AGFS14/AGFS14H

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

								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
AGFS14 AGFS14H	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:バッテリーレスアブソ/ブレーキなし BKL:バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き	無記入:標準 M:集中給油	100～1050 (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 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.【AGFS14の場合】
垂直使用時でリード30の250mmストローク以上、及びリード20の250mmストローク以上の場合は回生装置が必要です。
水平使用時でリード30の200～1000mmストローク、及びリード20の250～750mmストロークの場合は回生装置が必要です。
【AGFS14Hの場合】
垂直使用時でリード30の250mmストローク以上、及びリード20の200mmストローク以上、及びリード10の550mmストローク以上の場合は回生装置が必要です。
水平使用時でリード30の450～850mmストローク、及びリード20の350～700mm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)

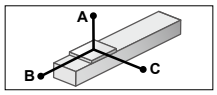
AGFS14(200W)

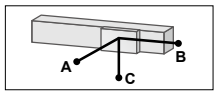
■ 基本仕様

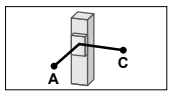
モータ出力 AC		200 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm			
減速機構		転造ボールねじφ15(C7級)			
ストローク		100～1050(50mmピッチ)			
最高速度※2		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	30 kg	45 kg	90 kg	120 kg
	垂直	3 kg	6 kg	16 kg	30 kg
定格推力		113 N	170 N	341 N	683 N
本体最大断面外形		W 140 mm × H 83 mm			
全長	ストレート	ST + 469.5 mm			
	折曲げ	ST + 439.5 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. 片振りでの繰返し位置決め精度
※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時があります。有効ストロークが600mm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※







AGFS14-30

水平使用時 (単位:mm)	A	B	C
5kg	4905	3005	2651
15kg	2257	988	954
30kg	2045	558	627

壁面取付使用時 (単位:mm)	A	B	C
5kg	2683	2966	4862
15kg	971	949	2185
30kg	632	519	1930

垂直使用時 (単位:mm)	A	C
1kg	11158	11158
3kg	3983	3983

AGFS14-20

水平使用時 (単位:mm)	A	B	C
15kg	3254	1258	1400
30kg	2079	614	714
45kg	1637	400	474

壁面取付使用時 (単位:mm)	A	B	C
15kg	1400	1219	3197
30kg	704	575	1993
45kg	459	361	1523

垂直使用時 (単位:mm)	A	C
2kg	8093	8093
4kg	4175	4175
6kg	2872	2872

AGFS14-10

水平使用時 (単位:mm)	A	B	C
30kg	4186	855	1158
60kg	2619	413	566
90kg	2042	266	367

壁面取付使用時 (単位:mm)	A	B	C
30kg	1124	816	4112
60kg	525	374	2511
90kg	322	227	1897

垂直使用時 (単位:mm)	A	C
5kg	5041	5041
10kg	2519	2519
16kg	1572	1572

AGFS14-5

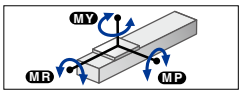
水平使用時 (単位:mm)	A	B	C
40kg	7737	681	982
80kg	4818	326	471
120kg	3749	208	301

壁面取付使用時 (単位:mm)	A	B	C
40kg	932	641	7609
80kg	418	287	4627
120kg	246	169	3487

垂直使用時 (単位:mm)	A	C
10kg	2781	2781
20kg	1374	1374
30kg	905	905

※ 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600 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
441	543	478

■ 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

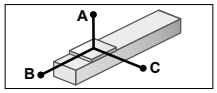
AGFS14H (400W)

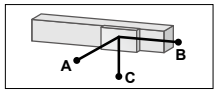
■ 基本仕様

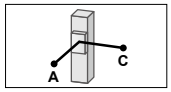
モータ出力 AC		400 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm			
減速機構		転造ボールねじφ15(C7級)			
ストローク		100～1050(50mmピッチ)			
最高速度※2		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	50 kg	70 kg	110 kg	140 kg
	垂直	10 kg	15 kg	30 kg	45 kg
定格推力		225 N	339 N	678 N	1360 N
本体最大断面外形		W 140 mm × H 83 mm			
全長	ストレート	ST + 485.5 mm			
	折曲げ	ST + 439.5 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. 片振りでの繰返し位置決め精度
※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時があります。有効ストロークが600mm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※







AGFS14H-30

水平使用時 (単位:mm)	A	B	C
15kg	1923	982	912
30kg	1614	527	562
50kg	1658	349	416

壁面取付使用時 (単位:mm)	A	B	C
15kg	913	943	1866
30kg	562	488	1518
50kg	403	310	1509

垂直使用時 (単位:mm)	A	C
3kg	3663	3663
5kg	2243	2243
10kg	1160	1160

AGFS14H-20

水平使用時 (単位:mm)	A	B	C
15kg	2756	1258	1347
30kg	1780	614	696
70kg	1100	247	294

壁面取付使用時 (単位:mm)	A	B	C
15kg	1336	1219	2711
30kg	680	575	1712
70kg	268	208	969

垂直使用時 (単位:mm)	A	C
5kg	3206	3206
10kg	1627	1627
15kg	1093	1093

AGFS14H-10

水平使用時 (単位:mm)	A	B	C
30kg	3732	855	1148
50kg	2742	502	683
110kg	1781	212	293

壁面取付使用時 (単位:mm)	A	B	C
30kg	1112	816	3670
50kg	642	462	2655
110kg	247	173	1615

垂直使用時 (単位:mm)	A	C
10kg	2499	2499
15kg	1664	1664
30kg	823	823

AGFS14H-5

水平使用時 (単位:mm)	A	B	C
50kg	5089	539	775
100kg	3425	255	368
140kg	2863	174	252

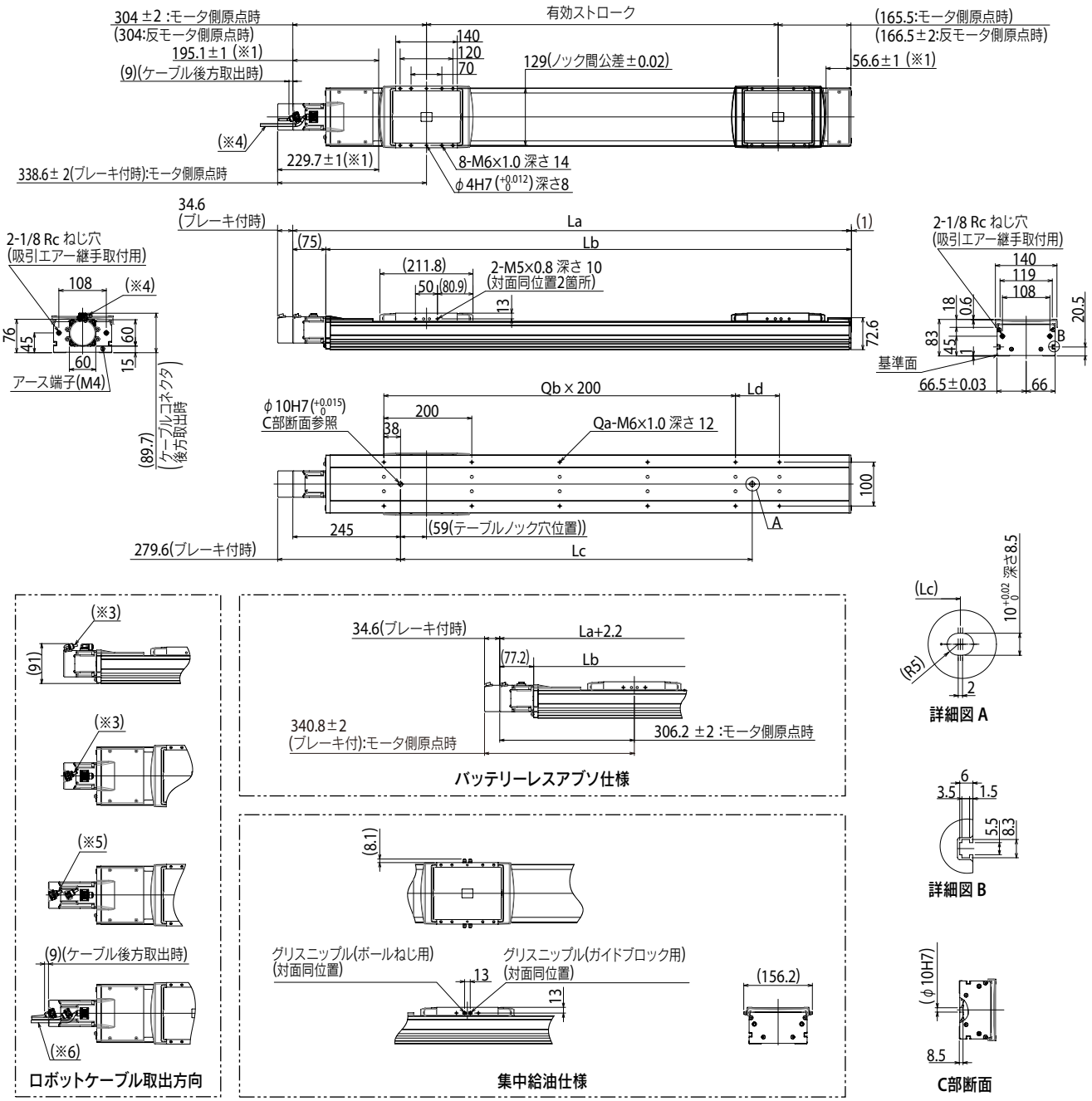
壁面取付使用時 (単位:mm)	A	B	C
50kg	724	500	4991
100kg	314	216	3257
140kg	197	135	2630

垂直使用時 (単位:mm)	A	C
15kg	1833	1833
30kg	900	900
45kg	589	589

※ 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600 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。

YAMAHA
▶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。

AGFS14　ストレート (S)



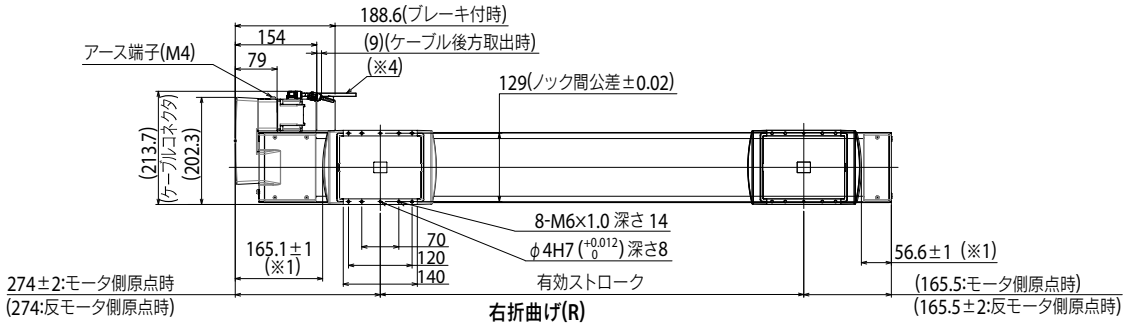
※1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
※2. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.4kg重くなります。
※3. ロボットケーブル前方取出時です。
※4. ロボットケーブル後方取出時です。
※5. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
※6. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注. タップ穴で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6x1.0>は、首下長さ≪架台の厚さ+10mm以下≫を推奨します。
注. 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		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
La		569.5	619.5	669.5	719.5	769.5	819.5	869.5	919.5	969.5	1019.5	1069.5	1119.5	1169.5	1219.5	1269.5	1319.5	1369.5	1419.5	1469.5	1519.5
Lb		494.5	544.5	594.5	644.5	694.5	744.5	794.5	844.5	894.5	944.5	994.5	1044.5	1094.5	1144.5	1194.5	1244.5	1294.5	1344.5	1394.5	1444.5
Lc		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
Ld		200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
Qa		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
Qb		0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
本体質量(kg)※2		8.7	9.3	9.8	10.3	10.9	11.4	11.9	12.4	13.0	13.5	14.0	14.6	15.1	15.6	16.2	16.7	17.2	17.7	18.3	18.8
最高速度(mm/sec)	リード30	1800													1710	1530	1170	990	900	810	720
	速度設定	-													95%	85%	65%	55%	50%	45%	40%
	リード20	1200											1140	1020	900	780	660	600	540	480	420
	速度設定	-											95%	85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%
	リード10	600											570	480	420	360	330	300	270	240	210
	速度設定	-											95%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%	35%
	リード5	300											270	240	210	180	165	150	135	120	105
	速度設定	-											90%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%	35%
ストローク規制	水平・垂直	ストローク規制なし																			
	壁掛け	ストローク規制なし																			
	天吊り	ストローク規制なし																			

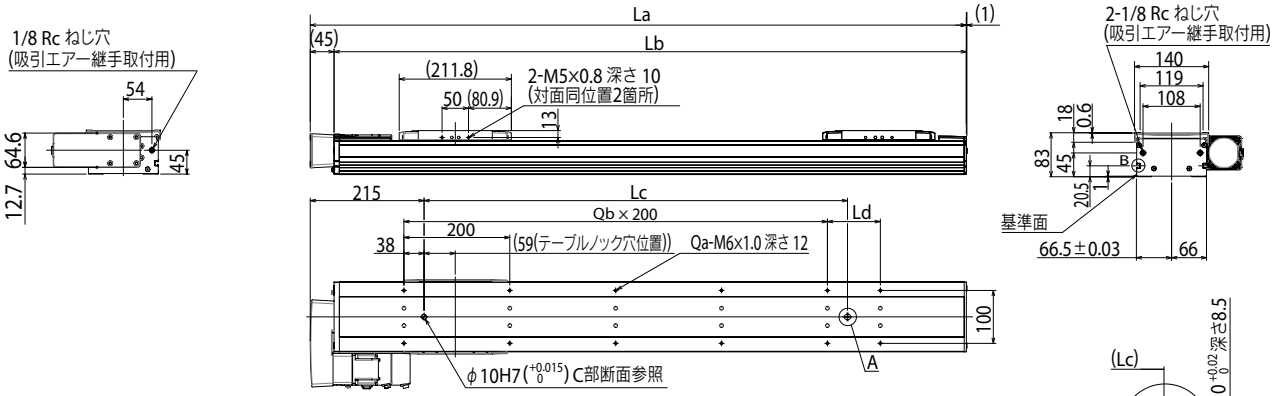
適用コントローラ　EP-01 ▶ 582

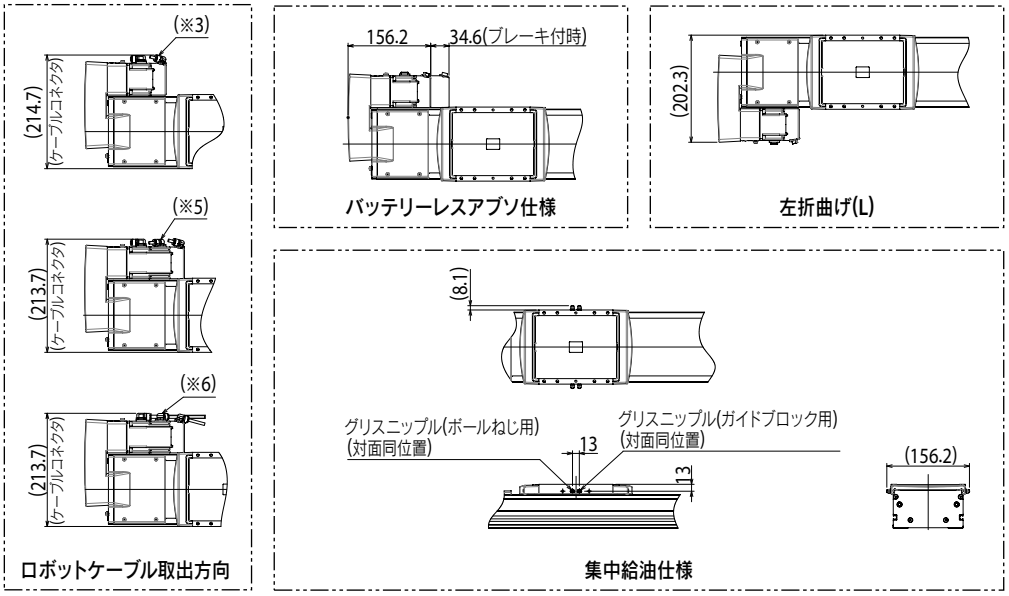
AGFS14

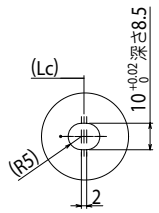
AGFS14　折曲げ（R/L）



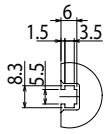
右折曲げ(R)



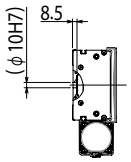




詳細図 A



詳細図 B

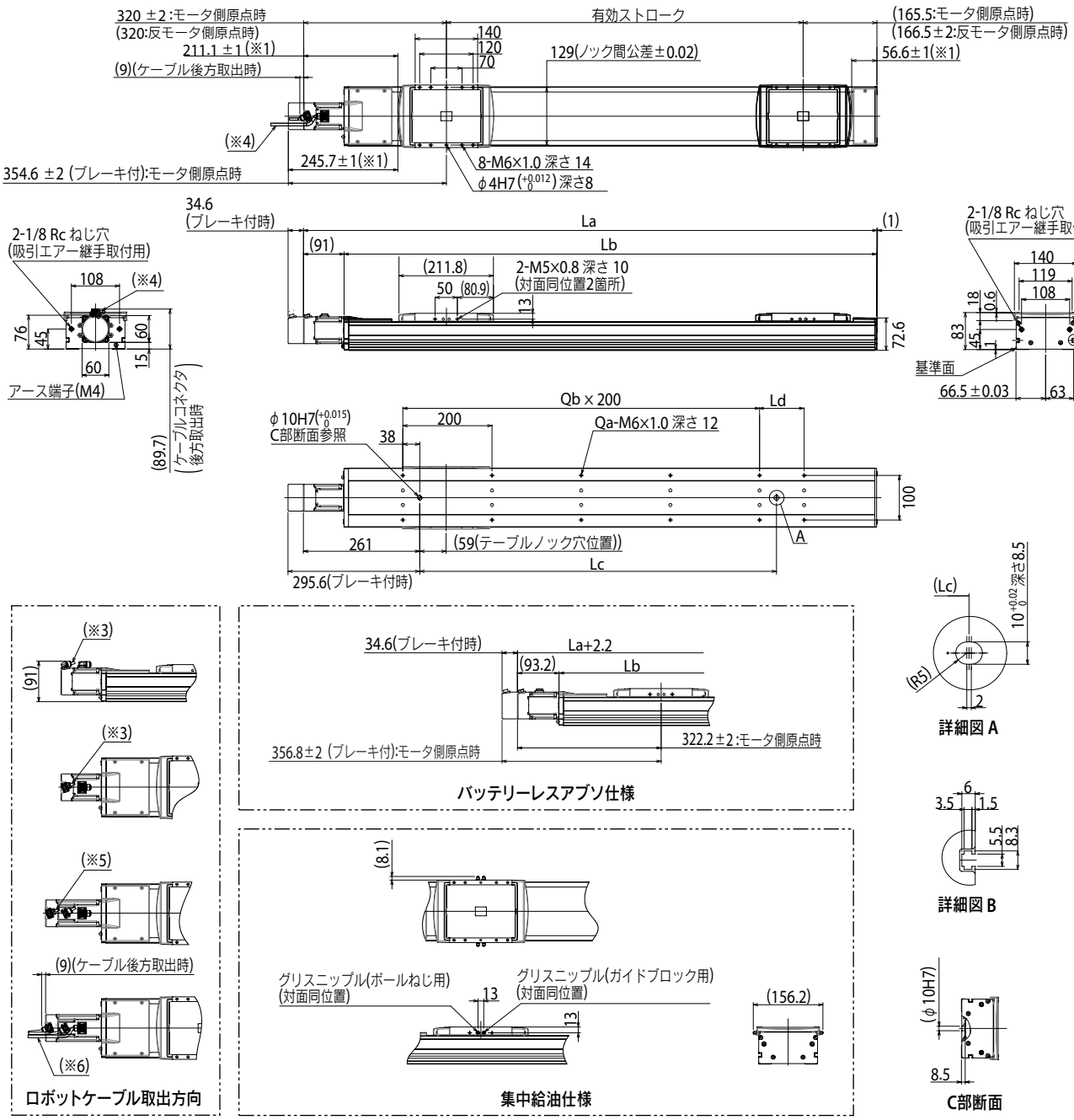


C部断面

※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<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		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
La		539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5	1089.5	1139.5	1189.5	1239.5	1289.5	1339.5	1389.5	1439.5	1489.5
Lb		494.5	544.5	594.5	644.5	694.5	744.5	794.5	844.5	894.5	944.5	994.5	1044.5	1094.5	1144.5	1194.5	1244.5	1294.5	1344.5	1394.5	1444.5
Lc		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
Ld		200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
Qa		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
Qb		0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
本体質量(kg)※2		9.9	10.5	11.0	11.5	12.1	12.6	13.1	13.6	14.2	14.7	15.2	15.8	16.3	16.8	17.4	17.9	18.4	18.9	19.5	20.0
最高速度(mm/sec)	リード30	1800													1710	1530	1170	990	900	810	720
	速度設定	-													95%	85%	65%	55%	50%	45%	40%
	リード20	1200											1140	1020	900	780	660	600	540	480	420
	速度設定	-											95%	85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%
	リード10	600											570	480	420	360	330	300	270	240	210
	速度設定	-											95%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%	35%
	リード5	300											270	240	210	180	165	150	135	120	105
	速度設定	-											90%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%	35%
ストローク規制	水平・垂直	ストローク規制なし																			
	壁掛け	ストローク規制なし																			
	天吊り	ストローク規制なし																			

AGFS14H　ストレート (S)



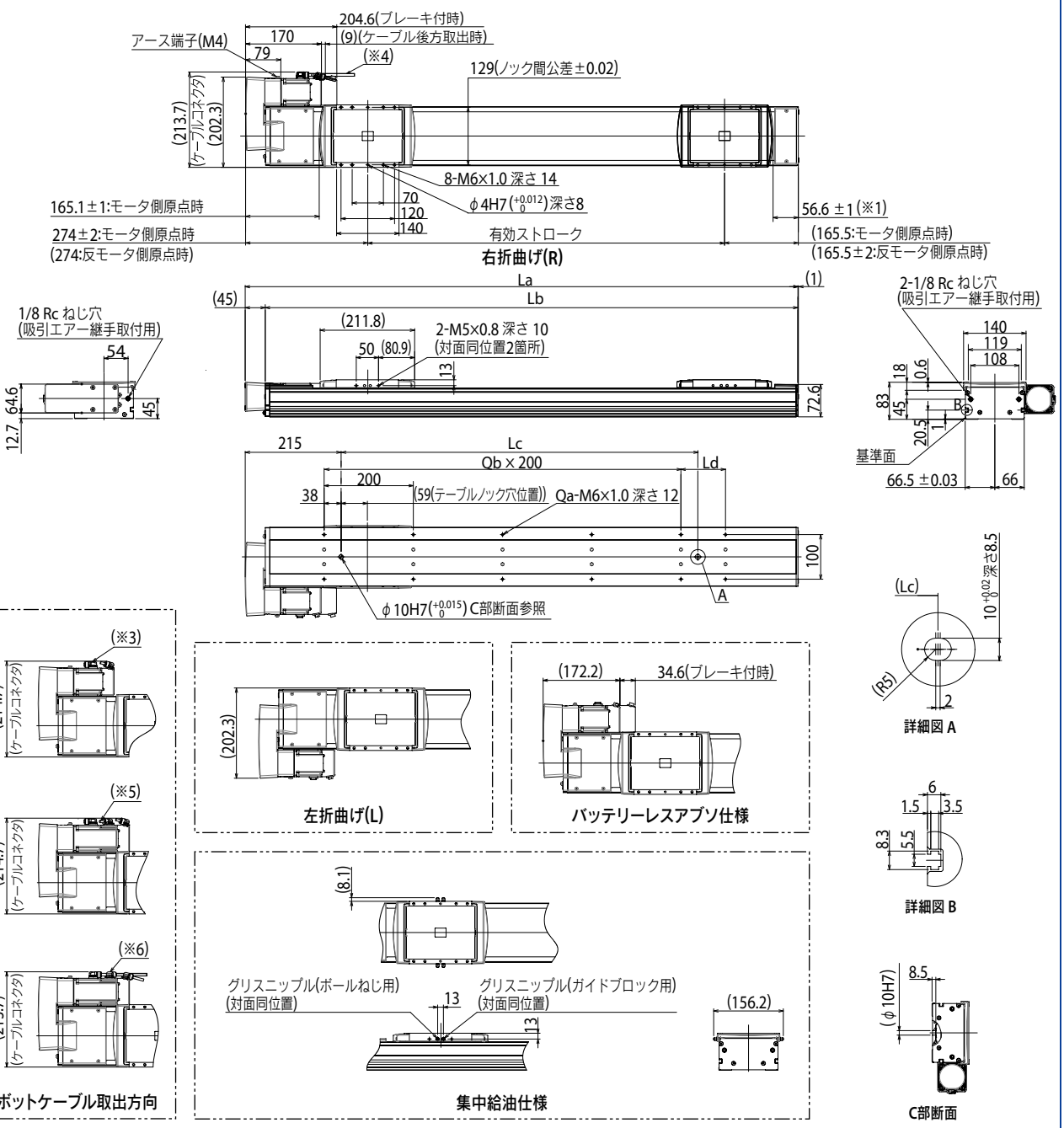
※1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
※2. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.4kg重くなります。
※3. ロボットケーブル前方取出時です。
※4. ロボットケーブル後方取出時です。
※5. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
※6. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注. タップ穴で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6x1.0>は、首下長さ≪架台の厚さ+10mm以下≫を推奨します。
注. 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		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
La		585.5	635.5	685.5	735.5	785.5	835.5	885.5	935.5	985.5	1035.5	1085.5	1135.5	1185.5	1235.5	1285.5	1335.5	1385.5	1435.5	1485.5	1535.5
Lb		494.5	544.5	594.5	644.5	694.5	744.5	794.5	844.5	894.5	944.5	994.5	1044.5	1094.5	1144.5	1194.5	1244.5	1294.5	1344.5	1394.5	1444.5
Lc		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
Ld		200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
Qa		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
Qb		0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
本体質量(kg)※2		9.0	9.6	10.1	10.6	11.2	11.7	12.2	12.7	13.3	13.8	14.3	14.9	15.4	15.9	16.5	17.0	17.5	18.0	18.6	19.1
最高速度(mm/sec)	リード30	1800													1710	1530	1170	990	900	810	720
	速度設定	-													95%	85%	65%	55%	50%	45%	40%
	リード20	1200											1140	1020	900	780	660	600	540	480	420
	速度設定	-											95%	85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%
	リード10	600											570	480	420	360	330	300	270	240	210
	速度設定	-											95%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%	35%
	リード5	300											270	240	210	180	165	150	135	120	105
	速度設定	-											90%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%	35%
ストローク規制	水平・垂直	ストローク規制なし																			
	壁掛け	ストローク規制なし																			
	天吊り	ストローク規制なし																			

適用コントローラ　EP-01 ▶ 582

AGFS14H

AGFS14H　折曲げ（R/L）



※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<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		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
La		539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5	1089.5	1139.5	1189.5	1239.5	1289.5	1339.5	1389.5	1439.5	1489.5
Lb		494.5	544.5	594.5	644.5	694.5	744.5	794.5	844.5	894.5	944.5	994.5	1044.5	1094.5	1144.5	1194.5	1244.5	1294.5	1344.5	1394.5	1444.5
Lc		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
Ld		200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
Qa		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
Qb		0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
本体質量(kg)※2		10.1	10.7	11.2	11.7	12.3	12.8	13.3	13.8	14.4	14.9	15.4	16.0	16.5	17.0	17.6	18.1	18.6	19.1	19.7	20.2
最高速度(mm/sec)	リード30	1800													1710	1530	1170	990	900	810	720
	速度設定	-													95%	85%	65%	55%	50%	45%	40%
	リード20	1200											1140	1020	900	780	660	600	540	480	420
	速度設定	-											95%	85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%
	リード10	600											570	480	420	360	330	300	270	240	210
	速度設定	-											95%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%	35%
	リード5	300											270	240	210	180	165	150	135	120	105
	速度設定	-											90%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%	35%
ストローク規制	水平・垂直	ストローク規制なし																			
	壁掛け	ストローク規制なし																			
	天吊り	ストローク規制なし																			

適用コントローラ EP-01 ▶ 582

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

	-			-		-		-		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
AGFS14L	30:30mm	S:ストレート	S:標準/ブレーキなし	無記入:標準	750～2000 (50mmピッチ)	R3:3m	R:モータ後方	EP-01	A10:200W以下	無記入:なし	EP:EtherNet/IP™	B:あり (バッテリアブソ)
AGFS14LH	20:20mm	R:右折曲げ	BK:標準/ブレーキ付き	M:集中給油		R5:5m	F:モータ前方		A30:400W/750W	R:EP-RU付き	PT:PROFINET	N:なし
	10:10mm	L:左折曲げ	BL:バッテリーレスアブソ/ブレーキなし			R10:10m					ES:EtherCAT	
	5:5mm		BKL:バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き								NS:NPN	
											CC:CC-Link	

※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2.【AGFS14L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。
【AGFS14LH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)

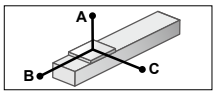
AGFS14L(200W)

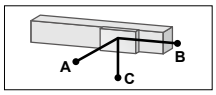
基本仕様

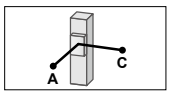
モータ出力 AC		200 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm			
減速機構		転造ボールねじ φ15 (C7級)			
ストローク		750～2000 (50mmピッチ)			
最高速度※2		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	30 kg	45 kg	90 kg	120 kg
	垂直	3 kg	6 kg	16 kg	30 kg
定格推力		113 N	170 N	341 N	683 N
本体最大断面外形		W 140 mm × H 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 °C, 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※







AGFS14L-30

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

壁面取付使用時 (単位:mm)	A	B	C
5kg	3034	2966	5786
15kg	1069	943	2597
30kg	536	438	1649

垂直使用時 (単位:mm)	A	C
1kg	12226	12226
3kg	4291	4291

AGFS14L-20

水平使用時 (単位:mm)	A	B	C
15kg	3873	1258	1526
30kg	2484	615	770
45kg	1964	400	509

壁面取付使用時 (単位:mm)	A	B	C
15kg	1514	1219	3816
30kg	750	575	2398
45kg	483	361	1848

垂直使用時 (単位:mm)	A	C
2kg	8582	8582
4kg	4381	4381
6kg	2980	2980

AGFS14L-10

水平使用時 (単位:mm)	A	B	C
30kg	4980	855	1193
60kg	3127	413	581
90kg	2446	266	375

壁面取付使用時 (単位:mm)	A	B	C
30kg	1151	816	4906
60kg	534	374	3018
90kg	326	227	2300

垂直使用時 (単位:mm)	A	C
5kg	5126	5126
10kg	2555	2555
16kg	1590	1590

AGFS14L-5

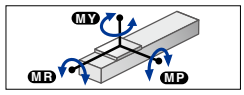
水平使用時 (単位:mm)	A	B	C
40kg	9198	681	988
80kg	5743	326	474
120kg	4484	208	302

壁面取付使用時 (単位:mm)	A	B	C
40kg	936	641	9069
80kg	419	287	5550
120kg	247	169	4216

垂直使用時 (単位:mm)	A	C
10kg	2788	2788
20kg	1377	1377
30kg	906	906

※ 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
441	543	478

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

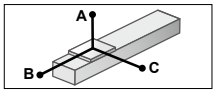
AGFS14LH (400W)

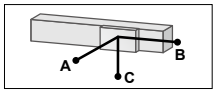
基本仕様

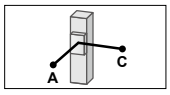
モータ出力 AC		400 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm			
減速機構		転造ボールねじ φ15 (C7級)			
ストローク		750～2000 (50mmピッチ)			
最高速度※2		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	50 kg	70 kg	110 kg	140 kg
	垂直	10 kg	15 kg	30 kg	45 kg
定格推力		225 N	339 N	678 N	1360 N
本体最大断面外形		W 140 mm × 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 °C, 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※







AGFS14LH-30

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

壁面取付使用時 (単位:mm)	A	B	C
15kg	1024	943	2238
30kg	522	438	1473
50kg	335	258	1260

垂直使用時 (単位:mm)	A	C
3kg	4023	4023
5kg	2450	2450
10kg	1255	1255

AGFS14LH-20

水平使用時 (単位:mm)	A	B	C
15kg	3281	1258	1481
30kg	2126	615	756
70kg	1328	247	316

壁面取付使用時 (単位:mm)	A	B	C
15kg	1461	1219	3236
30kg	731	575	2058
70kg	281	208	1195

垂直使用時 (単位:mm)	A	C
5kg	3404	3404
10kg	1715	1715
15kg	1146	1146

AGFS14LH-10

水平使用時 (単位:mm)	A	B	C
30kg	4441	855	1186
50kg	3270	502	702
110kg	2140	212	300

壁面取付使用時 (単位:mm)	A	B	C
30kg	1143	816	4379
50kg	656	462	3182
110kg	250	173	1971

垂直使用時 (単位:mm)	A	C
10kg	2542	2542
15kg	1689	1689
30kg	832	832

AGFS14LH-5

水平使用時 (単位:mm)	A	B	C
50kg	6053	539	781
100kg	4089	255	371
140kg	3429	174	253

壁面取付使用時 (単位:mm)	A	B	C
50kg	727	500	5955
100kg	315	216	3918
140kg	197	135	3188

垂直使用時 (単位:mm)	A	C
15kg	1841	1841
30kg	903	903
45kg	590	590

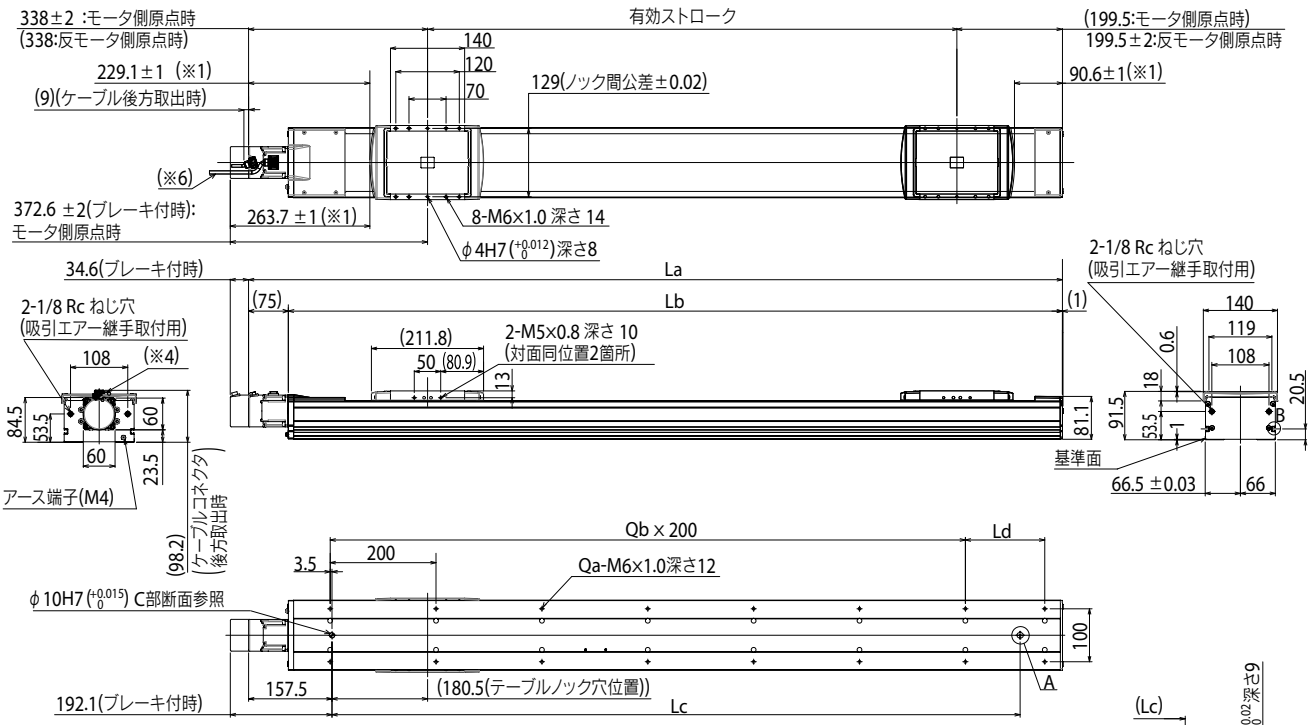
※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは1,000 mm。
※ 天吊り使用時の場合は水平使用時と同じオーバーハング量となります。

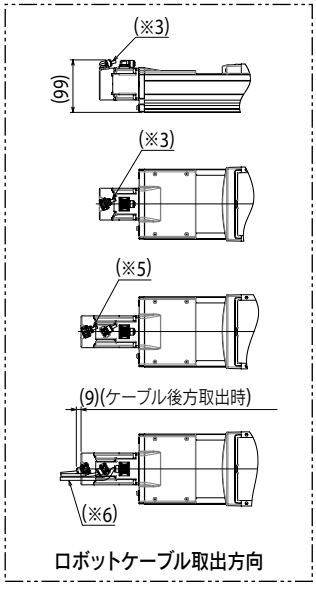
▶サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

適用コントローラ EP-01 ▶ 582

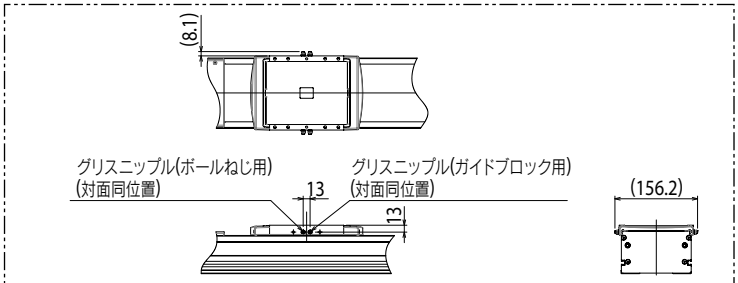
AGFS14L

AGFS14L　ストレート（S）

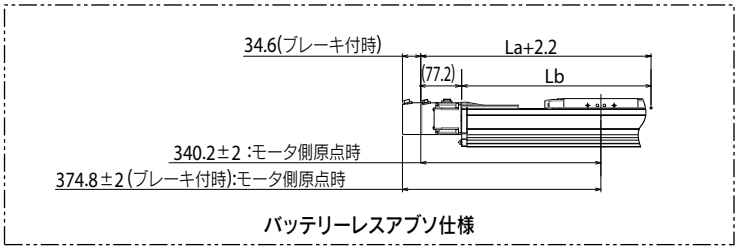




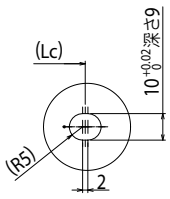
ロボットケーブル取出方向



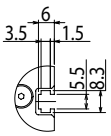
集中給油仕様



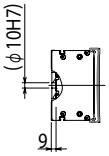
バッテリーレスアブソ仕様



詳細図 A



詳細図 B



C部断面

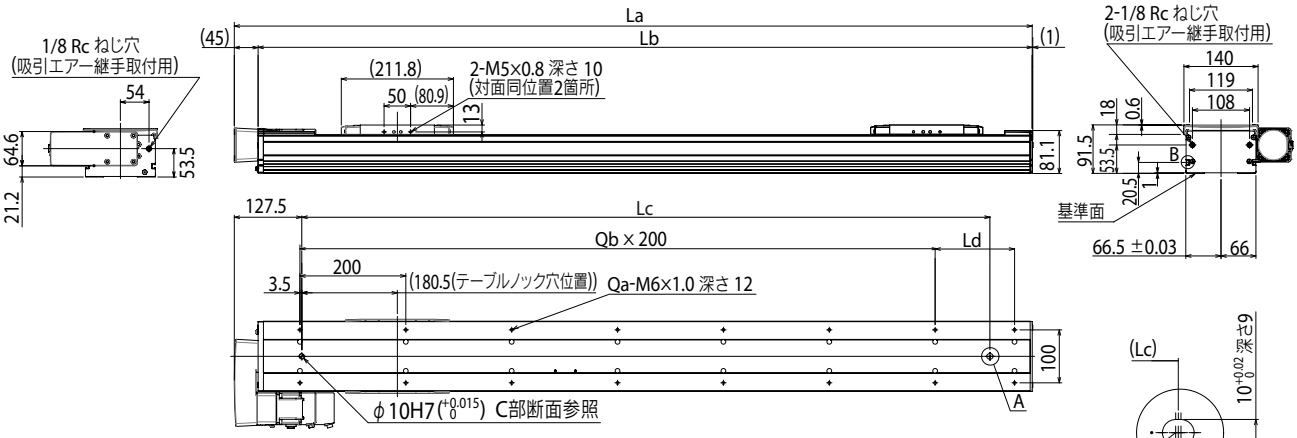
※1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
※2. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.4kg重くなります。
※3. ロボットケーブル前方取出時です。
※4. ロボットケーブル後方取出時です。
※5. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
※6. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注. タップ穴で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6x1.0>は、首下長さ≪架台の厚さ+10mm以下≫を推奨します。
注. 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。

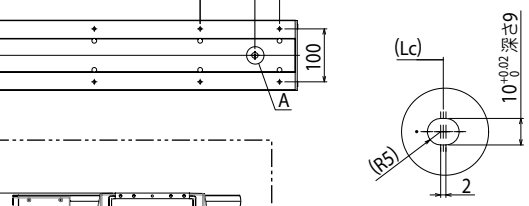
有効ストローク		750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000
La		1287.5	1337.5	1387.5	1437.5	1487.5	1537.5	1587.5	1637.5	1687.5	1737.5	1787.5	1837.5	1887.5	1937.5	1987.5	2037.5	2087.5	2137.5	2187.5	2237.5	2287.5	2337.5	2387.5	2437.5	2487.5	2537.5
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		19.4	20	20.6	21.1	21.7	22.3	22.9	23.4	24	24.6	25.1	25.7	26.3	26.9	27.4	28	28.6	29.2	29.7	30.3	30.9	31.4	32	32.6	33.2	33.7
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																									
	速度設定	-																									
ストローク規制	水平・垂直	ストローク規制なし																									
	壁掛け	1800stまで																									
	天吊り	1200stまで																									

適用コントローラ EP-01 ▶ 582

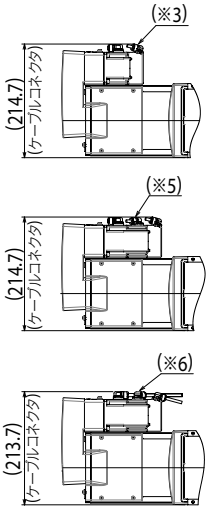
AGFS14L　折曲げ（R/L）

右折曲げ(R)

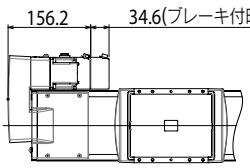




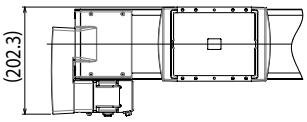
詳細図 A



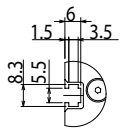
ロボットケーブル取出方向



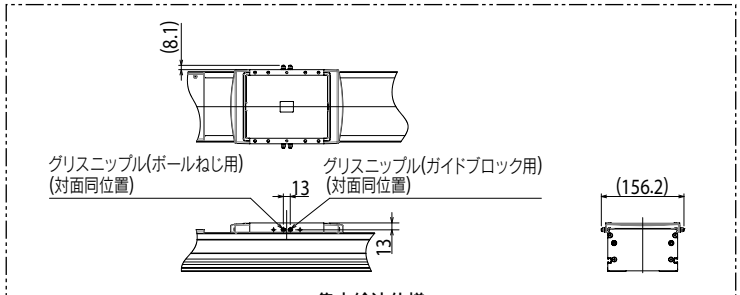
バッテリーレスアブソ仕様



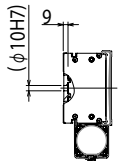
左折曲げ(L)



詳細図 B



集中給油仕様



C部断面

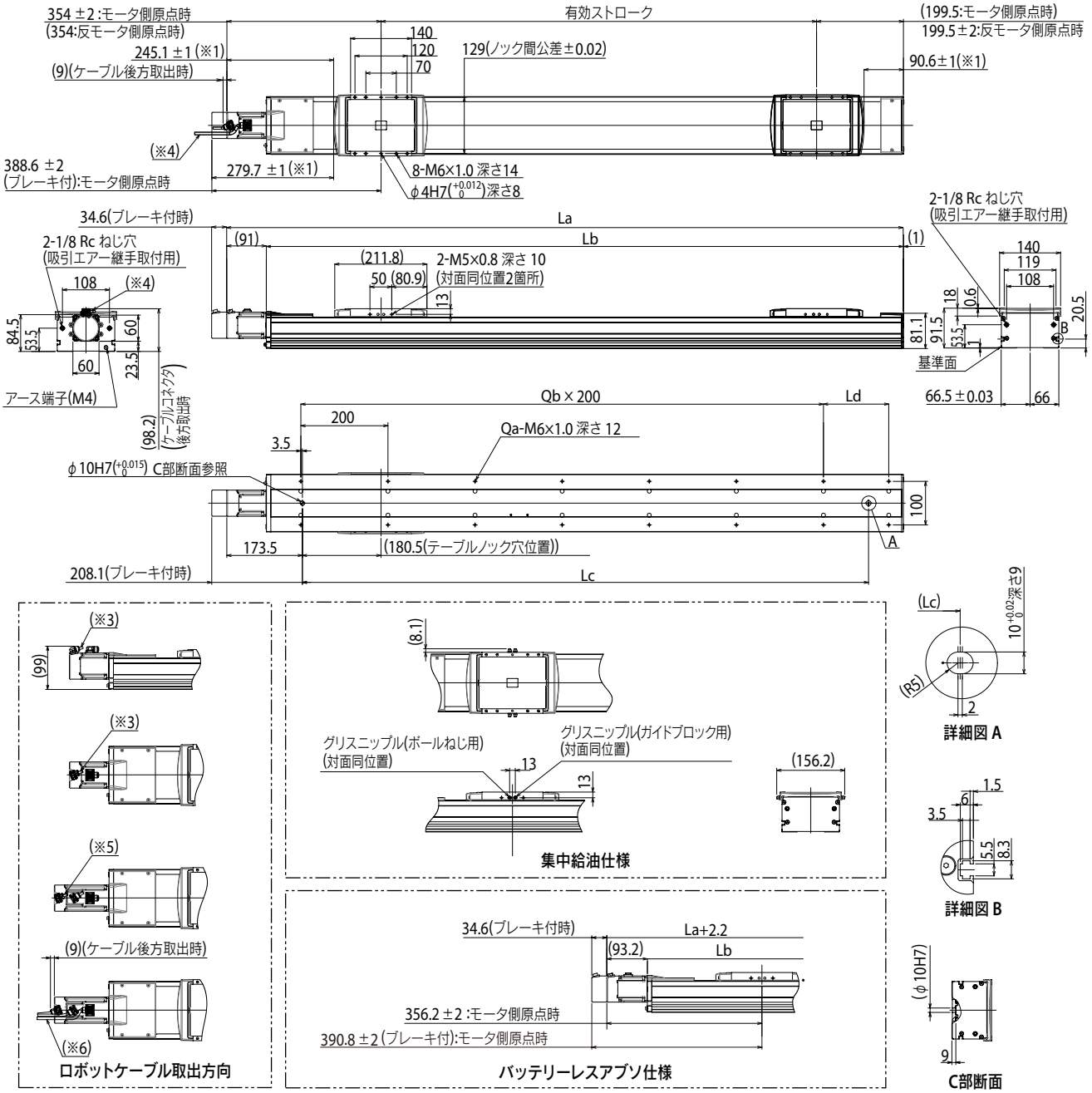
※1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
※2. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.4kg重くなります。
※3. ロボットケーブル前方取出時です。
※4. ロボットケーブル後方取出時です。
※5. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
※6. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注. タップ穴で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6x1.0>は、首下長さ≪架台の厚さ+10mm以下≫を推奨します。
注. 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		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	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		20.6	21.2	21.8	22.3	22.9	23.5	24.1	24.6	25.2	25.8	26.3	26.9	27.5	28.1	28.6	29.2	29.8	30.4	30.9	31.5	32.1	32.6	33.2	33.8	34.4	34.9
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																									
	速度設定	-																									
ストローク規制	水平・垂直	ストローク規制なし																									
	壁掛け	1800stまで																									
	天吊り	1200stまで																									

適用コントローラ　EP-01 ▶ 582

AGFS14LH

AGFS14LH　ストレート (S)

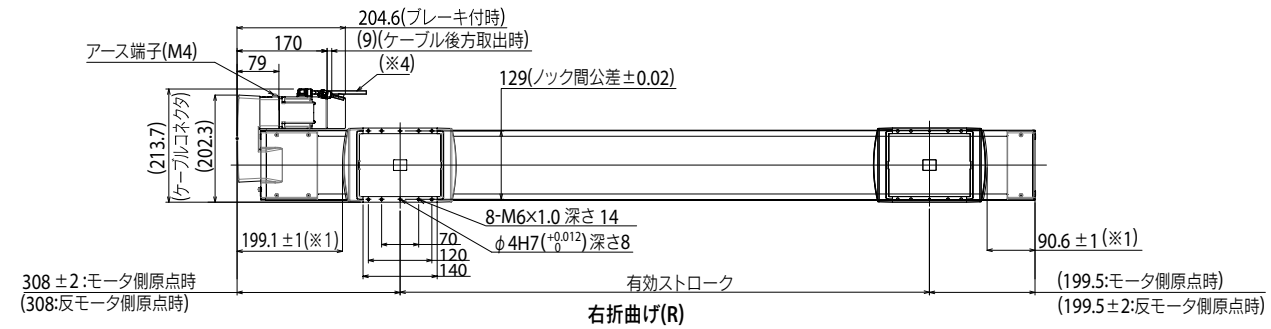


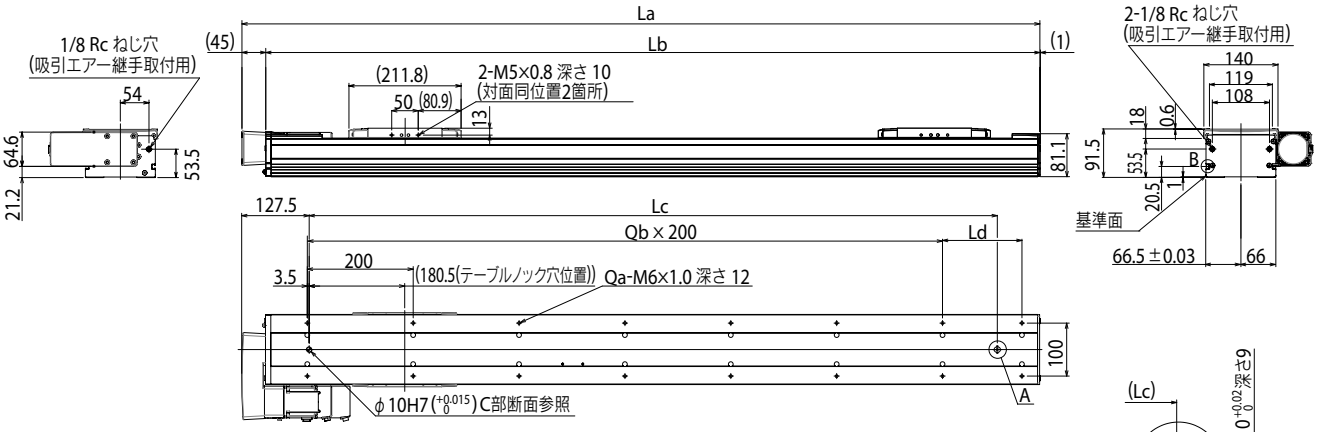
※1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
※2. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.4kg重くなります。
※3. ロボットケーブル前方取出時です。
※4. ロボットケーブル後方取出時です。
※5. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
※6. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注. タップ穴で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6x1.0>は、首下長さ≪架台の厚さ+10mm以下≫を推奨します。
注. 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。

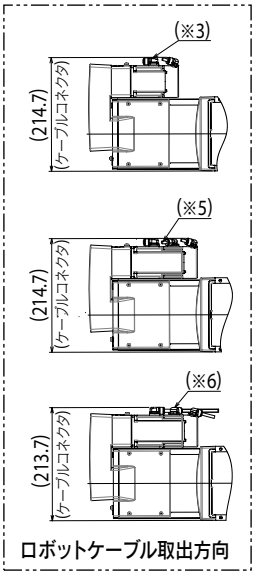
有効ストローク		750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000
La		1303.5	1353.5	1403.5	1453.5	1503.5	1553.5	1603.5	1653.5	1703.5	1753.5	1803.5	1853.5	1903.5	1953.5	2003.5	2053.5	2103.5	2153.5	2203.5	2253.5	2303.5	2353.5	2403.5	2453.5	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																									
	速度設定	-																									
ストローク規制	水平・垂直	ストローク規制なし																									
	壁掛け	1800stまで																									
	天吊り	1200stまで																									

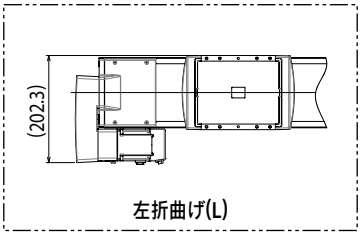
適用コントローラ EP-01 ▶ 582

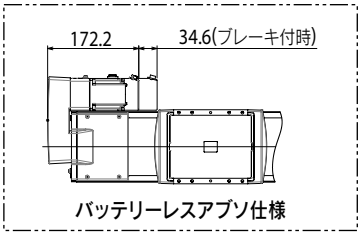
AGFS14LH　折曲げ（R/L）

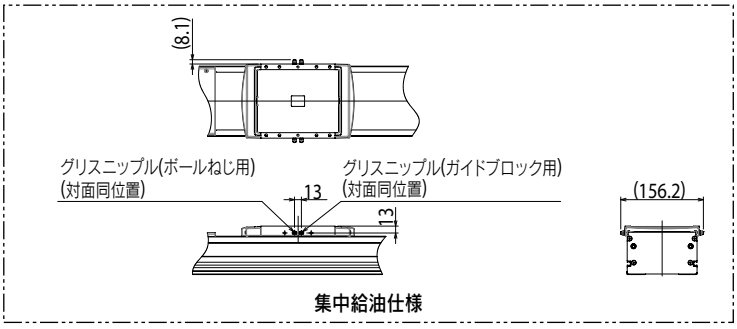


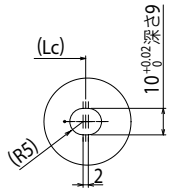


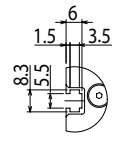


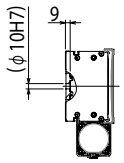












※1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
※2. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.4kg重くなります。
※3. ロボットケーブル前方取出時です。
※4. ロボットケーブル後方取出時です。
※5. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
※6. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注. タップ穴で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6x1.0>は、首下長さ≪架台の厚さ+10mm以下≫を推奨します。
注. 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		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	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		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																									
	速度設定	-																									
ストローク規制	水平・垂直	ストローク規制なし																									
	壁掛け	1800stまで																									
	天吊り	1200stまで																									

適用コントローラ　EP-01 ▶ 582

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

								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
AGFS17 AGFS17H	40：40mm 20：20mm 10：10mm 5：5mm (ブレーキ付きのみ)	S：ストレート R：右折曲げ (750wのみ) L：左折曲げ (750wのみ)	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/ブレーキなし BKL：バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き	無記入：標準 M：集中給油	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：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.【AGFS17の場合】
水平使用時でリード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】
垂直使用時でリード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。
水平使用時でリード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)

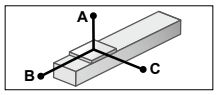
AGFS17(400W)

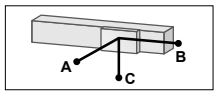
■ 基本仕様

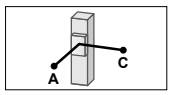
モータ出力 AC		400 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm			
減速機構		転造ボールねじ φ20 (C7級)			
ストローク		100～1250 (50mmピッチ)			
最高速度※2		2400 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード		40 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	40 kg	90 kg	140 kg	-
	垂直	6 kg	12 kg	35 kg	50 kg
定格推力		169 N	339 N	678 N	1356 N
本体最大断面外形		W 168 mm × H 100 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			
吸引量エアー※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ー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

壁面取付使用時 (単位：mm)	A	B	C
10kg	2165	2610	4005
20kg	1214	1284	2540
40kg	756	682	1965

垂直使用時 (単位：mm)	A	C
2kg	9892	9892
4kg	5527	5527
6kg	4137	4137

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

壁面取付使用時 (単位：mm)	A	B	C
30kg	1316	1131	3293
50kg	768	640	2142
90kg	392	313	1304

垂直使用時 (単位：mm)	A	C
4kg	8034	8034
8kg	4058	4058
12kg	2730	2730

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

壁面取付使用時 (単位：mm)	A	B	C
50kg	1258	916	5628
100kg	568	410	2967
140kg	370	266	2171

垂直使用時 (単位：mm)	A	C
15kg	3255	3255
25kg	1942	1942
35kg	1379	1379

AGFS17-5

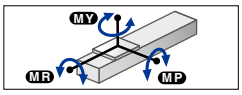
水平使用時 (単位：mm)
設定なし

壁面取付使用時 (単位：mm)
設定なし

垂直使用時 (単位：mm)	A	C
10kg	5349	5349
30kg	1755	1755
50kg	1037	1037

※ 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600 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
1062	1063	934

■ 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

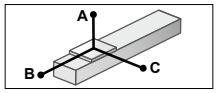
AGFS17H (750W)

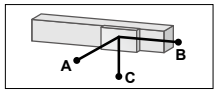
■ 基本仕様

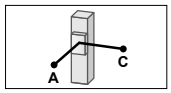
モータ出力 AC		750 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm			
減速機構		転造ボールねじ φ20 (C7級)			
ストローク		100～1250 (50mmピッチ)			
最高速度※2		2400 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード		40 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	80 kg	150 kg	200 kg	-
	垂直	12 kg	35 kg	70 kg	100 kg
定格推力		320 N	640 N	1280 N	2560 N
本体最大断面外形		W 168 mm × 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			
吸引量エアー※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ー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

壁面取付使用時 (単位：mm)	A	B	C
20kg	1000	1256	1793
50kg	537	505	1302
80kg	392	324	1224

垂直使用時 (単位：mm)	A	C
4kg	4200	4200
8kg	2186	2186
12kg	1523	1523

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

壁面取付使用時 (単位：mm)	A	B	C
50kg	782	640	2331
100kg	359	275	1499
150kg	241	176	1430

垂直使用時 (単位：mm)	A	C
15kg	2256	2256
25kg	1470	1470
35kg	1131	1131

AGFS17H-10

水平使用時 (単位：mm)	A	B	C
100kg	3786	966	1263
150kg	2054	461	607
200kg	1548	316	419

壁面取付使用時 (単位：mm)	A	B	C
100kg	1213	916	3718
150kg	551	410	1972
200kg	360	266	1452

垂直使用時 (単位：mm)	A	C
30kg	1579	1579
50kg	937	937
70kg	661	661

AGFS17H-5

水平使用時 (単位：mm)
設定なし

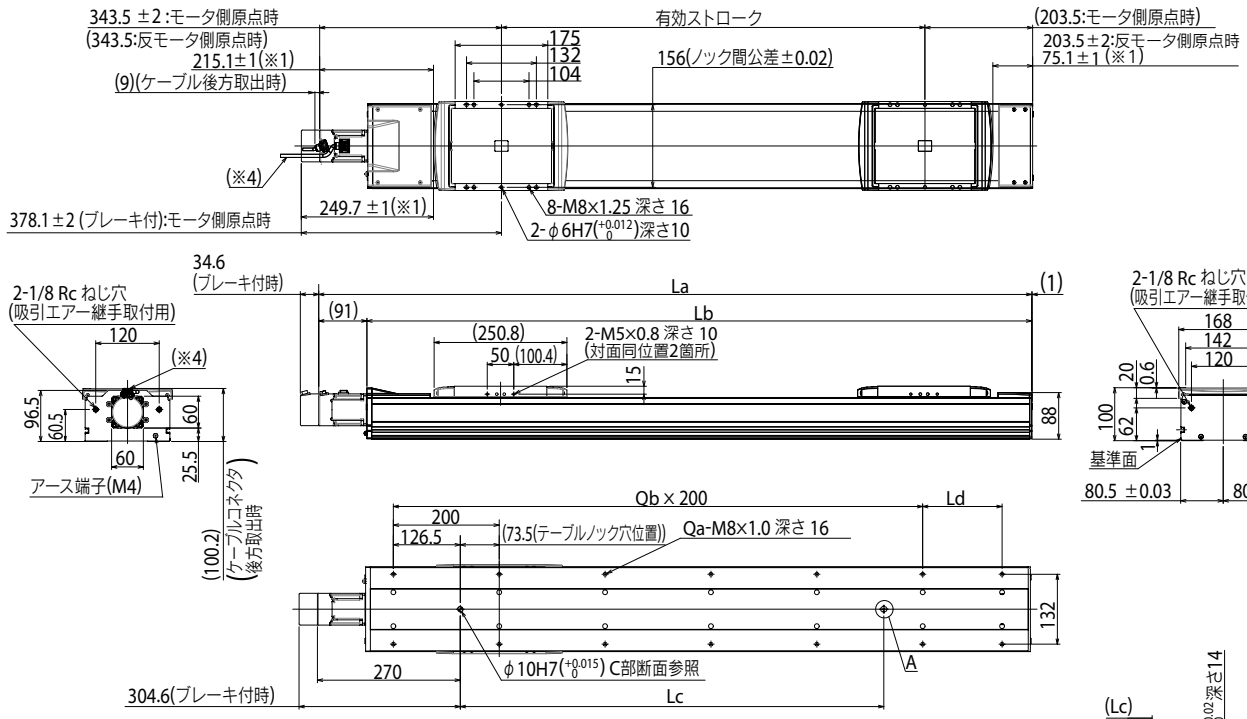
壁面取付使用時 (単位：mm)
設定なし

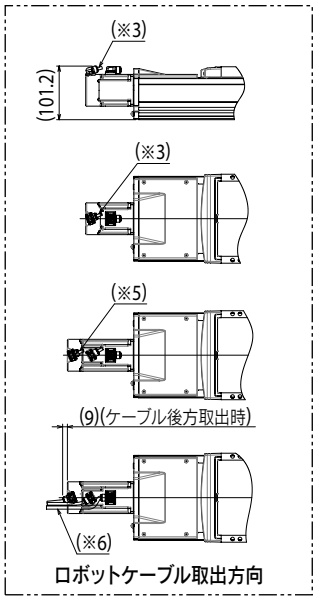
垂直使用時 (単位：mm)	A	C
40kg	1750	1750
70kg	1033	1033
100kg	726	726

※ 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600 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。

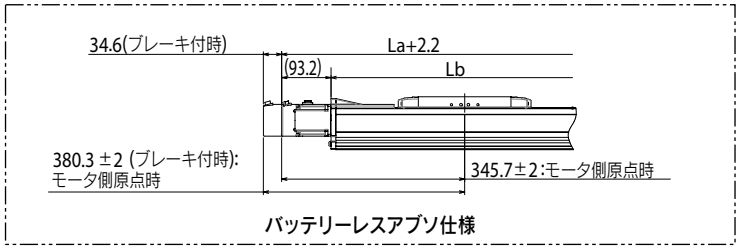
YAMAHA
▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

AGFS17　ストレート (S)

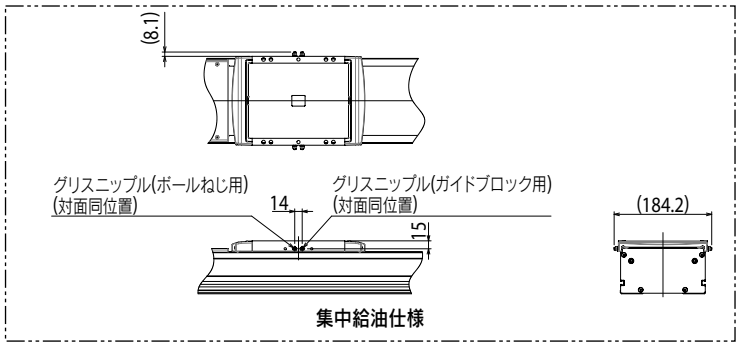




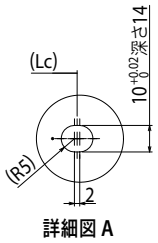
ロボットケーブル取出方向



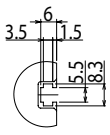
バッテリーレスアブソ仕様



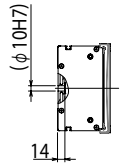
集中給油仕様



詳細図 A



詳細図 B



C部断面

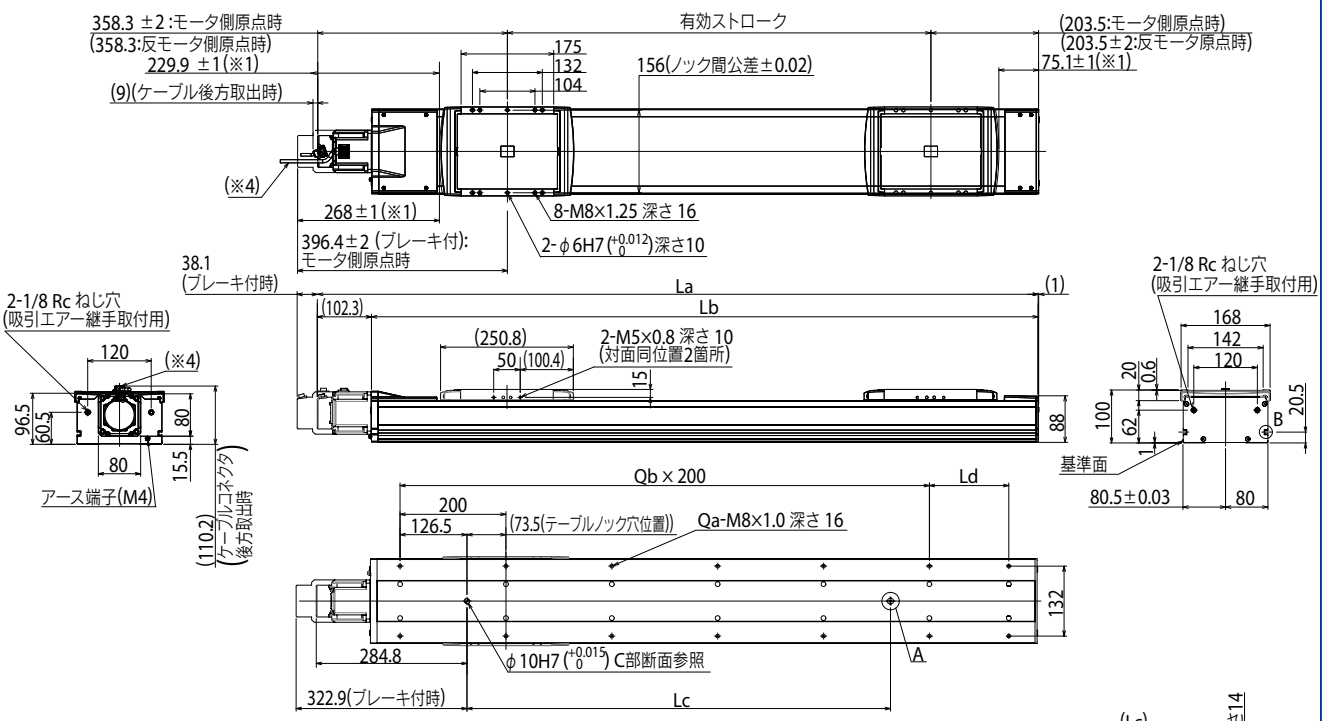
※1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
※2. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.4kg重くなります。
※3. ロボットケーブル前方取出時です。
※4. ロボットケーブル後方取出時です。
※5. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
※6. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください。)
注. タップ穴で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8x1.25>は、首下長さ≪架台の厚さ+15mm以下≫を推奨します。
注. 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。

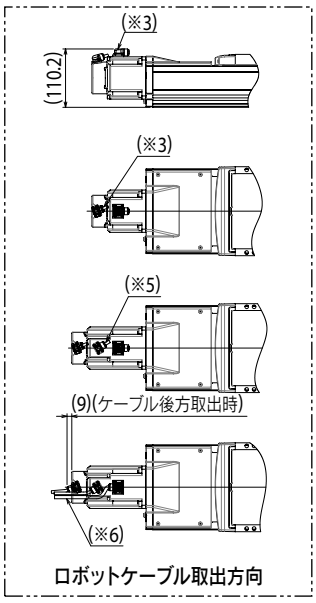
有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La		647	697	747	797	847	897	947	997	1047	1097	1147	1197	1247	1297	1347	1397	1447	1497	1547	1597	1647	1697	1747	1797
Lb		556	606	656	706	756	806	856	906	956	1006	1056	1106	1156	1206	1256	1306	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	18	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%
	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%
ストローク規制	水平・垂直	ストローク規制なし																							
	壁掛け	ストローク規制なし																							
	天吊り	ストローク規制なし																							

適用コントローラ　EP-01 ▶ 582

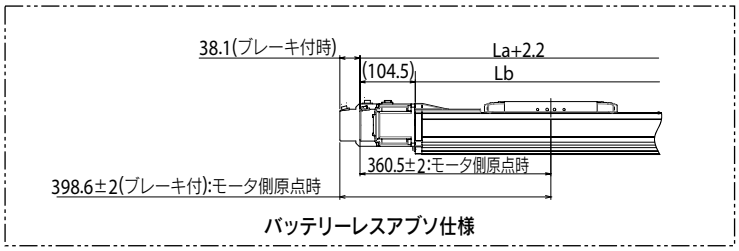
AGFS17H

AGFS17H　ストレート (S)

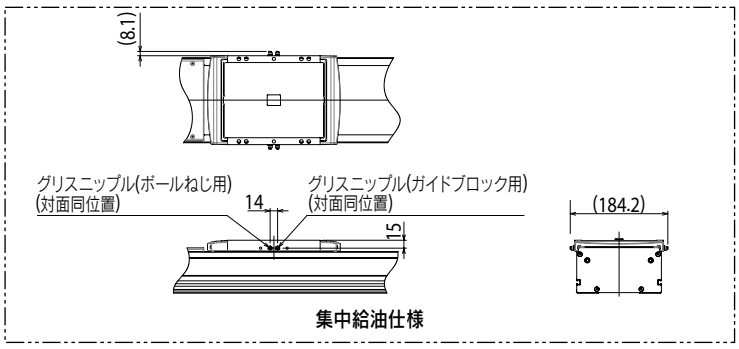




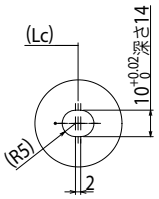
ロボットケーブル取出方向



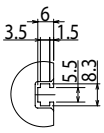
バッテリーレスアブソ仕様



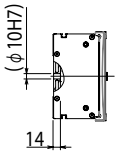
集中給油仕様



詳細図 A



詳細図 B



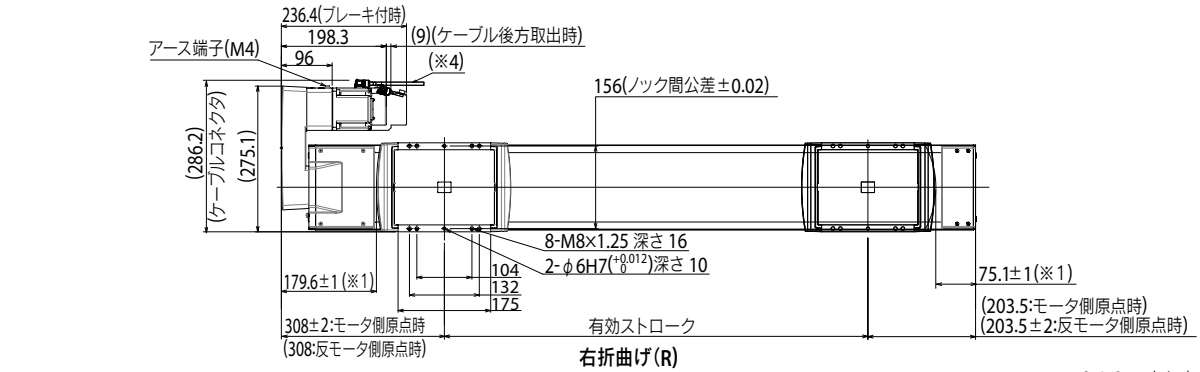
C部断面

※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0.9kg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<M8x1.25>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。

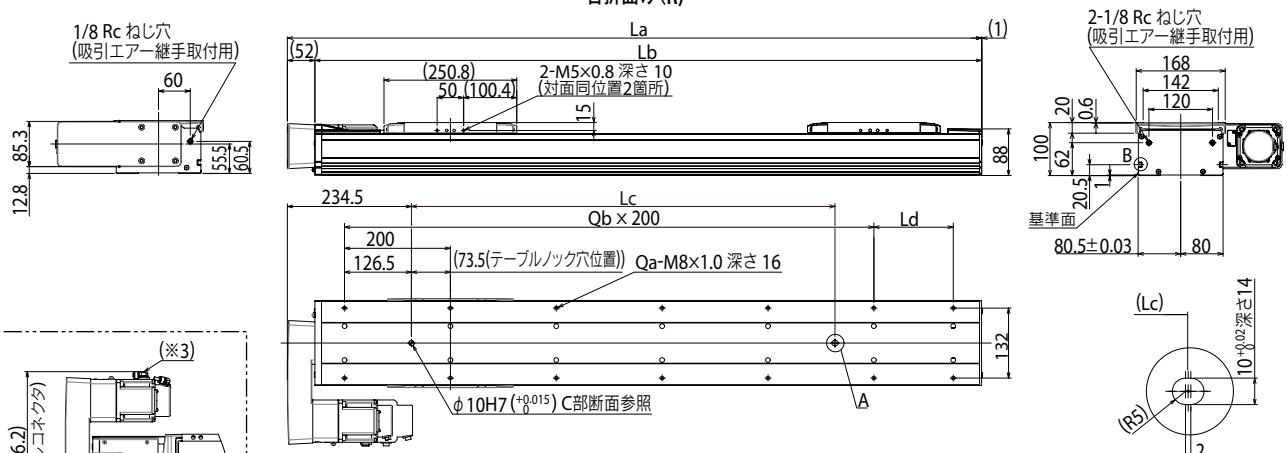
有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La		661.8	711.8	761.8	811.8	861.8	911.8	961.8	1011.8	1061.8	1111.8	1161.8	1211.8	1261.8	1311.8	1361.8	1411.8	1461.8	1511.8	1561.8	1611.8	1661.8	1711.8	1761.8	1811.8
Lb		559.5	609.5	659.5	709.5	759.5	809.5	859.5	909.5	959.5	1009.5	1059.5	1109.5	1159.5	1209.5	1259.5	1309.5	1359.5	1409.5	1459.5	1509.5	1559.5	1609.5	1659.5	1709.5
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	18	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		16.7	17.5	18.3	19.1	19.8	20.6	21.4	22.2	23.0	23.7	24.5	25.3	26.1	26.8	27.6	28.4	29.2	30.0	30.7	31.5	32.3	33.1	33.9	34.6
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%
	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%
ストローク規制	水平・垂直	ストローク規制なし																							
	壁掛け	ストローク規制なし																							
	天吊り	ストローク規制なし																							

適用コントローラ EP-01 ▶ 582

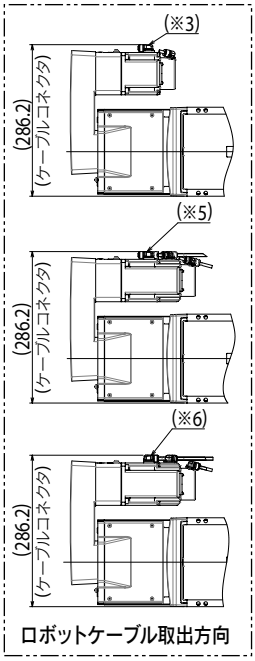
AGFS17H　折曲げ（R/L）



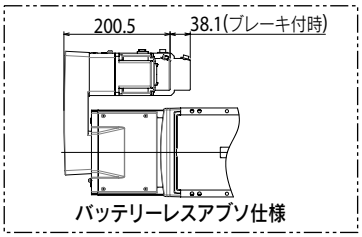
右折曲げ(R)



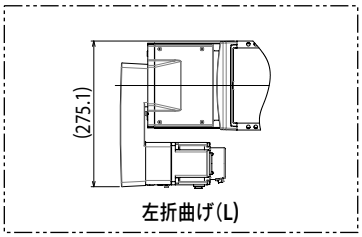
詳細図 A



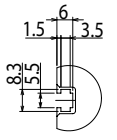
ロボットケーブル取出方向



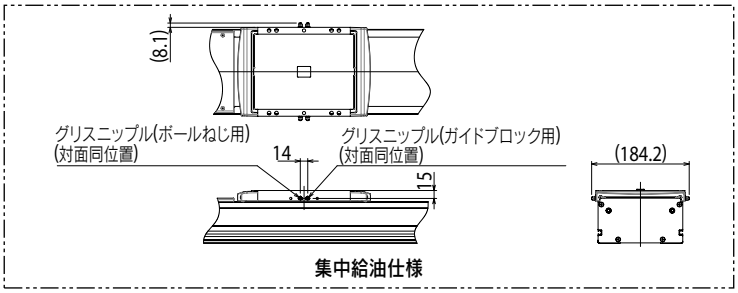
バッテリーレスアブソ仕様



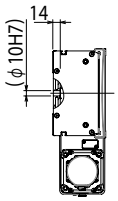
左折曲げ(L)



詳細図 B



集中給油仕様



C部断面

※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0.9kg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<M8x1.25>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		611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5	1011.5	1061.5	1111.5	1161.5	1211.5	1261.5	1311.5	1361.5	1411.5	1461.5	1511.5	1561.5	1611.5	1661.5	1711.5	1761.5
Lb		559.5	609.5	659.5	709.5	759.5	809.5	859.5	909.5	959.5	1009.5	1059.5	1109.5	1159.5	1209.5	1259.5	1309.5	1359.5	1409.5	1459.5	1509.5	1559.5	1609.5	1659.5	1709.5
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	18	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		19.4	20.2	21.0	21.8	22.5	23.3	24.1	24.9	25.7	26.4	27.2	28.0	28.8	29.5	30.3	31.1	31.9	32.7	33.4	34.2	35.0	35.8	36.6	37.3
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%
	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%
ストローク規制	水平・垂直	ストローク規制なし																							
	壁掛け	ストローク規制なし																							
	天吊り	ストローク規制なし																							

適用コントローラ　EP-01 ▶ 582

AGFS17L/AGFS17LH

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

								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
AGFS17L AGFS17LH	40:40mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm (ブレーキ付きのみ)	S:ストレート R:右折曲げ (750wのみ) L:左折曲げ (750wのみ)	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/ブレーキなし BKL:バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き	無記入:標準 M:集中給油	850～3000 (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.【AGFS17Lの場合】
垂直使用時でリード40の全ストローク、及びリード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40の全ストローク(リード40の1400mmストローク以上はRU-1)、及びリード20の2300~2600mmストロークの場合は回生装置が必要です。
【AGFS17LHの場合】
垂直使用時、全リードの全ストローク(リード20の全ストローク、及びリード10の全ストロークはRU-1)で回生装置が必要です。
水平使用時でリード40の全ストローク(リード40の1050mmストローク以上はRU-1)、及びリード20の全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)

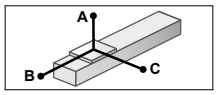
AGFS17L(400W)

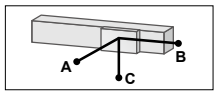
■ 基本仕様

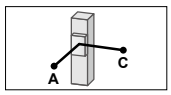
モータ出力 AC		400 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm			
減速機構		転造ボールねじ φ20 (C7級)			
ストローク		850～3000 (50mmピッチ)			
最高速度※2		2400 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード		40 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	40 kg	90 kg	140 kg	-
	垂直	6 kg	12 kg	35 kg	50 kg
定格推力		169 N	339 N	678 N	1356 N
本体最大断面外形		W 168 mm × H 105.5 mm			
全長	ストレート	ST + 661 mm			
	折曲げ	-			
クリーン度※3		ISO CLASS3(ISO14644-1)相当			
吸引量エアー※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2000mm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ー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※







AGFS17L-40

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
10kg	4552	2660	2334
20kg	2637	1307	1198
40kg	1790	631	648

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
10kg	2364	2610	4491
20kg	1211	1257	2557
40kg	644	580	1676

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
2kg	10270	10270
4kg	5285	5285
6kg	3719	3719

AGFS17L-20

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
30kg	4027	1182	1432
50kg	2687	691	849
90kg	1743	364	454

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
30kg	1412	1131	3942
50kg	817	641	2583
90kg	412	313	1600

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
4kg	8417	8417
8kg	4231	4231
12kg	2834	2834

AGFS17L-10

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
50kg	6851	966	1332
100kg	3730	461	637
140kg	2817	316	438

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
50kg	1280	916	6725
100kg	576	410	3577
140kg	374	266	2638

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
15kg	3284	3284
25kg	1957	1957
35kg	1388	1388

AGFS17L-5

水平使用時 (単位:mm)
設定なし

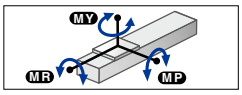
壁面取付使用時 (単位:mm)
設定なし

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
10kg	5357	5357
30kg	1758	1758
50kg	1038	1038

※ 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
1062	1063	934

■ 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

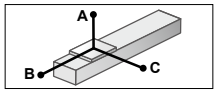
AGFS17LH (750W)

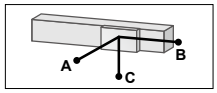
■ 基本仕様

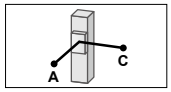
モータ出力 AC		750 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm			
減速機構		転造ボールねじ φ20 (C7級)			
ストローク		850～3000 (50mmピッチ)			
最高速度※2		2400 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード		40 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	80 kg	150 kg	200 kg	-
	垂直	12 kg	35 kg	70 kg	100 kg
定格推力		320 N	640 N	1280 N	2560 N
本体最大断面外形		W 168 mm × H 105.5 mm			
全長	ストレート	ST + 675.8 mm			
	折曲げ	ST + 625.5 mm			
クリーン度※3		ISO CLASS3(ISO14644-1)相当			
吸引量エアー※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2000mm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ー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※







AGFS17LH-40

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
20kg	2128	1307	1125
50kg	1250	495	488
80kg	1142	312	344

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
20kg	1117	1257	2070
50kg	473	445	1148
80kg	317	262	995

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
4kg	4739	4739
8kg	2414	2414
12kg	1633	1633

AGFS17LH-20

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
50kg	2930	691	856
100kg	2040	323	410
150kg	1619	200	257

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
50kg	828	641	2812
100kg	369	272	1826
150kg	207	150	1311

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
15kg	2314	2314
25kg	1390	1390
35kg	987	987

AGFS17LH-10

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
100kg	2456	461	627
150kg	1756	292	399
200kg	1395	208	285

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
100kg	565	410	2373
150kg	335	242	1654
200kg	219	157	1270

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
30kg	1604	1604
50kg	949	949
70kg	668	668

AGFS17LH-5

水平使用時 (単位:mm)
設定なし

壁面取付使用時 (単位:mm)
設定なし

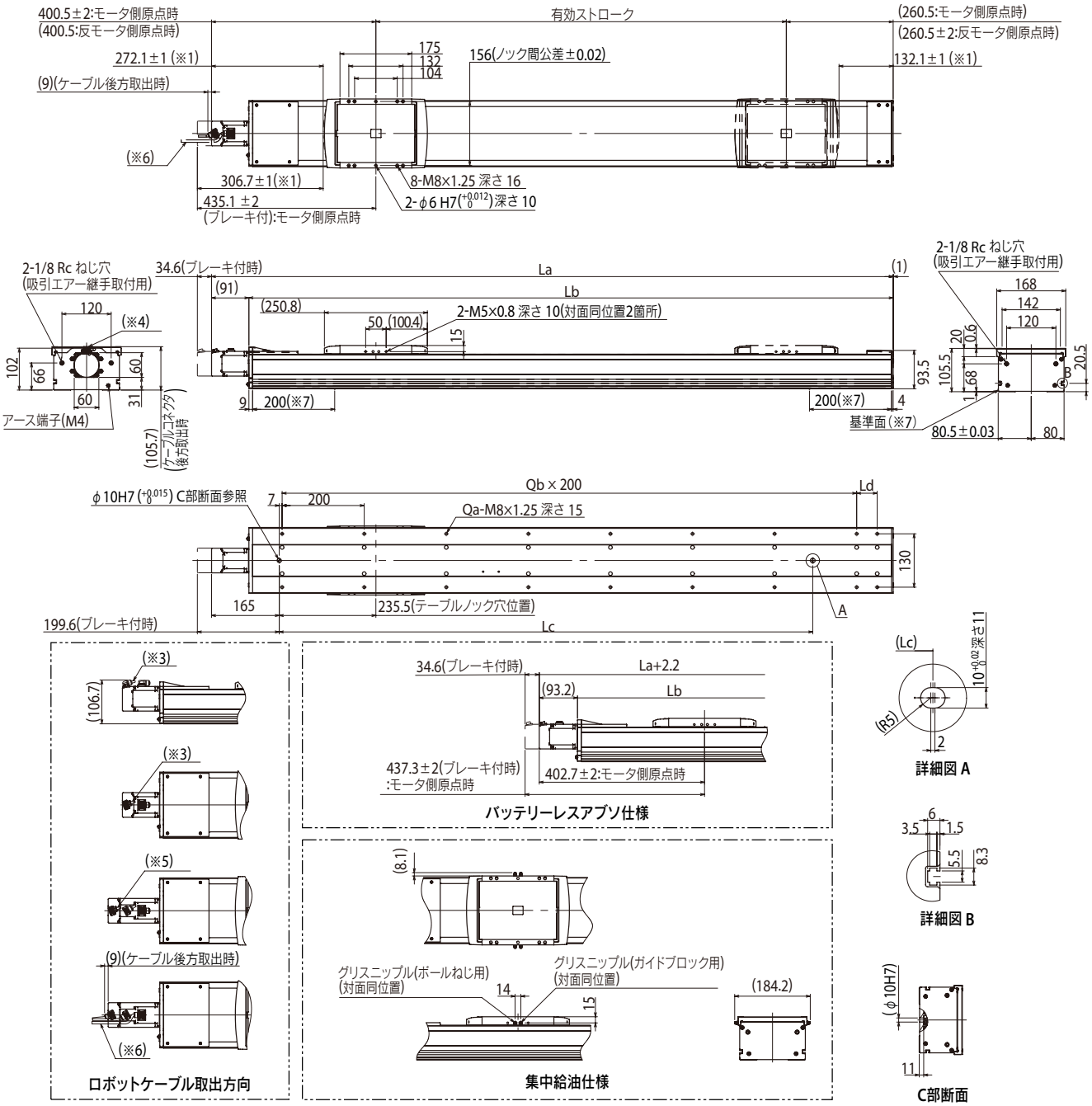
垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
40kg	1305	1305
70kg	728	728
100kg	497	497

※ 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。

YAMAHA
▶ 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。

AGFS17L　ストレート (S)



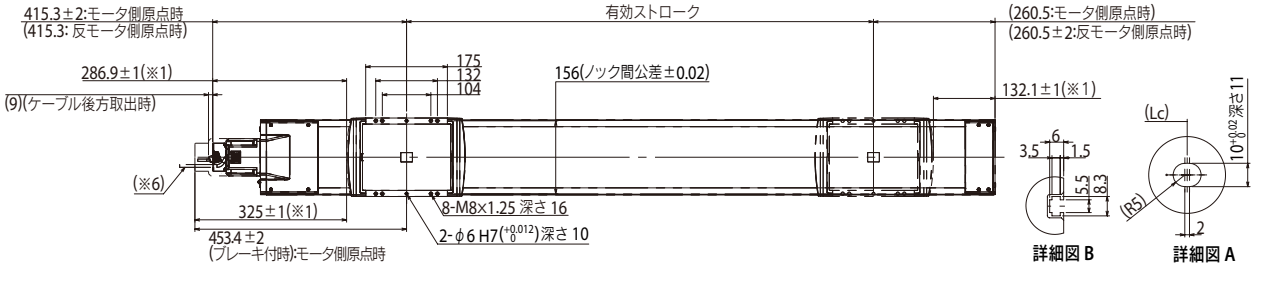
※1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
※2. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.4kg重くなります。
※3. ロボットケーブル前方取出時です。
※4. ロボットケーブル後方取出時です。
※5. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
※6. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
※7. 有効ストロークが2050mm以上の場合、基準面はフレーム両端から200mmの範囲となります。
注. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください。)
注. タップ穴で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8x1.25>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。

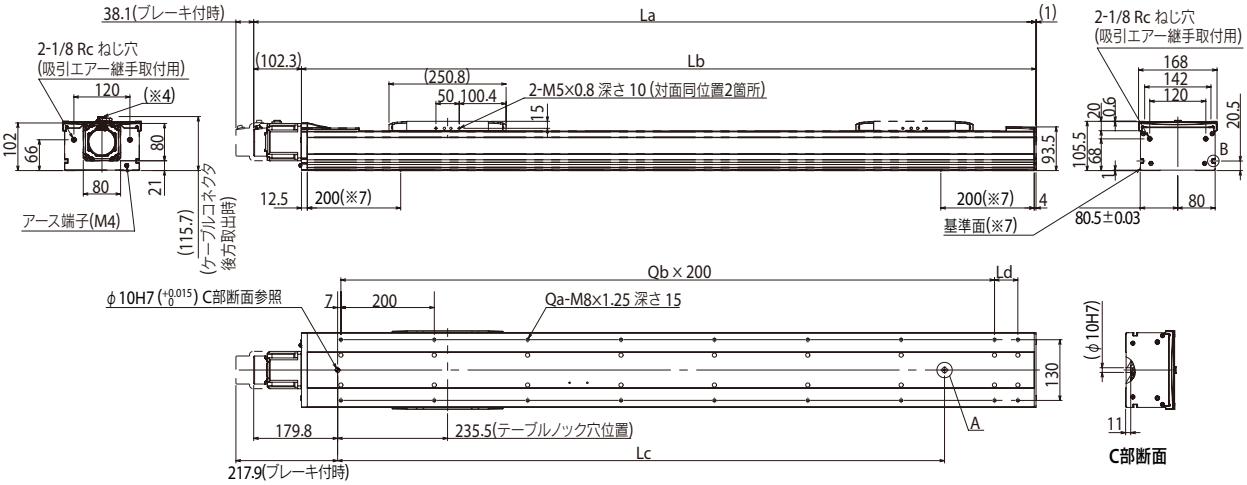
有効ストローク	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
La	1511	1561	1611	1661	1711	1761	1811	1861	1911	1961	2011	2061	2111	2161	2211	2261	2311	2361	2411	2461	2511	2561	2611	2661	2711	2761	2811	2861	2911	2961	3011	3061	3111	3161	3211	3261	3311	3361	3411	3461	3511	3561	3611	3661
Lb	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720	1770	1820	1870	1920	1970	2020	2070	2120	2170	2220	2270	2320	2370	2420	2470	2520	2570	2620	2670	2720	2770	2820	2870	2920	2970	3020	3070	3120	3170	3220	3270	3320	3370	3420	3470	3520	3570
Lc	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	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	3050	3100	3150	3200	3250	3300
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	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50
Qa	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	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	36	36	36	38
Qb	6	6	6	7	7	7	7	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	15	15	15	16	16	16	16	17
本体質量(kg)※2	33.2	34.1	34.9	35.8	36.6	37.5	38.3	39.2	40.0	40.9	41.7	42.6	43.4	44.3	45.1	46.0	46.8	47.7	48.5	49.4	50.2	51.1	51.9	52.7	53.6	54.4	55.3	56.1	57.0	57.8	58.7	59.5	60.4	61.2	62.1	62.9	63.8	64.6	65.5	66.3	67.2	68.0	68.9	69.7
最高速度(mm/sec) リード40	2400																																		2280	2280	2160	2160	2040	2040	1920	1920	1800	1800
速度設定	-																																		95%	95%	90%	90%	85%	85%	80%	80%	75%	75%
リード20	1200																											1140	1140	1080	1080	1020	1020	960	960	900	900	840	840	780	780	780	780
速度設定	-																											95%	95%	90%	90%	85%	85%	80%	80%	75%	75%	70%	70%	65%	65%	65%	65%
リード10	600																							540	510	510	480	480	480	480	450	450	450	420	420	420	390	390	390	360	360	360	360
速度設定	-																							90%	85%	85%	80%	80%	80%	80%	75%	75%	75%	70%	70%	70%	65%	65%	65%	60%	60%	60%	60%
リード5	300																							255	255	240	240	225	225	210	210	180	180	165	165	165	165	165	165	165	165	165	165
速度設定	-																							85%	85%	80%	80%	75%	75%	70%	70%	60%	60%	55%	55%	55%	55%	55%	55%	55%	55%	55%	55%
ストローク規制 水平・垂直	ストローク規制なし																																										
ストローク規制 壁掛け	1500stまで																																										
ストローク規制 天吊り	1200stまで																																										

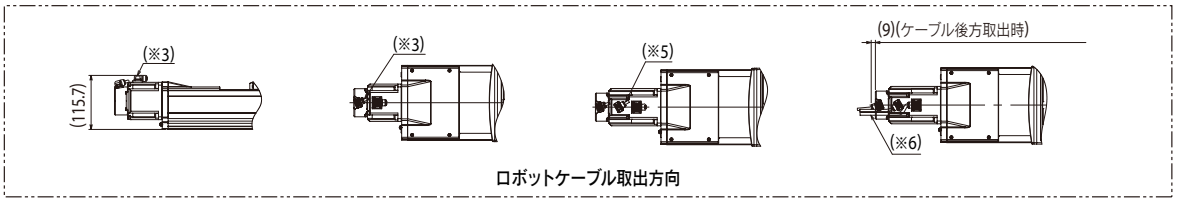
適用コントローラ　EP-01 ▶ 582

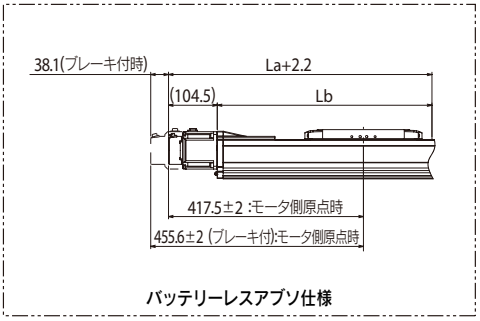
AGFS17LH

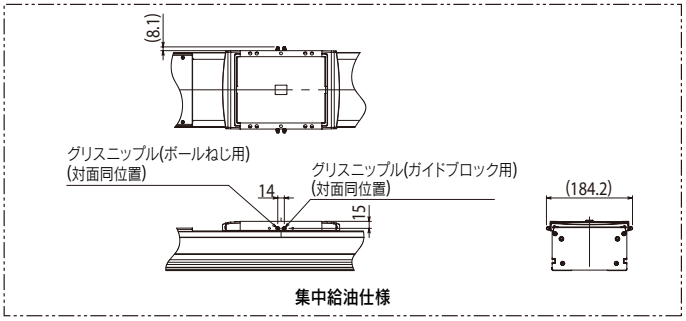
AGFS17LH　ストレート (S)







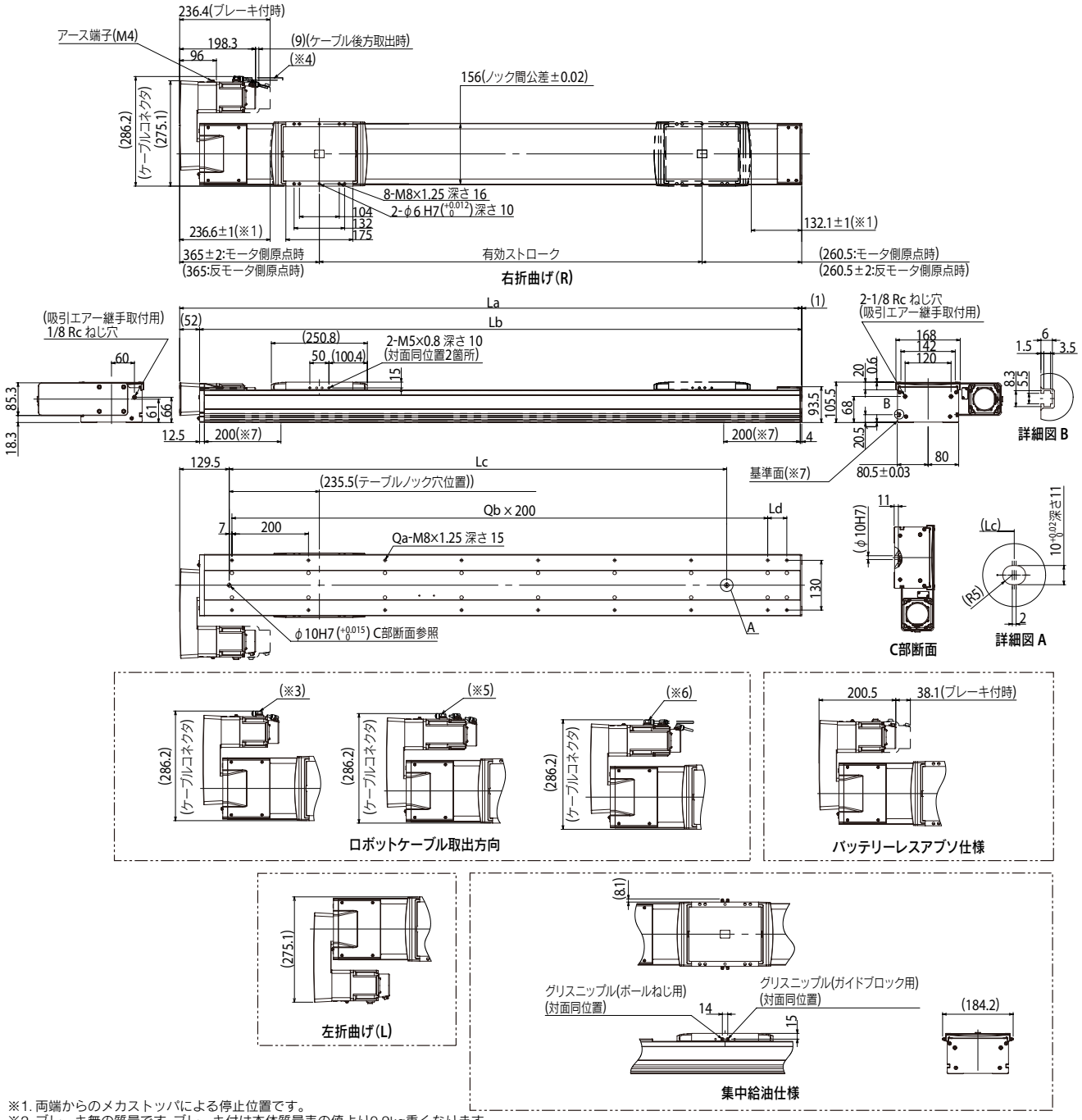




※1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
※2. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.9kg重くなります。
※3. ロボットケーブル前方取出時です。
※4. ロボットケーブル後方取出時です。
※5. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
※6. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
※7. 有効ストロークが2050mm以上の場合、基準面はフレーム両端から200mmの範囲となります。
注. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください。)
注. タップ穴で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8x1.25>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		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	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
La		1525.8	1575.8	1625.8	1675.8	1725.8	1775.8	1825.8	1875.8	1925.8	1975.8	2025.8	2075.8	2125.8	2175.8	2225.8	2275.8	2325.8	2375.8	2425.8	2475.8	2525.8	2575.8	2625.8	2675.8	2725.8	2775.8	2825.8	2875.8	2925.8	2975.8	3025.8	3075.8	3125.8	3175.8	3225.8	3275.8	3325.8	3375.8	3425.8	3475.8	3525.8	3575.8	3625.8	3675.8
Lb		1423.5	1473.5	1523.5	1573.5	1623.5	1673.5	1723.5	1773.5	1823.5	1873.5	1923.5	1973.5	2023.5	2073.5	2123.5	2173.5	2223.5	2273.5	2323.5	2373.5	2423.5	2473.5	2523.5	2573.5	2623.5	2673.5	2723.5	2773.5	2823.5	2873.5	2923.5	2973.5	3023.5	3073.5	3123.5	3173.5	3223.5	3273.5	3323.5	3373.5	3423.5	3473.5	3523.5	3573.5
Lc		1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	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	3050	3100	3150	3200	3250	3300
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	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50
Qa		16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	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	36	36	36	38
Qb		6	6	6	7	7	7	7	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	15	15	15	16	16	16	16	17
本体質量(kg)※2		34.0	34.9	35.7	36.6	37.4	38.3	39.1	40.0	40.8	41.7	42.5	43.4	44.2	45.1	45.9	46.8	47.6	48.5	49.3	50.2	51.0	51.9	52.7	53.5	54.4	55.2	56.1	56.9	57.8	58.6	59.5	60.3	61.2	62.0	62.9	63.7	64.6	65.4	66.3	67.1	68.0	68.8	69.7	70.5
最高速度(mm/sec)	リード40	2400																																		2280	2280	2160	2160	2040	2040	1920	1920	1800	1800
	速度設定	-																																		95%	95%	90%	90%	85%	85%	80%	80%	75%	75%
	リード20	1200																								1140	1140	1080	1080	1020	1020	960	960	900	900	840	840	780	780	780	780					
	速度設定	-																								95%	95%	90%	90%	85%	85%	80%	80%	75%	75%	70%	70%	65%	65%	65%	65%					
	リード10	600																							540	510	510	480	480	480	480	450	450	450	420	420	420	390	390	390	360	360	360	360	
	速度設定	-																							90%	85%	85%	80%	80%	80%	80%	75%	75%	75%	70%	70%	70%	65%	65%	65%	60%	60%	60%	60%	
	リード5	300																							255	255	240	240	225	225	210	210	180	180	165	165	165	165	165	165	165	165	165	165	
	速度設定	-																							85%	85%	80%	80%	75%	75%	70%	70%	60%	60%	55%	55%	55%	55%	55%	55%	55%	55%	55%	55%	
ストローク規制	水平・垂直	ストローク規制なし																																										
	壁掛け	1500stまで																																										
	天吊り	1200stまで																																										

AGFS17LH　折曲げ（R/L）



※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0.9kg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。
※7. 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<M8x1.25>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		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	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
La		1475.5	1525.5	1575.5	1625.5	1675.5	1725.5	1775.5	1825.5	1875.5	1925.5	1975.5	2025.5	2075.5	2125.5	2175.5	2225.5	2275.5	2325.5	2375.5	2425.5	2475.5	2525.5	2575.5	2625.5	2675.5	2725.5	2775.5	2825.5	2875.5	2925.5	2975.5	3025.5	3075.5	3125.5	3175.5	3225.5	3275.5	3325.5	3375.5	3425.5	3475.5	3525.5	3575.5	3625.5
Lb		1423.5	1473.5	1523.5	1573.5	1623.5	1673.5	1723.5	1773.5	1823.5	1873.5	1923.5	1973.5	2023.5	2073.5	2123.5	2173.5	2223.5	2273.5	2323.5	2373.5	2423.5	2473.5	2523.5	2573.5	2623.5	2673.5	2723.5	2773.5	2823.5	2873.5	2923.5	2973.5	3023.5	3073.5	3123.5	3173.5	3223.5	3273.5	3323.5	3373.5	3423.5	3473.5	3523.5	3573.5
Lc		1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	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	3050	3100	3150	3200	3250	3300
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	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50
Qa		16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	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	36	36	36	38
Qb		6	6	6	7	7	7	7	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	15	15	15	16	16	16	16	17
本体質量(kg)※2		36.7	37.6	38.4	39.3	40.1	41.0	41.8	42.7	43.5	44.4	45.2	46.1	46.9	47.8	48.6	49.5	50.3	51.2	52.0	52.9	53.7	54.6	55.4	56.2	57.1	57.9	58.8	59.6	60.5	61.3	62.2	63.0	63.9	64.7	65.6	66.4	67.3	68.1	69.0	69.8	70.7	71.5	72.4	73.2
最高速度(mm/sec)	リード40	2400																																		2280	2280	2160	2160	2040	2040	1920	1920	1800	1800
	速度設定	-																																		95%	95%	90%	90%	85%	85%	80%	80%	75%	75%
	リード20	1200																											1140	1140	1080	1080	1020	1020	960	960	900	900	840	840	780	780	780	780
	速度設定	-																											95%	95%	90%	90%	85%	85%	80%	80%	75%	75%	70%	70%	65%	65%	65%	65%
	リード10	600																							540	510	510	480	480	480	480	450	450	450	420	420	420	390	390	390	360	360	360	360
	速度設定	-																							90%	85%	85%	80%	80%	80%	80%	75%	75%	75%	70%	70%	70%	65%	65%	65%	60%	60%	60%	60%
	リード5	300																							255	255	240	240	225	225	210	210	180	180	165	165	165	165	165	165	165	165	165	165
	速度設定	-																							85%	85%	80%	80%	75%	75%	70%	70%	60%	60%	55%	55%	55%	55%	55%	55%	55%	55%	55%	55%
ストローク規制	水平・垂直	ストローク規制なし																																										
	壁掛け	1500stまで																																										
	天吊り	1200stまで																																										