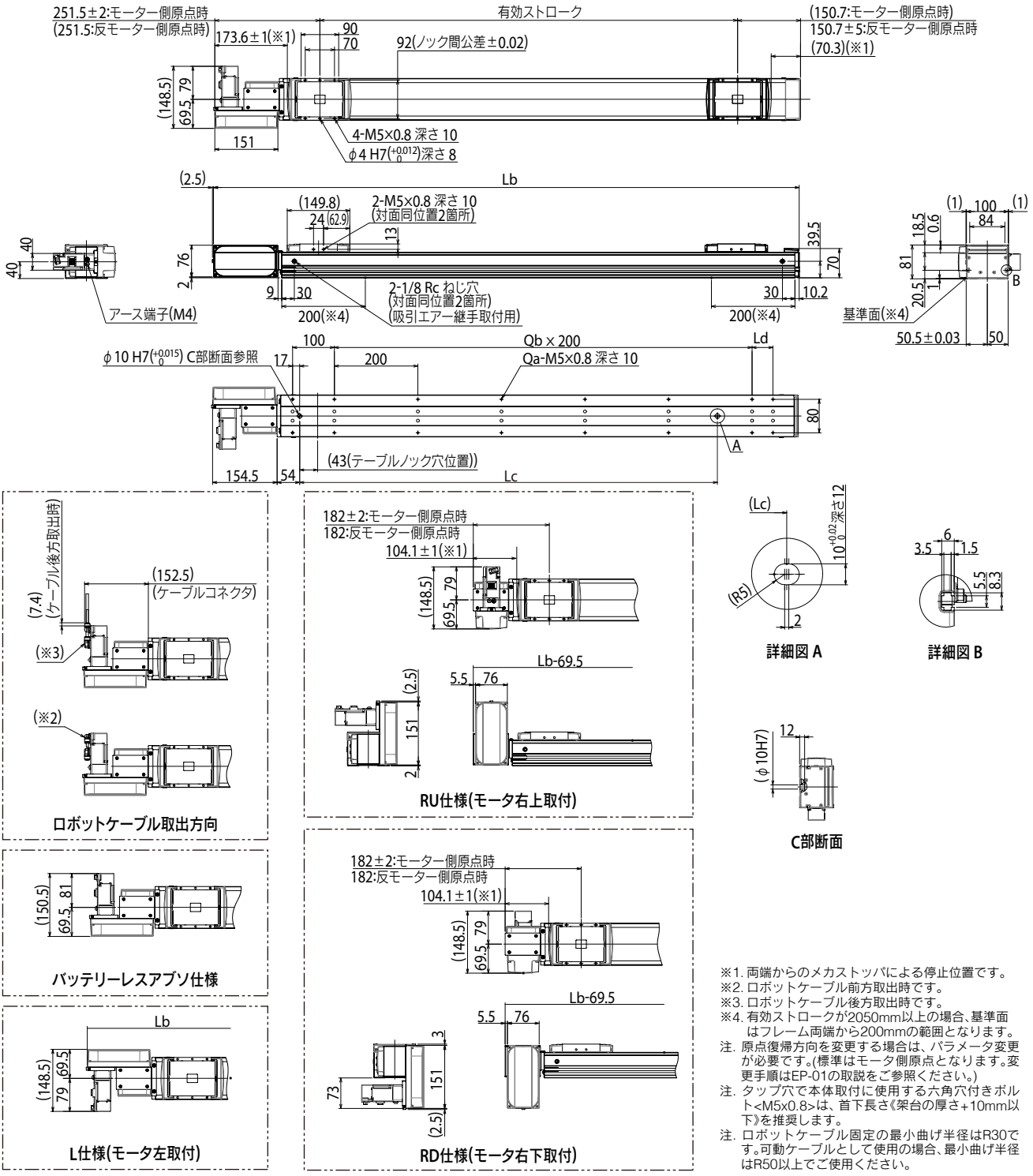
LD仕様 モータ左下取付



▶ 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。

適用コントローラ EP-01 ▶ 582

AGBS10



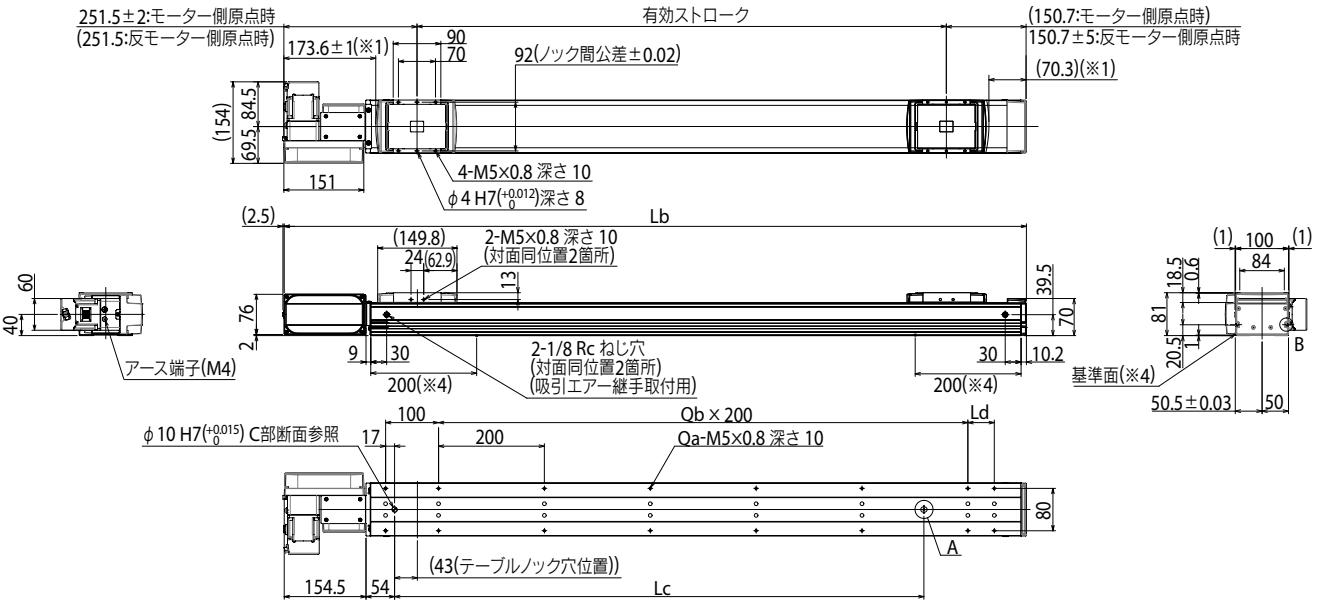
※1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
※2. ロボットケーブル前方取出時です。
※3. ロボットケーブル後方取出時です。
※4. 有効ストロークが2050mm以上の場合、基準面はフレーム両端から200mmの範囲となります。
注. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説をご参照ください。)
注. タップ穴で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M5x0.8>は、首下長さ《架台の厚さ+10mm以下》を推奨します。
注. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。

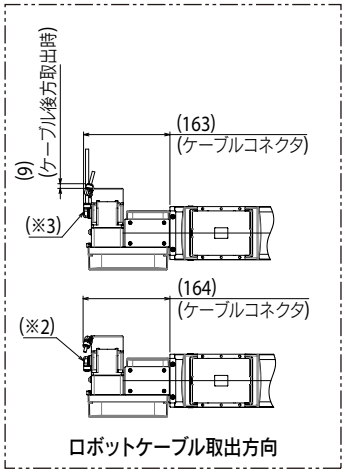
有効ストローク		150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550
Lb		552.2	602.2	652.2	702.2	752.2	802.2	852.2	902.2	952.2	1002.2	1052.2	1102.2	1152.2	1202.2	1252.2	1302.2	1352.2	1402.2	1452.2	1502.2	1552.2	1602.2	1652.2	1702.2	1752.2	1802.2	1852.2	1902.2	1952.2
Lc		150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550
Ld		200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
Qa		6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20
Qb		0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7
本体質量(kg)		6.3	6.7	7.1	7.5	7.9	8.3	8.7	9.1	9.4	9.8	10.2	10.6	11	11.4	11.8	12.2	12.6	13	13.4	13.8	14.1	14.5	14.9	15.3	15.7	16.1	16.5	16.9	17.3
ストローク規制	水平	ストローク規制なし																												
	壁掛け	2000stまで																												
	天吊り	1500stまで																												

有効ストローク		1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
Lb		2002.2	2052.2	2102.2	2152.2	2202.2	2252.2	2302.2	2352.2	2402.2	2452.2	2502.2	2552.2	2602.2	2652.2	2702.2	2752.2	2802.2	2852.2	2902.2	2952.2	3002.2	3052.2	3102.2	3152.2	3202.2	3252.2	3302.2	3352.2	3402.2
Lc		1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
Ld		50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50
Qa		22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32	34	34	34	34	36
Qb		8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15
本体質量(kg)		17.7	18.1	18.5	18.8	19.2	19.6	20	20.4	20.8	21.2	21.6	22	22.4	22.8	23.2	23.5	23.9	24.3	24.7	25.1	25.5	25.9	26.3	26.7	27.1	27.5	27.9	28.3	28.6
ストローク規制	水平	ストローク規制なし																												
	壁掛け	2000stまで																												
	天吊り																													

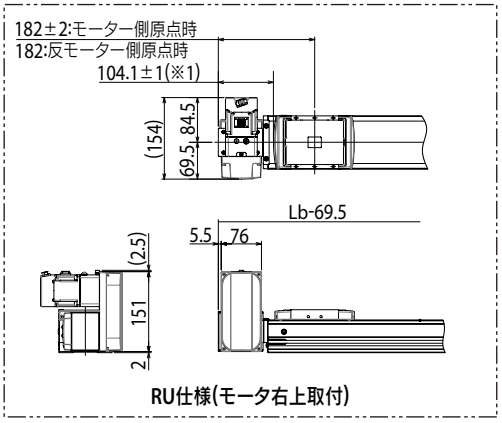
AGBS10H

AGBS10H

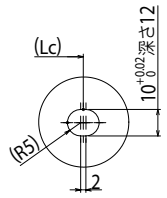




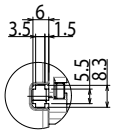
ロボットケーブル取出方向



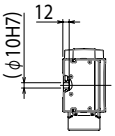
RU仕様(モータ右上取付)



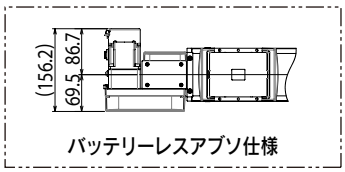
詳細図 A



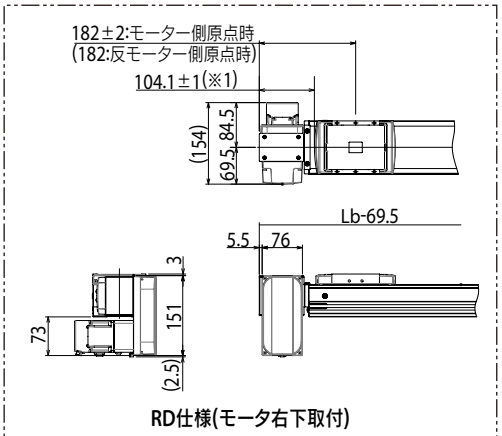
詳細図 B



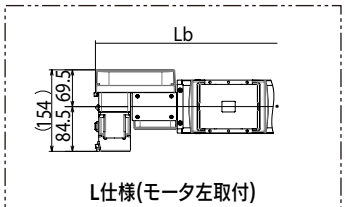
C部断面



バッテリーレスアブソ仕様



RD仕様(モータ右下取付)



L仕様(モータ左取付)

※1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
※2. ロボットケーブル前方取出時です。
※3. ロボットケーブル後方取出時です。
※4. 有効ストロークが2050mm以上の場合、基準面はフレーム両端から200mmの範囲となります。
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の取説をご参照ください。)
注. タップ穴で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M5x0.8>は、首下長さ《架台の厚さ+10mm以下》を推奨します。
注. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。

有効ストローク		150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550
Lb		552.2	602.2	652.2	702.2	752.2	802.2	852.2	902.2	952.2	1002.2	1052.2	1102.2	1152.2	1202.2	1252.2	1302.2	1352.2	1402.2	1452.2	1502.2	1552.2	1602.2	1652.2	1702.2	1752.2	1802.2	1852.2	1902.2	1952.2
Lc		150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550
Ld		200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
Qa		6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20
Qb		0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7
本体質量(kg)		6.7	7.1	7.5	7.9	8.3	8.7	9.1	9.5	9.8	10.2	10.6	11	11.4	11.8	12.2	12.6	13	13.4	13.8	14.2	14.5	14.9	15.3	15.7	16.1	16.5	16.9	17.3	17.7
ストローク規制	水平	ストローク規制なし																												
	壁掛け	2000stまで																												
	天吊り	1500stまで																												

有効ストローク		1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
Lb		2002.2	2052.2	2102.2	2152.2	2202.2	2252.2	2302.2	2352.2	2402.2	2452.2	2502.2	2552.2	2602.2	2652.2	2702.2	2752.2	2802.2	2852.2	2902.2	2952.2	3002.2	3052.2	3102.2	3152.2	3202.2	3252.2	3302.2	3352.2	3402.2
Lc		1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
Ld		50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50
Qa		22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32	34	34	34	34	36
Qb		8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15
本体質量(kg)		18.1	18.5	18.9	19.2	19.6	20	20.4	20.8	21.2	21.6	22	22.4	22.8	23.2	23.6	23.9	24.3	24.7	25.1	25.5	25.9	26.3	26.7	27.1	27.5	27.9	28.3	28.7	29
ストローク規制	水平	ストローク規制なし																												
	壁掛け	2000stまで																												
	天吊り																													

適用コントローラ EP-01 ▶ 582

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

								EP-01				
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※1	ケーブル取出方向	ポジショナ	ドライバ・モータ容量	回生装置※2	入出力選択	バッテリユニット※3
AGBS14 AGBS14H	50：50mm 30：30mm	R：水平右取付 L：水平左取付 RU：右上取付 LU：左上取付 RD：右下取付 LD：左下取付	S：標準/ブレーキなし BL：バッテリーレスアブソ/ブレーキなし	無記入：標準 M：集中給油	150～4000 (50 mm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：RU1付き	EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET ES：EtherCAT NS：NPN CC：CC-Link	B：あり (バッテリアブソ) N：なし

※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2.【AGBS14の場合】
水平使用時でリード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は回生装置が必要です。
【AGBS14Hの場合】
水平使用時でリード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)

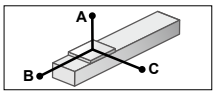
AGBS14 (200W)

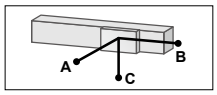
■ 基本仕様

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	
吸引量エアー※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ー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。

■ 許容オーバーハング量※





AGBS14-50

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
4kg	4595	3295	2628
6kg	4027	2188	2007
8kg	3739	1634	1647

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
4kg	2664	3259	4554
6kg	2051	2151	3973
8kg	1696	1598	3672

AGBS14-30

水平使用時 (単位：mm)

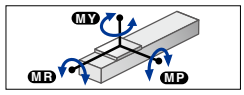
	A	B	C
10kg	2334	1302	1236
20kg	1641	637	670
30kg	1601	442	519

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	1237	1265	2289
20kg	675	601	1565
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。

■ 静的許容モーメント



(単位：N・m)

MY	MP	MR
537	537	472

■ 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

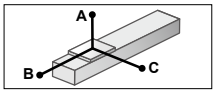
AGBS14H (400W)

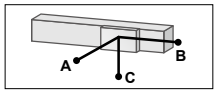
■ 基本仕様

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	
吸引量エアー※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ー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。

■ 許容オーバーハング量※





AGBS14H-50

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	943	621	429
20kg	768	302	279
30kg	746	208	220

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	479	408	627
20kg	276	182	477
30kg	198	115	434

AGBS14H-30

水平使用時 (単位：mm)

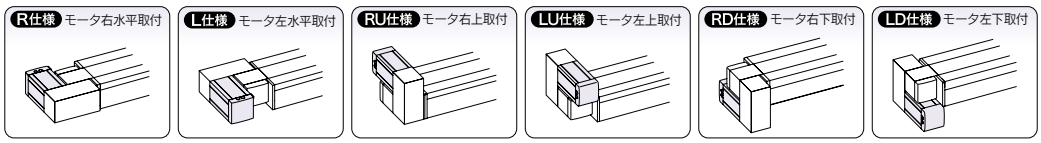
	A	B	C
20kg	1519	637	652
40kg	1501	344	424
60kg	1596	250	332

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
20kg	653	601	1449
40kg	414	308	1374
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。

■ 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。

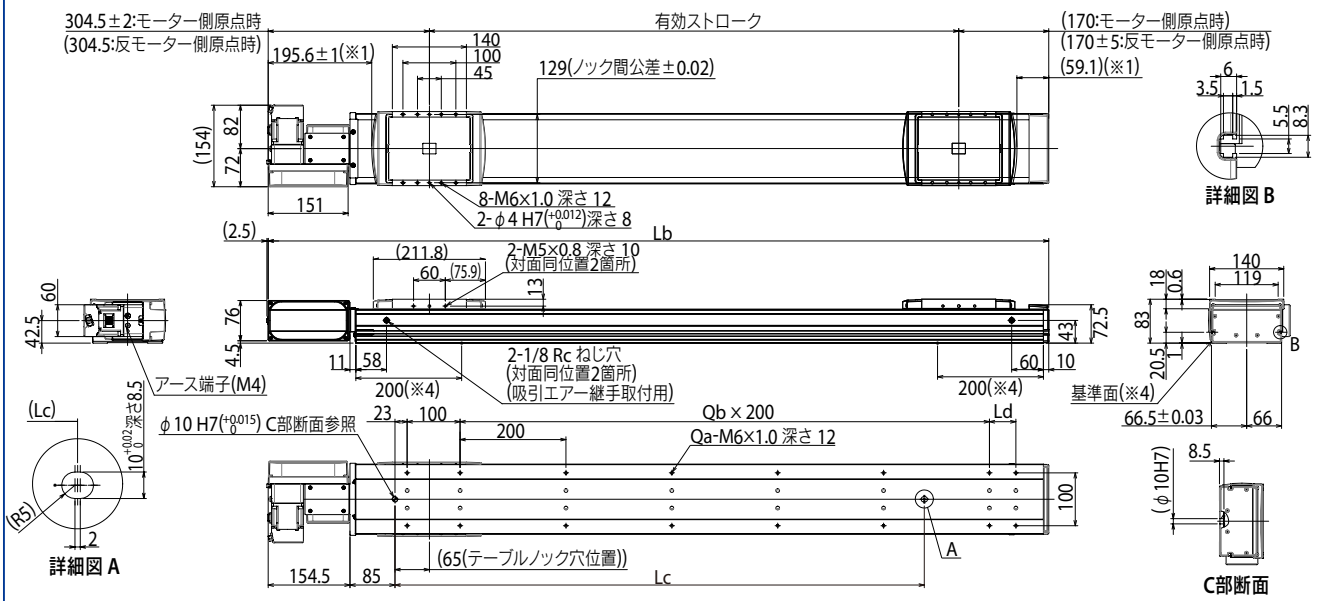


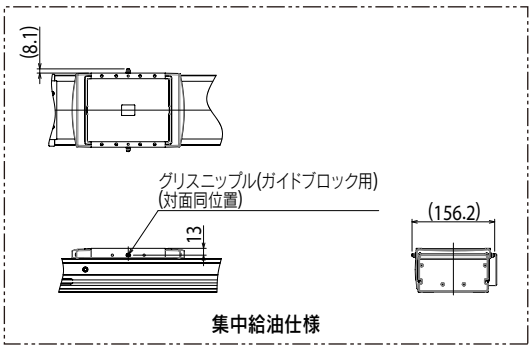
▶サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

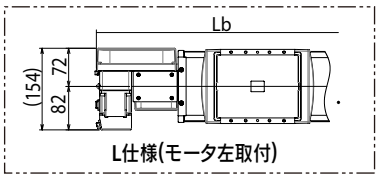
適用コントローラ EP-01 ▶ 582

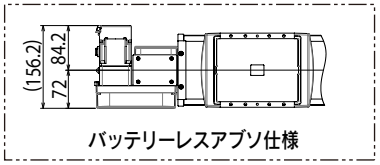
AGBS14

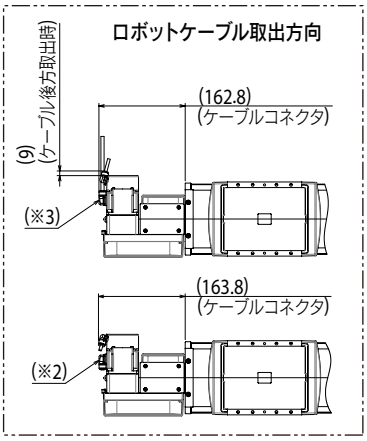
AGBS14

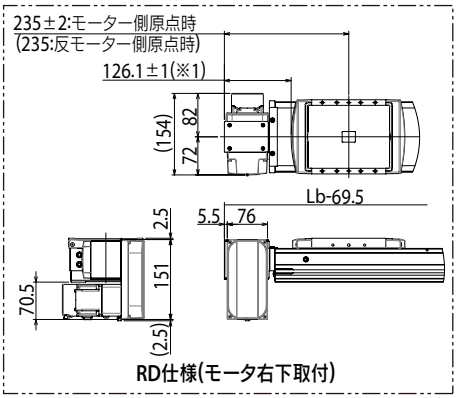


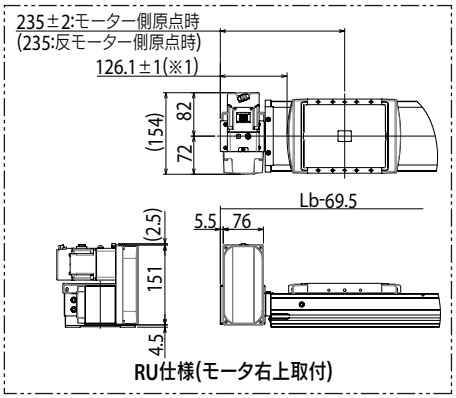












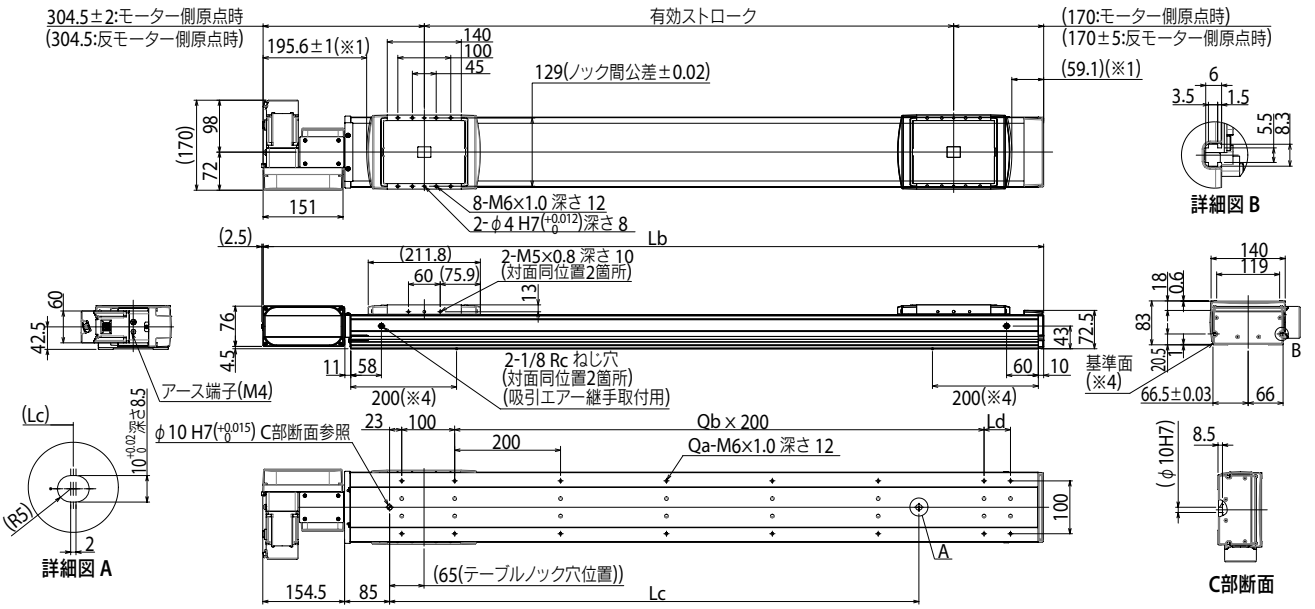
※1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
※2. ロボットケーブル前方取出時です。
※3. ロボットケーブル後方取出時です。
※4. 有効ストロークが2050mm以上の場合、基準面はフレーム両端から200mmの範囲となります。
注. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説をご参照ください。)
注. タップ穴で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6x1.0>は、首下長さ《架台の厚さ+10mm以下》を推奨します。
注. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。

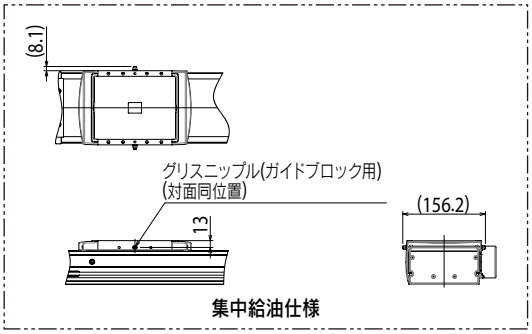
有効ストローク		150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050
Lb		624.5	674.5	724.5	774.5	824.5	874.5	924.5	974.5	1024.5	1074.5	1124.5	1174.5	1224.5	1274.5	1324.5	1374.5	1424.5	1474.5	1524.5	1574.5	1624.5	1674.5	1724.5	1774.5	1824.5	1874.5	1924.5	1974.5	2024.5	2074.5	2124.5	2174.5	2224.5	2274.5	2324.5	2374.5	2424.5	2474.5	2524.5
Lc		150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050
Ld		200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
Qa		6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26
Qb		0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10
本体質量(kg)		9.4	9.9	10.3	10.8	11.2	11.7	12.2	12.6	13.1	13.5	14.0	14.5	14.9	15.4	15.8	16.3	16.8	17.2	17.7	18.1	18.6	19.0	19.5	20.0	20.4	20.9	21.3	21.8	22.3	22.7	23.2	23.6	24.1	24.6	25.0	25.5	25.9	26.4	26.9
ストローク規制	水平	ストローク規制なし																																						
	壁掛け	2000stまで																																						
	天吊り	1500stまで																																						

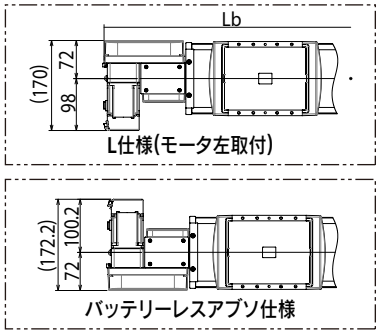
有効ストローク		2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200	3250	3300	3350	3400	3450	3500	3550	3600	3650	3700	3750	3800	3850	3900	3950	4000
Lb		2574.5	2624.5	2674.5	2724.5	2774.5	2824.5	2874.5	2924.5	2974.5	3024.5	3074.5	3124.5	3174.5	3224.5	3274.5	3324.5	3374.5	3424.5	3474.5	3524.5	3574.5	3624.5	3674.5	3724.5	3774.5	3824.5	3874.5	3924.5	3974.5	4024.5	4074.5	4124.5	4174.5	4224.5	4274.5	4324.5	4374.5	4424.5	4474.5
Lc		2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200	3250	3300	3350	3400	3450	3500	3550	3600	3650	3700	3750	3800	3850	3900	3950	4000
Ld		150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50
Qa		26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32	34	34	34	34	36	36	36	36	38	38	38	38	40	40	40	40	42	42	42	42	44	44	44	44	46
Qb		10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15	15	15	15	16	16	16	16	17	17	17	17	18	18	18	18	19	19	19	19	20
本体質量(kg)		27.3	27.8	28.2	28.7	29.1	29.6	30.1	30.5	31.0	31.4	31.9	32.4	32.8	33.3	33.7	34.2	34.7	35.1	35.6	36	36.5	36.9	37.4	37.9	38.3	38.8	39.2	39.7	40.2	40.6	41.1	41.5	42	42.5	42.9	43.4	43.8	44.3	44.8
ストローク規制	水平	ストローク規制なし																																						
	壁掛け																																							
	天吊り																																							

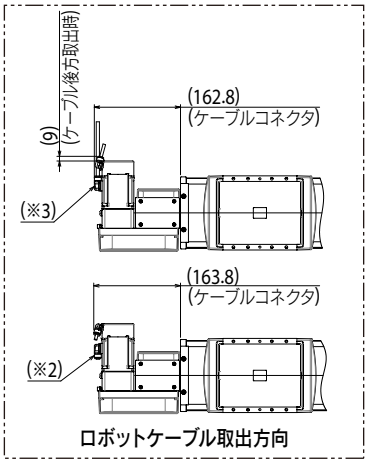
適用コントローラ EP-01 ▶ 582

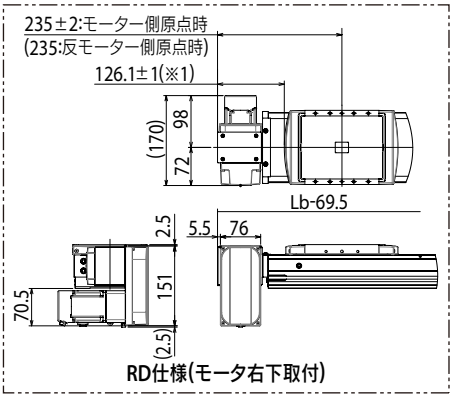
AGBS14H

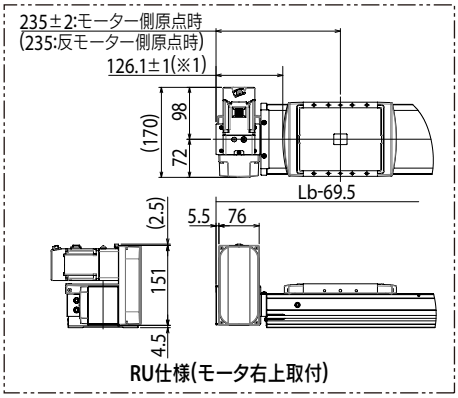












※1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
※2. ロボットケーブル前方取出時です。
※3. ロボットケーブル後方取出時です。
※4. 有効ストロークが2050mm以上の場合、基準面はフレーム両端から200mmの範囲となります。
注. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説をご参照ください。)
注. タップ穴で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6x1.0>は、首下長さ《架台の厚さ+10mm以下》を推奨します。
注. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。

有効ストローク		150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050
Lb		624.5	674.5	724.5	774.5	824.5	874.5	924.5	974.5	1024.5	1074.5	1124.5	1174.5	1224.5	1274.5	1324.5	1374.5	1424.5	1474.5	1524.5	1574.5	1624.5	1674.5	1724.5	1774.5	1824.5	1874.5	1924.5	1974.5	2024.5	2074.5	2124.5	2174.5	2224.5	2274.5	2324.5	2374.5	2424.5	2474.5	2524.5
Lc		150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050
Ld		200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
Qa		6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26
Qb		0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10
本体質量(kg)		9.7	10.2	10.6	11.1	11.5	12.0	12.5	12.9	13.4	13.8	14.3	14.8	15.2	15.7	16.1	16.6	17.1	17.5	18.0	18.4	18.9	19.3	19.8	20.3	20.7	21.2	21.6	22.1	22.6	23.0	23.5	23.9	24.4	24.9	25.3	25.8	26.2	26.7	27.2
ストローク規制	水平	ストローク規制なし																																						
	壁掛け	2000stまで																																						
	天吊り	1500stまで																																						

有効ストローク		2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200	3250	3300	3350	3400	3450	3500	3550	3600	3650	3700	3750	3800	3850	3900	3950	4000
Lb		2574.5	2624.5	2674.5	2724.5	2774.5	2824.5	2874.5	2924.5	2974.5	3024.5	3074.5	3124.5	3174.5	3224.5	3274.5	3324.5	3374.5	3424.5	3474.5	3524.5	3574.5	3624.5	3674.5	3724.5	3774.5	3824.5	3874.5	3924.5	3974.5	4024.5	4074.5	4124.5	4174.5	4224.5	4274.5	4324.5	4374.5	4424.5	4474.5
Lc		2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200	3250	3300	3350	3400	3450	3500	3550	3600	3650	3700	3750	3800	3850	3900	3950	4000
Ld		150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50
Qa		26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32	34	34	34	34	36	36	36	36	38	38	38	38	40	40	40	40	42	42	42	42	44	44	44	44	46
Qb		10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15	15	15	15	16	16	16	16	17	17	17	17	18	18	18	18	19	19	19	19	20
本体質量(kg)		27.6	28.1	28.5	29.0	29.4	29.9	30.4	30.8	31.3	31.7	32.2	32.7	33.1	33.6	34.0	34.5	35.0	35.4	35.9	36.3	36.8	37.2	37.7	38.2	38.6	39.1	39.5	40	40.5	40.9	41.4	41.8	42.3	42.8	43.2	43.7	44.1	44.6	45.1
ストローク規制	水平	ストローク規制なし																																						
	壁掛け																																							
	天吊り																																							

適用コントローラ EP-01 ▶ 582