

AGFS14L/AGFS14LH

Advancedモデル ● 単軸ロボット

● ロングストロークタイプ

■ 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1)	ケーブル取出方向	ポジション	EP-01	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)
AGFS14L AGFS14LH	30:30mm 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: バッテリーレスアソビブレーキなし BKL: バッテリーレスアソビブレーキ付き	無記入: 標準 M: 集中給油	750~2000 (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)	N: なし

- ※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
- ※2. [AGFS14の場合]
垂直使用時でリード10の全ストロークの場合は回生装置が必要です。
水平使用時でリード20の950mmストローク以上の場合は回生装置が必要です。
[AGFS14Hの場合]
垂直使用時、全リードの全ストロークで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)

AGFS14L(200W)

■ 基本仕様

モータ出力 AC	200 W		
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm		
減速機構	転造ボールねじφ15 (C7級)		
ストローク	750~2000 (50mmピッチ)		
最高速度*2	1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
ボールネジリード	30 mm	20 mm	10 mm
最大可搬質量	水平 30 kg	45 kg	90 kg
	垂直 3 kg	6 kg	16 kg
定格推力	113 N	170 N	341 N
本体最大断面外形	W 140 mm × H 91.5 mm		
全長	ストレート	ST + 537.5 mm	
	折曲げ	ST + 507.5 mm	
クリーン度*3	ISO CLASS3(ISO14644-1)相当		
吸引量エアー*4	90 Nℓ /min ~ 100 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. 片振りでの繰り返し位置精度
- ※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. クリーン環境でご利用の際は吸引エアー継手を取付けてご利用ください。また、クリーン度は1000mm/sec以下でご利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%以下に落としたり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。

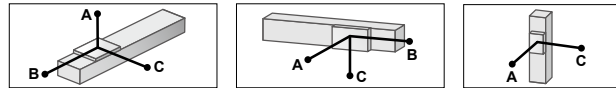
AGFS14LH (400W)

■ 基本仕様

モータ出力 AC	400 W		
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm		
減速機構	転造ボールねじφ15 (C7級)		
ストローク	750~2000 (50mmピッチ)		
最高速度*2	1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
ボールネジリード	30 mm	20 mm	10 mm
最大可搬質量	水平 50 kg	70 kg	110 kg
	垂直 10 kg	15 kg	30 kg
定格推力	225 N	339 N	678 N
本体最大断面外形	W 140 mm × H 91.5 mm		
全長	ストレート	ST + 553.5 mm	
	折曲げ	ST + 507.5 mm	
クリーン度*3	ISO CLASS3(ISO14644-1)相当		
吸引量エアー*4	90 Nℓ /min ~ 100 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. 片振りでの繰り返し位置精度
- ※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. クリーン環境でご利用の際は吸引エアー継手を取付けてご利用ください。また、クリーン度は1000mm/sec以下でご利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%以下に落としたり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*5



AGFS14L-30			
水平使用時	壁面取付使用時		
(単位: mm)	A	B	C
5kg	5829	3006	3007
15kg	2669	983	1061
30kg	1764	477	538

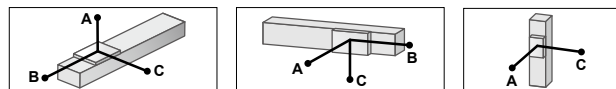
AGFS14L-20			
水平使用時	壁面取付使用時		
(単位: mm)	A	B	C
15kg	3873	1258	1526
30kg	2484	615	770
45kg	1964	400	509

AGFS14L-10			
水平使用時	壁面取付使用時		
(単位: mm)	A	B	C
30kg	4980	855	1193
60kg	3127	413	581
90kg	2446	266	375

AGFS14L-5			
水平使用時	壁面取付使用時		
(単位: mm)	A	B	C
40kg	9198	681	988
80kg	5743	326	474
120kg	4484	208	302

- ※ 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*5



AGFS14LH-30			
水平使用時	壁面取付使用時		
(単位: mm)	A	B	C
15kg	2295	982	1028
30kg	1570	477	529
50kg	1409	297	353

AGFS14LH-20			
水平使用時	壁面取付使用時		
(単位: mm)	A	B	C
15kg	3281	1258	1481
30kg	2126	615	756
70kg	1328	247	316

AGFS14LH-10			
水平使用時	壁面取付使用時		
(単位: mm)	A	B	C
30kg	4441	855	1186
50kg	3270	502	702
110kg	2140	212	300

AGFS14LH-5			
水平使用時	壁面取付使用時		
(単位: mm)	A	B	C
50kg	6053	539	781
100kg	4089	255	371
140kg	3429	174	253

- ※ 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。

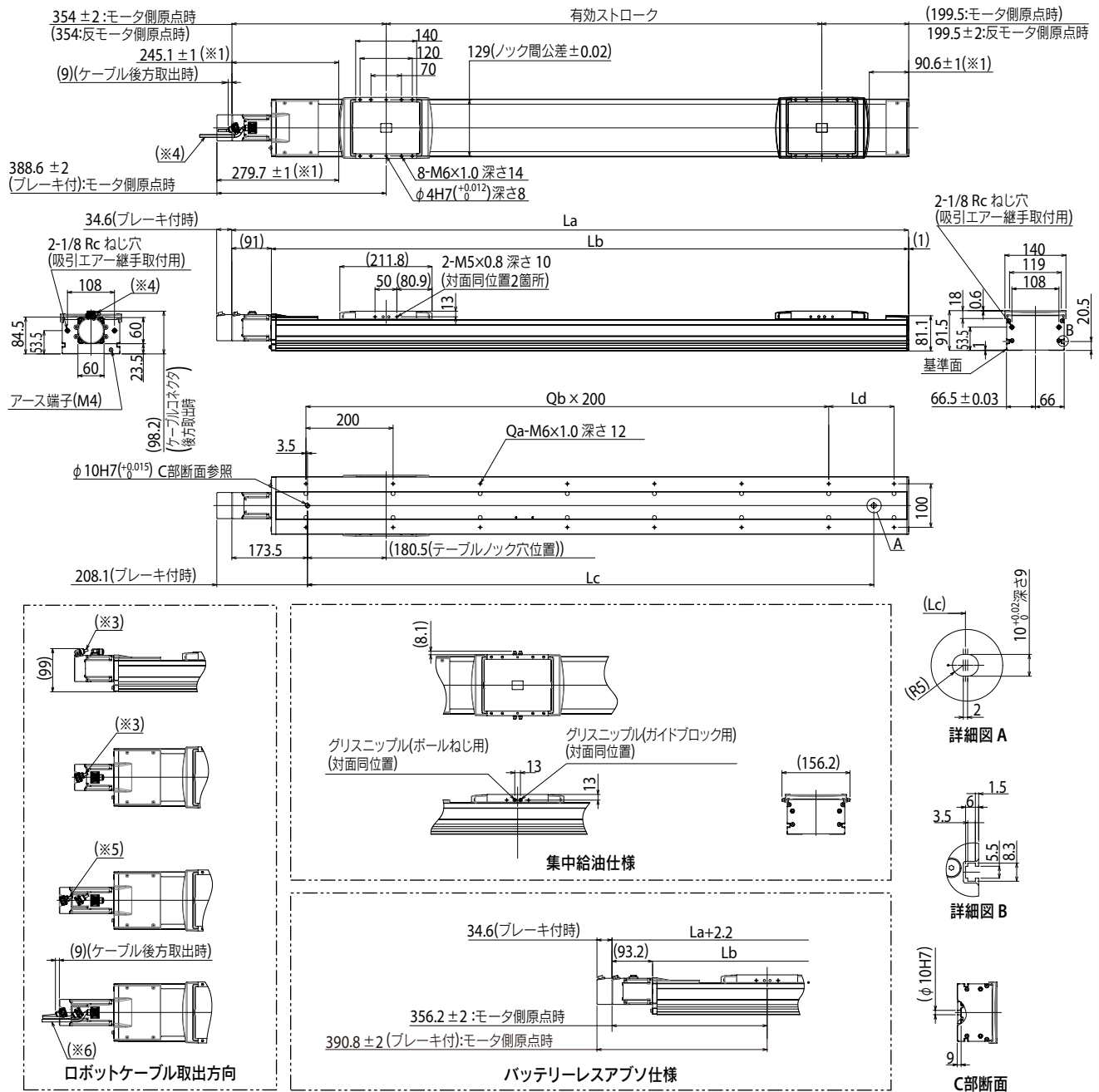


▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

適用コントローラ

EP-01 ▶ 678

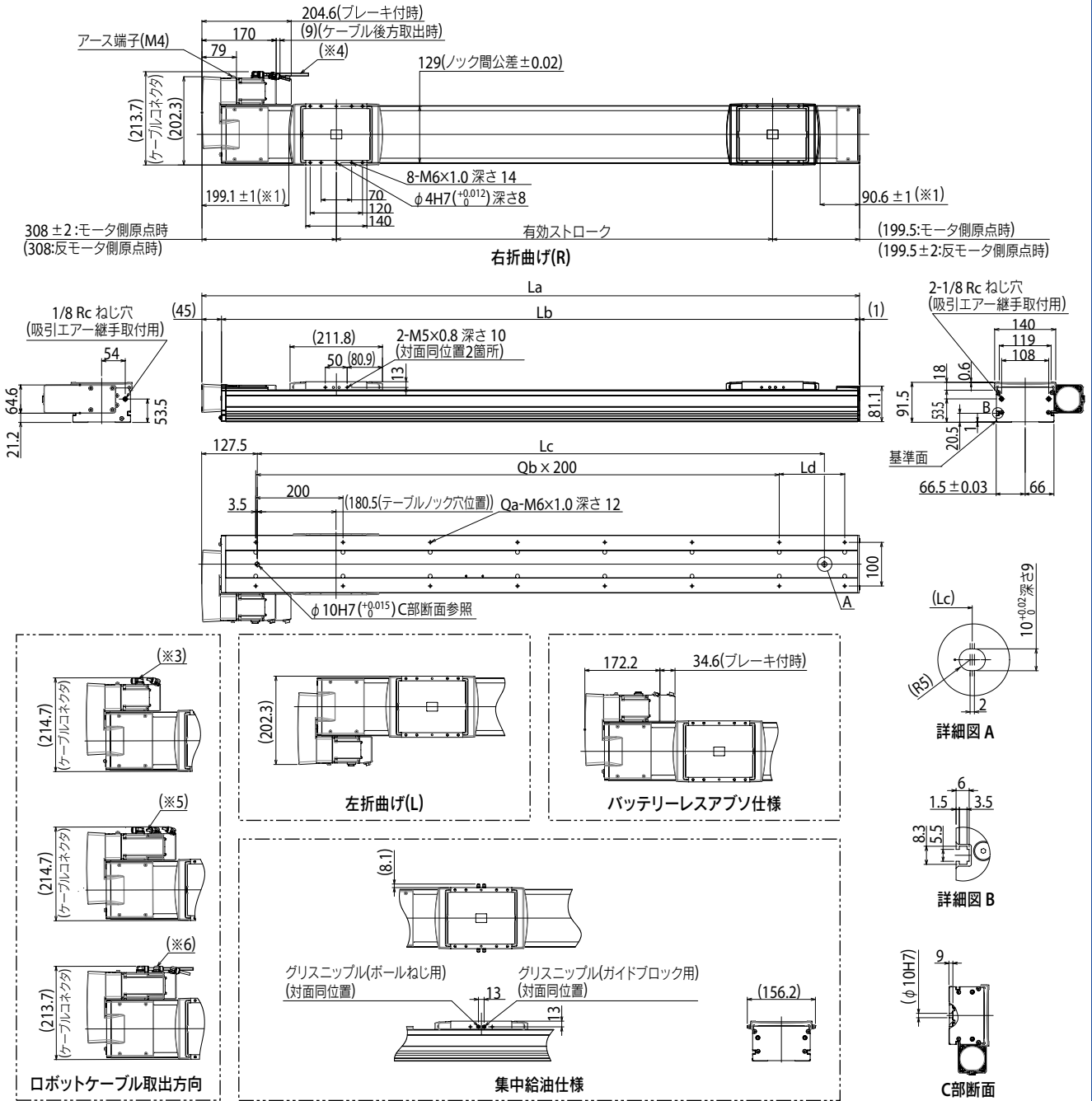
AGFS14LH ストレート (S)



- ※1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
 - ※2. プレーキ無の質量です。プレーキ付は本体質量表の値より0.4kg重くなります。
 - ※3. ロボットケーブル前方取出時です。
 - ※4. ロボットケーブル後方取出時です。
 - ※5. ロボットケーブル(プレーキ付)前方取出時です。
 - ※6. ロボットケーブル(プレーキ付)後方取出時です。
- 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<M6×1.0>は、首下長さ<梁台の厚さ+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	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		
La	1303.5	1353.5	1403.5	1453.5	1503.5	1553.5	1603.5	1653.5	1703.5	1753.5	1803.5	1853.5	1903.5	1953.5	2003.5	2053.5	2103.5	2153.5	2203.5	2253.5	2303.5	2353.5	2403.5	2453.5	2503.5	2553.5		
Lb	1212.5	1262.5	1312.5	1362.5	1412.5	1462.5	1512.5	1562.5	1612.5	1662.5	1712.5	1762.5	1812.5	1862.5	1912.5	1962.5	2012.5	2062.5	2112.5	2162.5	2212.5	2262.5	2312.5	2362.5	2412.5	2462.5		
Lc	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300		
Ld	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		
Qa	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	26		
Qb	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11		
本体質量 (kg) ^{※2}	19.7	20.3	20.9	21.4	22	22.6	23.2	23.7	24.3	24.9	25.4	26	26.6	27.2	27.7	28.3	28.9	29.5	30	30.6	31.2	31.7	32.3	32.9	33.5	34		
最高速度 (mm/sec)	リード30	1800																										
	リード20	1200																										
	リード10	600																										
	リード5	300																										
ストローク規制	速度設定	-																										
	水平・垂直	ストローク規制なし																										
	壁掛け 天吊り	1200stまで											1800stまで															

AGFS14LH 折曲げ (R/L)



- ※1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
 - ※2. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.4kg重くなります。
 - ※3. ロボットケーブル前方取出時です。
 - ※4. ロボットケーブル後方取出時です。
 - ※5. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
 - ※6. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
- 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<梁台の厚さ+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	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		
La	1257.5	1307.5	1357.5	1407.5	1457.5	1507.5	1557.5	1607.5	1657.5	1707.5	1757.5	1807.5	1857.5	1907.5	1957.5	2007.5	2057.5	2107.5	2157.5	2207.5	2257.5	2307.5	2357.5	2407.5	2457.5	2507.5		
Lb	1212.5	1262.5	1312.5	1362.5	1412.5	1462.5	1512.5	1562.5	1612.5	1662.5	1712.5	1762.5	1812.5	1862.5	1912.5	1962.5	2012.5	2062.5	2112.5	2162.5	2212.5	2262.5	2312.5	2362.5	2412.5	2462.5		
Lc	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300		
Ld	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		
Qa	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	24	26	26	26		
Qb	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11		
本体質量 (kg) ^{※2}	20.9	21.5	22.1	22.6	23.2	23.8	24.4	24.9	25.5	26.1	26.6	27.2	27.8	28.4	28.9	29.5	30.1	30.7	31.2	31.8	32.4	32.9	33.5	34.1	34.7	35.2		
最高速度 (mm/sec)	リード30	1800																										
	リード20	1200																										
	リード10	600																										
	リード5	300																										
ストローク規制	速度設定	-																										
	水平・垂直	ストローク規制なし																										
	壁掛け 天吊り	1200stまで										1800stまで																

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