

AGFS17/AGFS17H

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 ²	ドライバ: 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
AGFS17	40:40mm	S:ストレート	S:標準/ブレーキなし	無記入:標準	100~1250 (50mmピッチ)	R3:3m R5:5m R10:10m	R:モータ後方 F:モータ前方	EP-01	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 (バッテリー付) N:なし
AGFS17H	20:20mm 10:10mm 5:5mm (ブレーキ付きのみ)	R:右折曲げ (750wのみ) L:左折曲げ (750wのみ)	BK:標準/ブレーキ付き BL:バッテリーレスアンプブレーキなし BKL:バッテリーレスアンプブレーキ付き	M:集中給油								

※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。

※2. 【AGFS17の場合】

水平使用時にリード40の750~1000mmストロークの場合は回生装置が必要です。

【AGFS17Hの場合】

垂直使用時にリード40の200mmストローク以上(リード40の400~1000mmストロークはRU-1)、リード20の200mmストローク以上、及びリード10の全ストローク(リード10の100~900mmストロークはRU-1)の場合は回生装置が必要です。

水平使用時にリード40の550~1100mmストローク、及びリード20の250~900mmストローク、及びリード10の250~750mmストロークの場合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)

AGFS17(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φ20 (C7級)		
ストローク	100~1250 (50mmピッチ)		
最高速度 ^{※2}	2400 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
ボールネジリード	40 mm	20 mm	10 mm
最大可搬質量	水平 40 kg	90 kg	140 kg
	垂直 6 kg	12 kg	35 kg
定格推力	169 N	339 N	678 N
本体最大断面外形	W 168 mm × H 100 mm		
全長	ストレート	ST + 547 mm	
	折曲げ	-	
クリーン度 ^{※3}	ISO CLASS3(ISO14644-1)相当		
吸引量エア ^{※4}	115 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

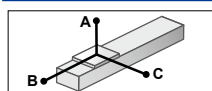
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。有効ストロークが700mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)その場合は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。

※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800mm/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。

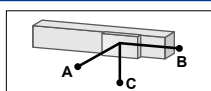
■ 許容オーバーハング量[※]



AGFS17-40

水平使用時 (単位: mm)

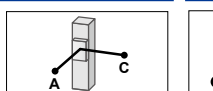
	A	B	C
10kg	4066	2660	2134
20kg	2619	1335	1199
40kg	2079	732	752



AGFS17-20

水平使用時 (単位: mm)

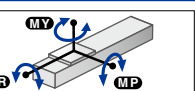
	A	B	C
30kg	3378	1182	1321
50kg	2245	691	786
90kg	1444	364	423



AGFS17-10

水平使用時 (単位: mm)

	A	B	C
50kg	5754	966	1299
100kg	3119	461	621
140kg	2347	316	427



AGFS17-5

水平使用時 (単位: mm)

	A	C
10kg	5349	5349
30kg	1755	1755
50kg	1037	1037

AGFS17-20

水平使用時 (単位: mm)

	A	B	C
30kg	3378	1182	1321
50kg	2245	691	786
90kg	1444	364	423

AGFS17-10

水平使用時 (単位: mm)

	A	B	C
50kg	5754	966	1299
100kg	3119	461	621
140kg	2347	316	427

AGFS17-5

水平使用時 (単位: mm)

	A	C
10kg	5349	5349
30kg	1755	1755
50kg	1037	1037

AGFS17H-40

水平使用時 (単位: mm)

	A	B	C
20kg	1851	1307	1006
50kg	1404	555	548
80kg	1371	375	413

AGFS17H-20

水平使用時 (単位: mm)

	A	B	C
50kg	2449	691	796
100kg	1708	325	388
150kg	1733	226	286

AGFS17H-10

水平使用時 (単位: mm)

	A	B	C
50kg	3786	966	1263
100kg	2054	461	607
140kg	1548	316	419

AGFS17H-5

水平使用時 (単位: mm)

	A	C
30kg	1750	1750
50kg	1033	1033
70kg	726	726

AGFS17H (750W)

■ 基本仕様

モータ出力 AC	750 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φ20 (C7級)		
ストローク	100~1250 (50mmピッチ)		
最高速度 ^{※2}	2400 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
ボールネジリード	40 mm	20 mm	10 mm
最大可搬質量	水平 80 kg	150 kg	200 kg
	垂直 12 kg	35 kg	70 kg
定格推力	320 N	640 N	1280 N
本体最大断面外形	W 168 mm × H 100 mm		
全長	ストレート	ST + 561.8 mm	
	折曲げ	ST + 511.5 mm	
クリーン度 ^{※3}	ISO CLASS3(ISO14644-1)相当		
吸引量エア ^{※4}	115 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	24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

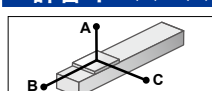
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。有効ストロークが700mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)その場合は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。

※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800mm/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。

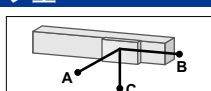
■ 許容オーバーハング量[※]



AGFS17H-40

水平使用時 (単位: mm)

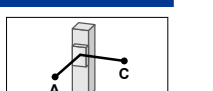
	A	B	C
20kg	1851	1307	1006
50kg	1404	555	548
80kg	1371	375	413



AGFS17H-20

水平使用時 (単位: mm)

	A	B	C
50kg	2449	691	796
100kg	1708	325	388
150kg	1733	226	286



AGFS17H-10

水平使用時 (単位: mm)

	A	B	C
50kg	3786	966	1263
100kg	2054	461	607
140kg	1548	316	419

AGFS17H-5

水平使用時 (単位: mm)

	A	C
30kg	1750	1750
50kg	1033	1033
70kg	726	726

AGFS17H-20

水平使用時 (単位: mm)

	A	B	C
50kg	2449	691	796
100kg	1708	325	388
150kg	1733	226	286

AGFS17H-10

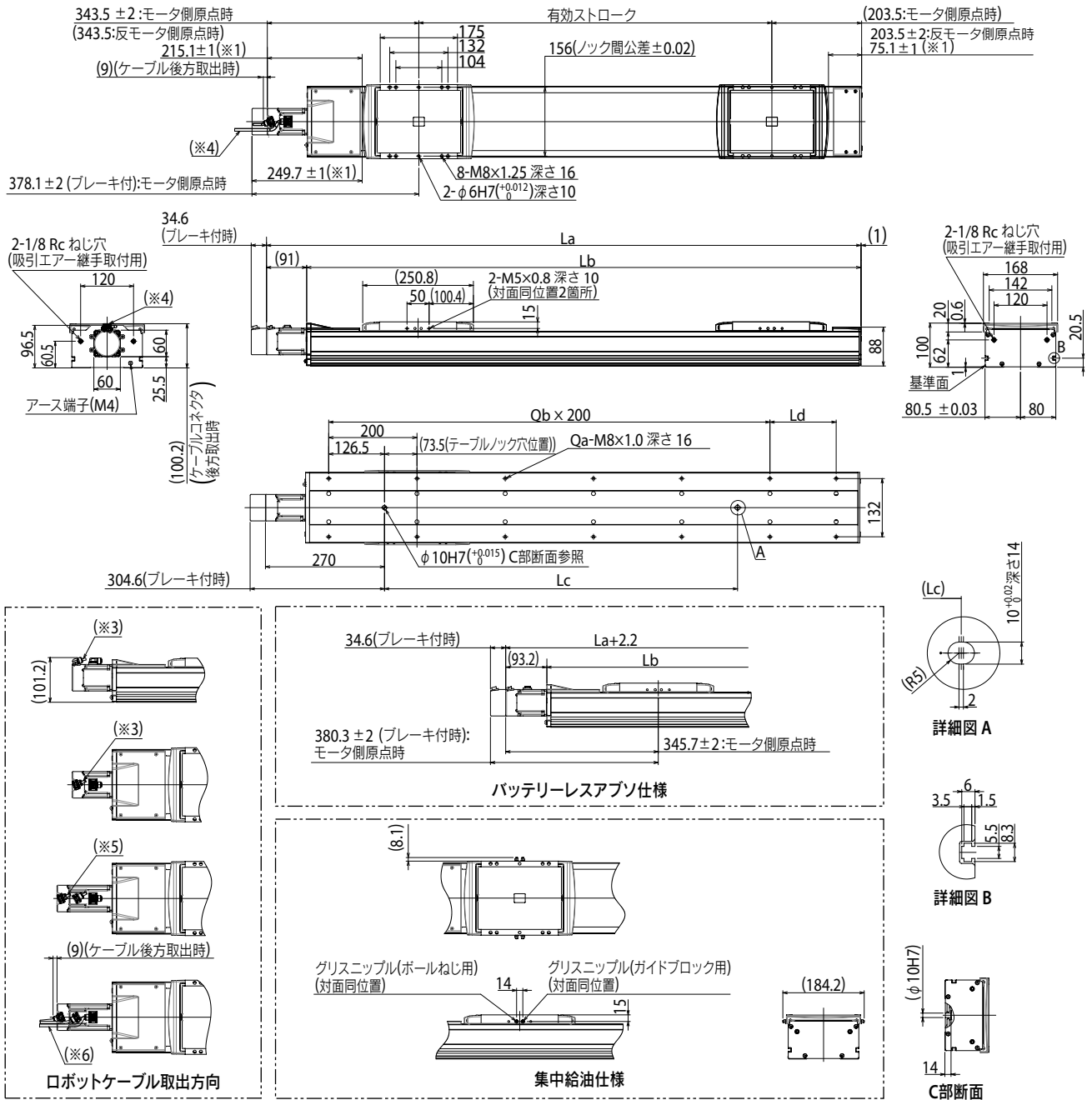
水平使用時 (単位: mm)

	A	B	C
50kg	3786	966	1263
100kg	2054	461	607
140kg	1548	316	419



▶ 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。

AGFS17 ストレート (S)



※1. 両端からのメカストッパ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<M8×1.25>は、首下長さ<<架台の厚さ+15mm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	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	647	697	747	797	847	897	947	997	1047	1097	1147	1197	1247	1297	1347	1397	1447	1497	1547	1597	1647	1697	1747	1797			
Lb	556	606	656	706	756	806	856	906	956	1006	1056	1106	1156	1206	1256	1306	1356	1406	1456	1506	1556	1606	1656	1706			
Lc	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250			
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			
Qa	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	16	18	18	18			
Qb	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) ^{※2}	15.9	16.7	17.5	18.3	19.0	19.8	20.6	21.4	22.2	22.9	23.7	24.5	25.3	26.0	26.8	27.6	28.4	29.2	29.9	30.7	31.5	32.3	33.1	33.8			
最高速度 (mm/sec)	リード40	2400															2280	2160	2040	1800	1560	1320	1200	1080	960		
	速度設定	-															95%	90%	85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%		
	リード20	1200															1140	1020	900	780	720	660	600	540	480	420	
	速度設定	-															95%	85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	35%	
	リード10	600															570	510	450	390	360	330	300	270	240	210	210
	速度設定	-															95%	85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	35%	35%
ストローク規制	リード5	300															270	240	225	195	180	165	150	135	135	120	105
	速度設定	-															90%	80%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	45%	40%	35%
	水平・垂直	ストローク規制なし															ストローク規制なし										
壁掛け	ストローク規制なし															ストローク規制なし											
天吊り	ストローク規制なし															ストローク規制なし											

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
マフション