YAMAHA
Revs Your Heart

新製品情報



単軸ロボット ／ モータレス単軸アクチュエータ

Robonity
series

ロボニティ シリーズ

豊富なラインナップでお探しのものが見つかる！

直感的
直感的に使える

信頼性
ヤマハ発動機ならではの信頼性

低価格
優れたコストパフォーマンス

選べる自由、広がる可能性。
単軸ロボットの最適解

小さいものから大きいものまで、短いものから長いものまで。
Robonityシリーズが、ラインナップを大幅拡充



人の命を預かる輸送機器メーカー
“YAMAHA”ならではの
厳しい評価基準をクリア。
安心して長くご使用いただくために、
長期間使用を想定した製品設計を
行っています。

単軸ロボット ／ モータレス単軸アクチュエータ

Robonity series

直感的 | 信頼性 | 低価格

幅広い環境でご使用いただけます

本体上面に防塵ステンレスシートを採用しています。配管継手を取り付けて吸引をすることでクリーン環境で使用することができます。また、エアパージをすることで異物混入対策としても使用できます。もちろん継手を付けずにそのままでも使用可能です。

- クリーンルーム
- ドライルーム
- 簡易防塵環境


※写真はイメージです

※ドライ環境は機種により特注対応となります。詳細はお問い合わせください。

カスタマイズ設計可能！

アプリケーションに合わせて最適な軸を組み合わせたカスタマイズ設計も可能。また、各種特注仕様にも対応しています。

使いやすさを追求　単軸ロボット用ポジショナ

単軸ロボット ABAS ABAR ABFS AGXS AGFS AGBS 用 ロボットポジショナ

EP-01 シリーズ

- パラレルI/Oと産業用Ethernetと同価格
- バッテリアブソ機能
- サポートソフトを無償提供
- 業界トップクラスの小型化


EP-01-A10　EP-01-A30



目的から選ぶ	課　題	推奨シリーズ ◎：標準対応 ｜ ○：機種により対応/オプション対応 ｜ △：特注対応 ABFS / LBFS	AGXS / LGXS	AGFS / LGFS	AGBS / LGBS
フレームサイズ から選ぶ	全長短縮		◎		
	低全高	◎			
	30～40mm幅	◎			
	120mm幅以上		○	○	○
サイクルタイム から選ぶ	高加減速重視		○	○	○
	最高速度重視				○
ストローク から選ぶ	ボールねじ駆動	1250mm	1450mm	3000mm	
	ベルト駆動				4000mm
搬送質量 から選ぶ	水平可搬	100kg	160kg	200kg	60kg
	垂直可搬	30kg	65kg	100kg	–
仕様環境 から選ぶ	クリーン仕様	◎	○	○	○
	ドライ環境対応	◎	△	○	

「高さに制限がある」
「小型でもストロークが欲しい」
Basic model
モータ付き ABFS | モータレス LBFS
► P.4

「全長を短くしたい」
「サイクルタイムを短縮したい」
Advanced model
モータ付き AGXS | モータレス LGXS
► P.5

「搬送距離が長い」
「重量物を搬送したい」
Advanced model
モータ付き AGFS | モータレス LGFS
► P.6

「長距離の搬送時間を短縮したい」
「コストを安くしたい」
Advanced model
モータ付き AGBS | モータレス LGBS
► P.7

「初代ベーシックモデル」
Basic model
モータ付き ABAS | モータレス LBAS
► P.8

「サポートガイドが不要なロッドタイプ」
Basic model
モータ付き ABAR | モータレス LBAR
► P.8

Basic model 低床タイプ

低床・高剛性・高速化・長ストロークを同時に実現した次世代スライダ

クリーン対応 ドライ対応

►► 新規設備はもちろん、置き換え需要にも柔軟に対応できる汎用性の高いモデル

全高を押さえた構造でダウンサイジングに貢献。フレーム幅30mm～100mmの豊富なバリエーション

モータ付き 単軸ロボット NEW ABFS

仕様 P.100

- ABFS03
- ABFS04
- ABFS05
- ABFS06
- ABFS07
- ABFS08 ► ABFS08H
- ABFS10 ► ABFS10H



モータレス モータレス単軸アクチュエータ NEW LBFS

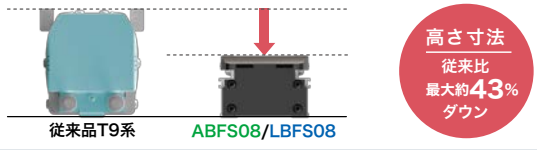
仕様 P.18

- LBFS03
- LBFS04
- LBFS05
- LBFS06
- LBFS07
- LBFS08
- LBFS10



アウターレール構造による低床・高剛性の両立

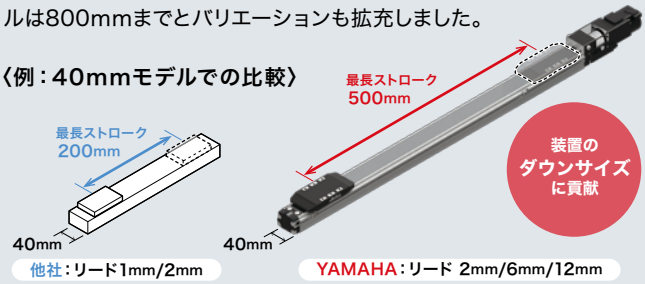
アウターレール採用により、従来比最大43%の低床化を実現。さらに構造最適化により許容慣性モーメントを拡大し、重量ツールや慣性の大きいワークへの対応力を高めました。高さ制限のあるラインや直交組みにも最適です。
また、振動抑制と安定搬送を両立し、高速搬送や要求精度の高いラインでの使用にも対応します。



太径ボールネジ採用でハイリード・ロングストローク対応

低床設計ながらボールネジ径を拡大することで、高リード化を実現。例えば、フレーム幅30mmの小型タイプでもハイリード（8mm）をラインナップ。最長ストロークは40mmモデルで500mm、50mmモデルは800mmまでとバリエーションも拡充しました。

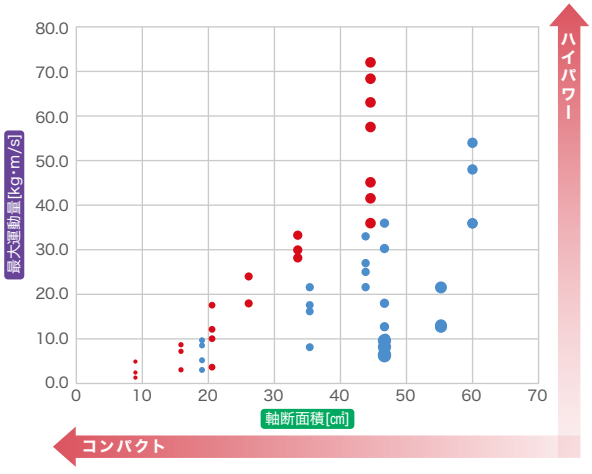
〈例：40mmモデルでの比較〉



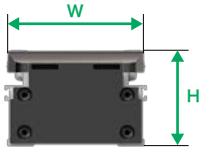
コストパフォーマンスを大幅に向上

コンパクト × 最大搬送能力 マッピング

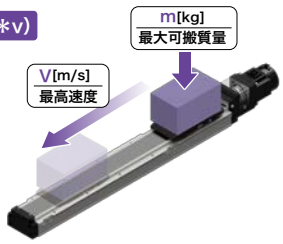
●：YAMAHA ●：他社



縦軸：軸断面積（W＊H）
➡軸のコンパクトさの指標

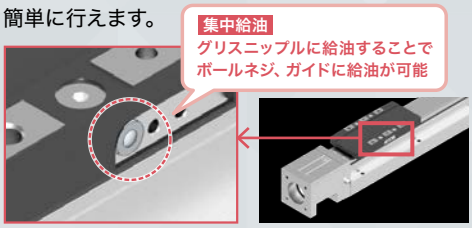


横軸：最大運動量（m＊v）
➡軸の搬送能力の指標



メンテナンスが簡単 ABFS LBFS

標準オプションとして「集中給油」が可能なため、カバーを開けるなど面倒になりがちな給脂作業が簡単に行えます。



スライダ側面にグリスニップル

許容モーメントの向上

内部構造の最適化を図ることで、全高を抑えながらも高い許容モーメントを実現。場合によってはこれまでよりも選定サイズを小さくできるため、設備の小型化に貢献します。

	従来品 T4LH	ABFS04
MY	15	47
MP	19	47
MR	18	64

	従来品 T5LH	ABFS05
MY	30	73
MP	34	73
MR	40	115

	従来品 T6L	ABFS06
MY	35	99
MP	40	99
MR	50	176

	従来品 F8	ABFS07
MY	70	130
MP	95	130
MR	110	278

	従来品 F10	ABFS08
MY	131	249
MP	131	249
MR	115	393

	従来品 F14	ABFS10
MY	232	349
MP	233	349
MR	204	625

(N・m)

Advanced model スライダタイプ

「同じストロークなら、より短く」を実現した業界最短クラスのコンパクト設計

クリーン対応

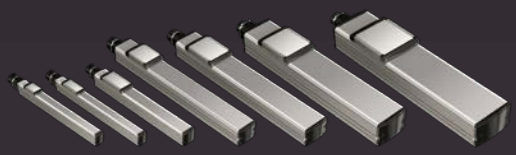
►► 装置全体の小型化・軽量化・装置コスト削減に直結するシリーズ

研削ボールねじを標準採用。高い信頼性と耐久性のハイプレシジョンモデル

モータ付き 単軸ロボット AGXS

仕様 P.152

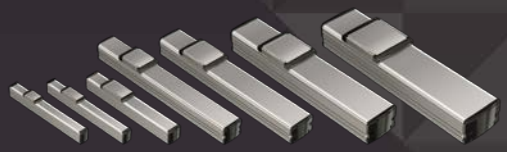
- AGXS05
- AGXS05L
- AGXS07
- AGXS10
- AGXS12
- AGXS16
- AGXS20



モータレス 単軸アクチュエータ LGXS

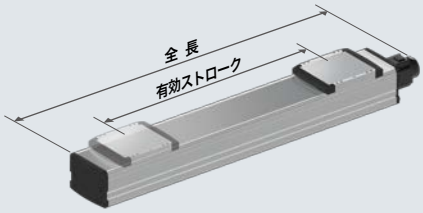
仕様 P.68

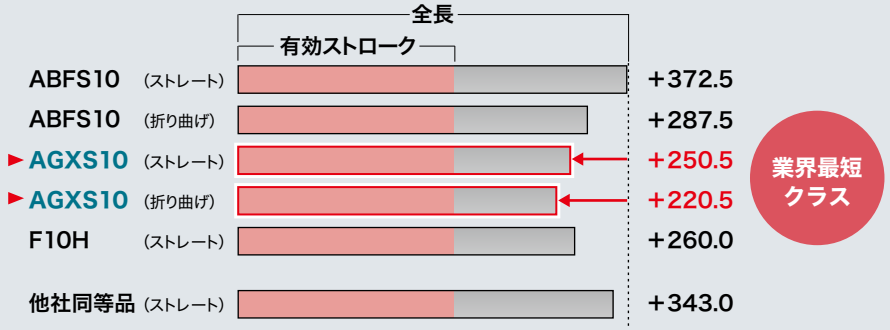
- LGXS05
- LGXS05L
- LGXS07
- LGXS10
- LGXS12
- LGXS16
- LGXS20



業界最短クラスのコンパクト設計

無駄を徹底的に排除した構造により、同ストローク帯で圧倒的な短尺化を実現。
スペース制限の厳しい装置内や既設ラインの改造案件でも、高いレイアウト自由度を確保。





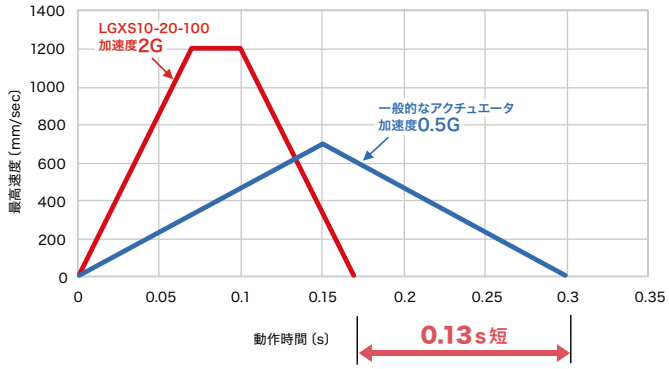
高加減速性能による生産性向上

最大2.0Gの高加減速に対応。短距離での往復動作や頻繁な位置決めでも移動時間を最小化。高速立ち上がり・高速停止を実現し、装置のタクトアップに貢献。

≫ これだけ違う！ 加減速度の影響！

1kg搬送時の移動時間の比較

LGXS10-20-100 の場合 高加減速動作タクトタイムの比較



改善効果

<例> 移動ストローク：100mm、搬送質量1kg、ロボットが1サイクルで動く回数8回を、1日8時間稼働、月20日稼働、稼働率100%で試算した場合

	作業時間	ロボット動作時間	合計時間	1時間あたり生産量	1日あたり生産量	1ヶ月あたり生産量
0.5G	8秒	0.3秒	10.4秒	346個	2768個	55360個
2.0G	8秒	0.17秒	9.36秒	384個	3072個	61440個

結果、全く同じ稼働条件で1ヶ月間で 約6000個（約10%） の差が生まれます。

高加減速でも安心・長寿命

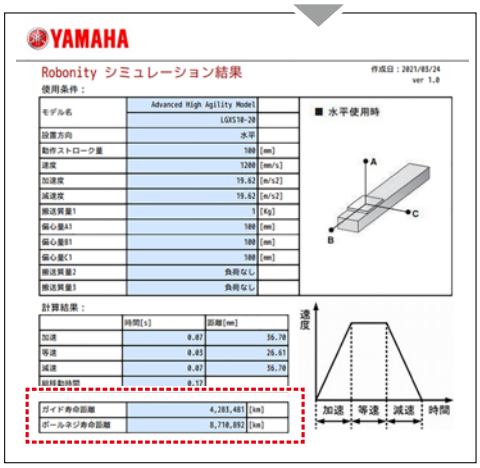
Advancedモデルは標準で研削ボールネジ（C5級）を採用しており、高加減速でご使用いただいても長く安心してお使いいただけます。

1kg搬送時のシミュレーション結果

LGXS10-20-100 の場合

<例>
・オーバーハング量
A：100mm
B：100mm
C：100mm





Advanced model　ロングストロークタイプ

長尺でも速度を落とさない、高可搬ロングストローク対応モデル

最大可搬 200kg　最長 3m　クリーン対応　ドライ対応

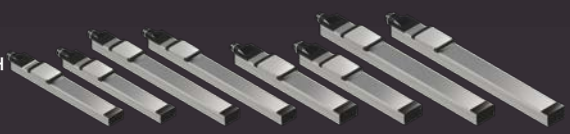
►► 大型設備から垂直搬送まで幅広い用途に対応する、長距離搬送の基準軸

最大200kg（水平）/100kg（垂直）対応。重量物も高速で搬送します

モータ付き 単軸ロボット NEW AGFS

仕様 P.174

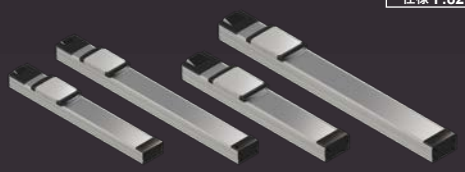
- AGFS14
- AGFS14H
- AGFS14L
- AGFS14LH
- AGFS17
- AGFS17H
- AGFS17L
- AGFS17LH



モータレス モータレス単軸アクチュエータ NEW LGFS

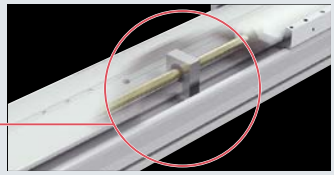
仕様 P.82

- LGFS14
- LGFS14L
- LGFS17
- LGFS17L



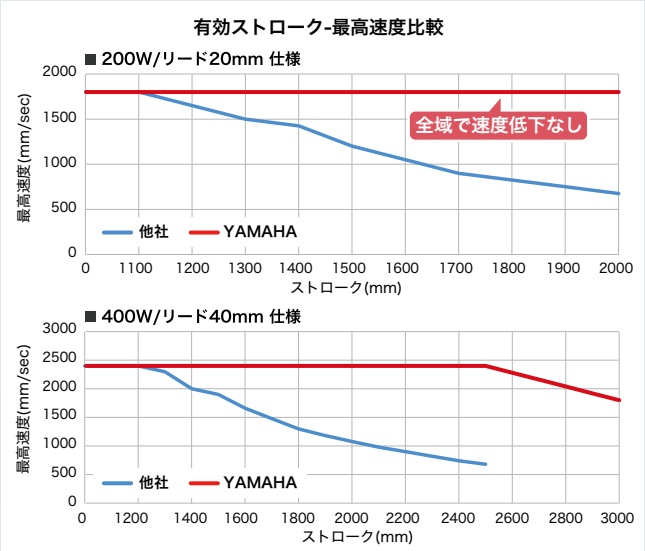
長距離でも速度が落ちないサポート機構

特許取得の最適サポート機構により、ロングストロークでも危険速度制限を回避し、高速性能を維持。
水平仕様はもちろん、垂直設置にも対応し、長距離搬送から昇降用途まで幅広く対応可能です。
〈最大可搬質量：水平200kg／垂直100kg〉。
クリーン環境での長距離搬送にも最適です。



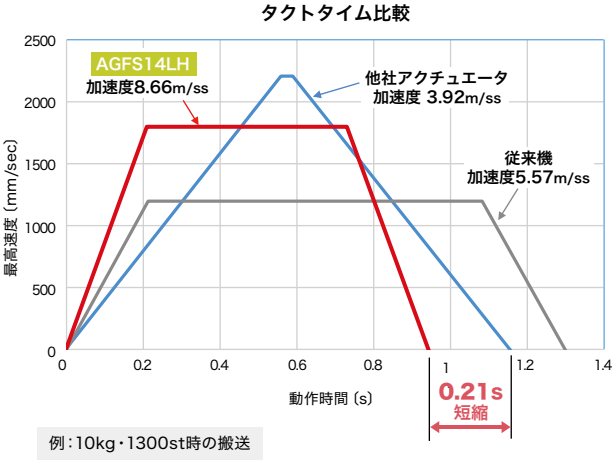
最長3mのロングストローク対応

長尺搬送や装置内長距離移動を1軸でカバー可能。複数軸構成を減らし、制御・コストを簡素化できます。長尺装置の主軸として最適なモデルです。



高加速度によるタクトアップ

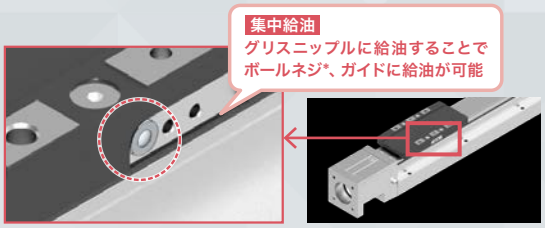
従来モデルの約3倍の高加速度に対応。車載業界や半導体など、生産能力アップと品質向上の両方が求められる用途に最適です。



例：10kg・1300st時の搬送

メンテナンスが簡単 AGFS AGBS LGFS LGBS

標準オプションとして「集中給油」が可能なため、カバーを開けるなど面倒になりがちな給脂作業が簡単に行えます。

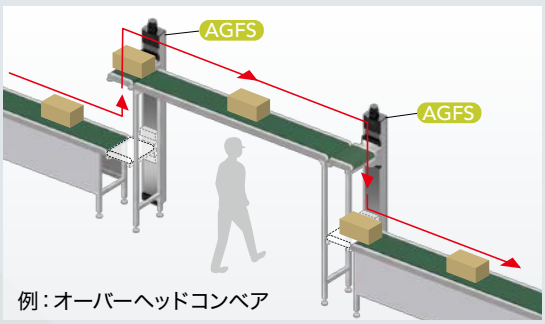


スライダ側面にグリスニップル

*AGBS,LGBSはベルト駆動のため除く

垂直使用が可能

昇降用途や上下搬送工程にも対応できる高推力設計。
パレット昇降や工程間リフト用途を1軸でシンプルに構成可能。



例：オーバーヘッドコンベア

Advanced model　タイミングベルト駆動タイプ

超高速・ロングストローク・高応答を同時に実現したベルト駆動モデル

最大可搬 60kg　最長 4m　クリーン対応

►► タクト短縮を最優先する生産ラインに最適な、高速搬送特化シリーズ

長距離の搬送に最適！ 3,750mm/sの超高速モデル

モータ付き 単軸ロボット NEW AGBS

仕様 P.192

- AGBS10
- AGBS10H
- AGBS14
- AGBS14H



モータレス モータレス単軸アクチュエータ NEW LGBS

仕様 P.94

- LGBS10
- LGBS14



ヤマハ史上最速の3,750mm/sを実現

モータ出力アップとハイリード採用により、最高速度3,750mm/sを実現しました。最大可搬質量60kgまで、この速度での搬送が可能です。

ロングストロークに対応

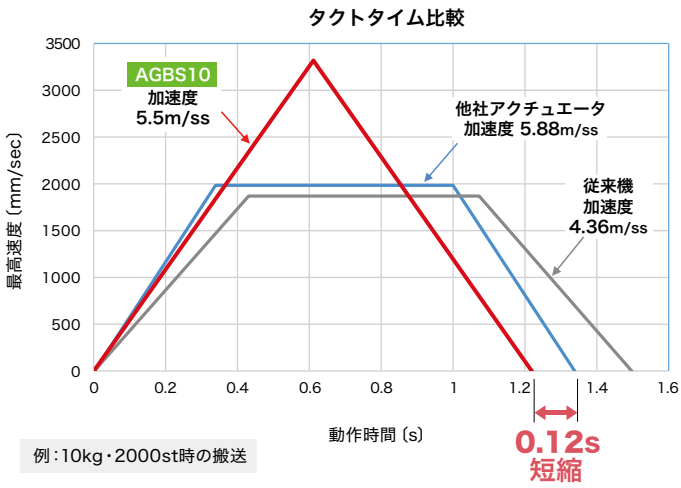
従来機（FLIP-Xシリーズ「B14H」）に比べ約1.23倍となる最長ストローク4,000mmを達成。各種生産設備に置ける長距離の工程間搬送が可能。
本体幅100mmのAGBS10/10Hも、それぞれ最高速度2250mm/sec｜3,750mm/sec、最大ストローク3,000mmまで対応。小型ワークであれば、コンパクトに高速搬送できます。

特注対応から標準展開

15年以上特注対応してきたモデルを標準展開することで、製品品質はそのままにコストと納期の競争力を向上させました。

加速度をアップし動作時間を短縮

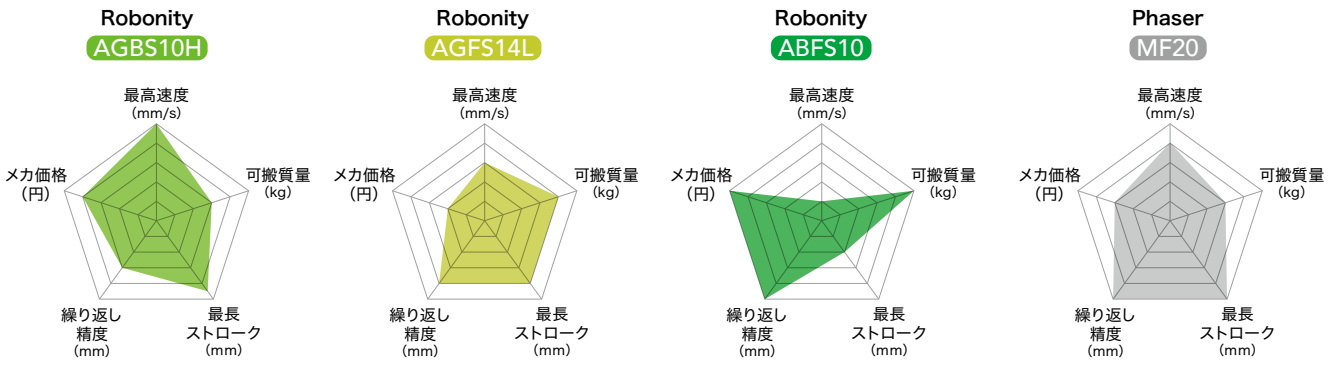
従来のベルトタイプに比べて加速度が約2倍に。
最高速度の向上とともに、搬送時間の短縮に貢献。



例：10kg・2000st時の搬送

用途に合わせて様々なロングストローク単軸をラインナップ

ロングストロークに特化した豊富なラインナップを揃えているからこそ、速度・停止精度・定格推力・価格など、目的や用途に合わせて、高いレベルで最適な軸を選定が可能です。



Basic model スライダタイプ

ローコストでも使い勝手は一級品

モータ付き 単軸ロボット ABAS

仕様 P.126

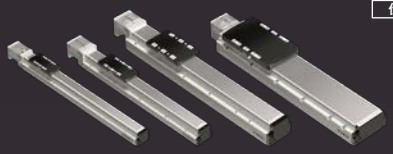
- ABAS04
- ABAS05
- ABAS08
- ABAS12
- ABAS12H



モータレス モータレス単軸アクチュエータ LBAS

仕様 P.42

- LBAS04
- LBAS05
- LBAS08
- LBAS12



コンパクトで高剛性

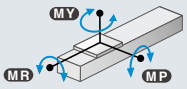
従来品と比べ小型化しながらも、剛性アップを実現しました。

	従来品 T6L	LBAS05/ ABAS05
MY	35	59
MP	40	63
MR	50	103

(N・m)

	従来品 T9H	LBAS08/ ABAS08
MY	86	221
MP	133	309
MR	117	343

(N・m)



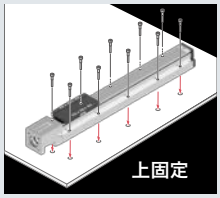
モータ折曲げ仕様で全長短縮が可能

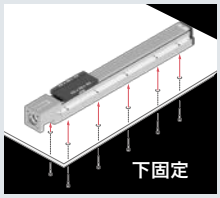
モータ折曲げ仕様も選択できるため、設計の幅が広がります。

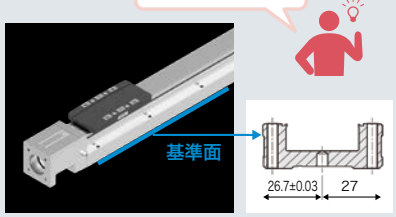


据付工数を削減

本体側面に基準面、底面にはノック穴をご用意し、設計・組立工数を削減します。

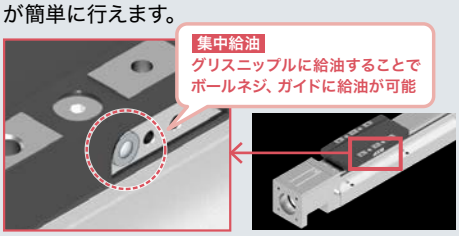






メンテナンスが簡単

カバーを開けるなど面倒になりがちな給脂作業が簡単に行えます。



スライダ側面にグリスニップル

Basic model ロッドタイプ

ラジアル荷重に対応したリニアガイド内蔵型

モータ付き 単軸ロボット ABAR

仕様 P.140

- ABAR04
- ABAR05
- ABAR08



モータレス モータレス単軸アクチュエータ LBAR

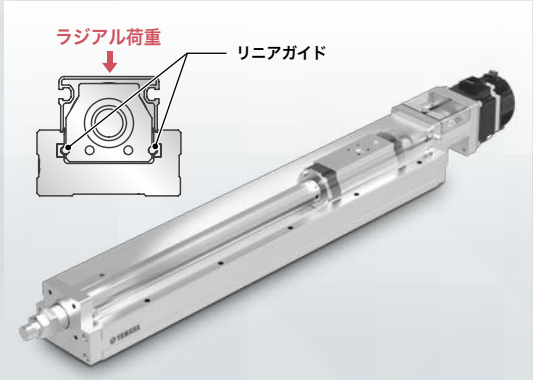
仕様 P.56

- LBAR04
- LBAR05
- LBAR08



リニアガイドを内臓した一体構造

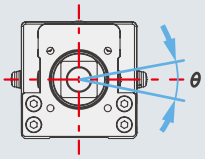
リニアガイドを内蔵した一体構造のため、ラジアル荷重がかかっても直進性を損ないません。



ロッド不回転精度±0°

リニアガイドを内蔵したことで回転方向のガタを抑えます。ロッドの先端に取り付けたツールの作業精度を保持します。

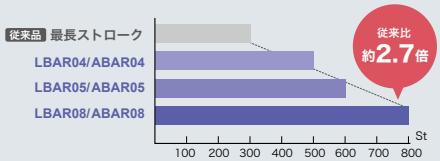
従来品 SRD05	LBAR05/ABAR05
±0.05°	±0°



ロングストロークに対応

最長800mmのロングストロークに対応。幅広いシチュエーションでご使用いただけます。

従来品 SRD05	LBAR04/ ABAR04	LBAR05/ ABAR05	LBAR08/ ABAR08
最長 300St	最長 500St	最長 600St	最長 800St



単軸ロボット ABAS ABAR ABFS AGXS AGFS AGBS 用 ロボットポジショナ

EP-01 シリーズ ハイコストパフォーマンスモデル 仕様 P.276

■ 産業用Ethernetの導入ハードル低減 »» 低価格で使いやすい！を実現

ロボットポジショナ「EP-01」は、業界でシェア拡大中の産業用Ethernetを軸に設計を大幅に見直すことで、低価格化を実現しました。
これにより、各種産業用Ethernetのフィールドネットワークをパラレル I/O（NPN仕様）と同価格でご提供することが可能となり、お客様の産業用Ethernetの導入ハードルを一気に引き下げます。
また、低価格ながら、Ethernetの標準装備やフィードバックパルス出力、直値制御の機能拡張、リアルタイム出力など従来機種に比べ大幅に機能を拡張しており、コストパフォーマンスに大変優れたコントローラです。お客様の設備全体の原価低減に貢献します。


EP-01-A10


EP-01-A30

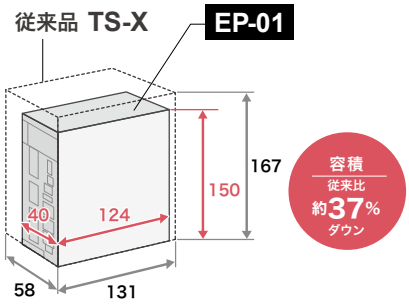
[対応省配線フィールドネットワーク]

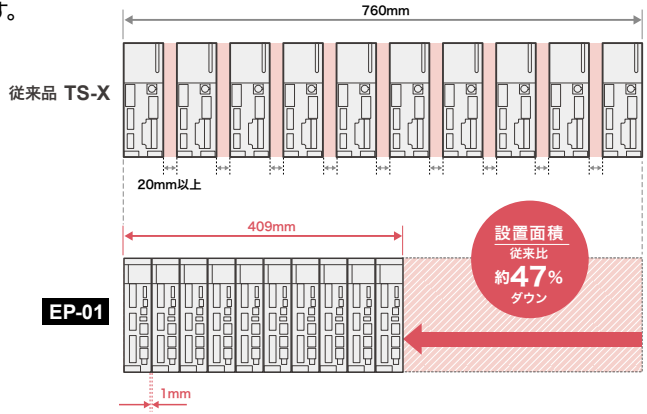
EtherNet/IP　PROFINET　EtherCAT

パラレルI/Oと産業用Ethernetが同価格！

■ 省スペースに最適

コントローラ同士の間隔を狭めて設置が可能です。

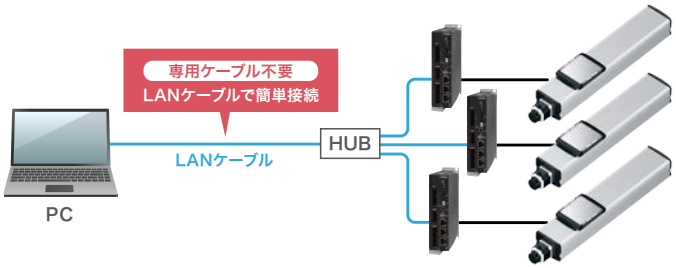




設置幅まで縮めて大幅なダウンサイジングが可能！

■ ユーザビリティを求めて »» 立ち上げに関するわずらわしさを軽減

コントローラ本体にEthernetポートを標準装備しているため、従来必要だったPC接続用の専用通信ケーブルは不要です。立ち上げに関するわずらわしさを軽減し、お客様の立ち上げ工数を削減します。



■ 安定稼働を目指して »» ライン停止からの早期復旧に貢献

WEBサイトで必要事項を簡単入力するだけで寿命計算とサイクルタイムの計算が同時に行えます。
PDFで保存もでき大変便利です。

高い耐久性・信頼性 バッテリレスアブソ	カレンダー機能	アブソバッテリをケーブル部に取付け
非接触方式の光学式バッテリレスアブソエンコーダを採用しているため、機械式に比べて高い耐久性と高い信頼性を誇ります。	内部に時刻情報を持ち、アラーム発生時刻などが取得できます。時刻情報は電源を遮断していても1年以上保持されるため、長期連休明けでも再設定のわずらわしさがありません。	バッテリ有りの仕様の場合でも、アブソバッテリがケーブル部への取り付けになるため、コントローラを交換した際アブソデータが保持されます。

今まで復旧に時間が掛かっていた原因が解決できます。

■ 機能拡張、新機能でより幅広い用途でお使いいただけます

PLCからの位置決め運転コマンドに加速度、減速度の指定タイプを追加しました。

直値位置指定	位置データ	速度	加速度	減速度
データ指定タイプ1	○			
データ指定タイプ2	○	○		
データ指定タイプ3	○	○	○	○

カスタム設定を選択すれば、速度は(mm/s)、加速度は(m/s^2)でPLCから指定が可能！



■ リアルタイム出力機能でロボットの状態監視

ロボットのコンディション確認やメンテナンス時期の目安に役立ちます。

予兆保全に活用できる3つの指標

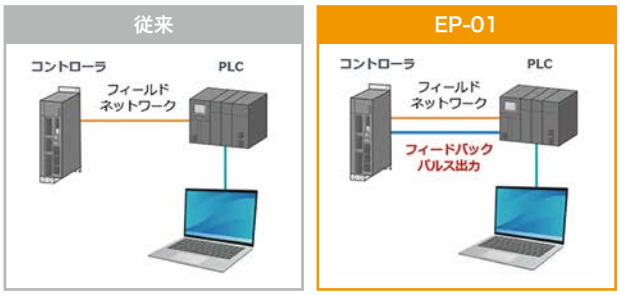
- モータ電流
- 移動距離（サーボオン時）
- 移動時間（サーボオン時）

- 現在位置
- 現在速度
- アラーム発生時のアラームコード
- 過負荷積算比率（100%でオーバーロード発生）
- モータ負荷率

EtherNet/IP　PROFINET　EtherCAT

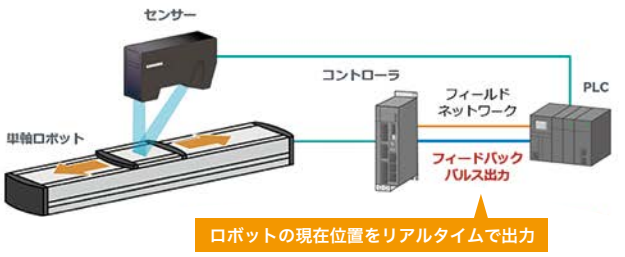
フィードバックパルス機能を追加し、外部機器と連動した使い方も可能です。

フィードバックパルス出力



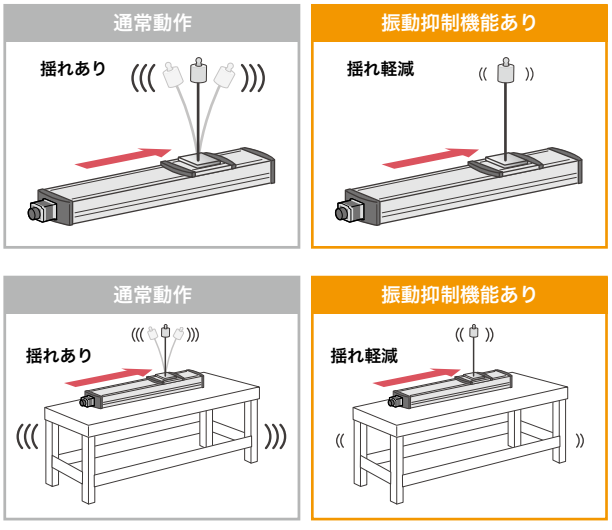
通信の遅滞なく正確な現在位置を把握

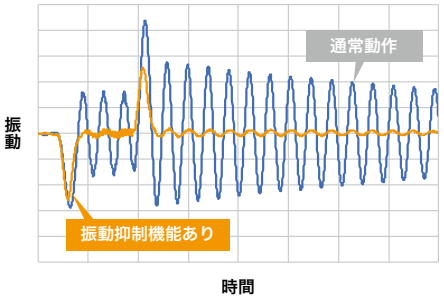
フィードバックパルス出力使用例



速度リップルの補正が可能に

新たに振動抑制機能を追加し、振動抑制を実現！





ツールの振動や架台の振動など、抑制したい振動数に合わせて調整が可能！

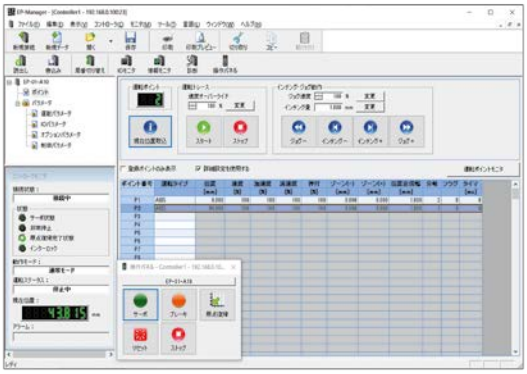


サポートソフト
EP-Manager 無償 ダウンロード

メンバーサイトより ダウンロード



「設定」→「事前確認」→「デバッグ」→「保守」がひとつでできるサポートソフト「EP-Manager」を無償でご提供。
簡単な編集で操作を行うことができ、実動作から、位置決めタイミングやモータ負荷などのモニタリングも可能です。



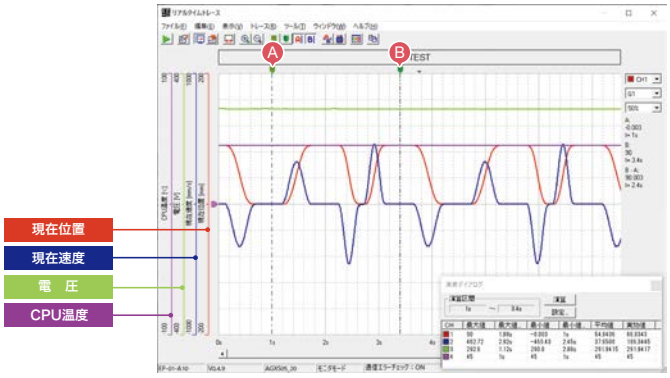
メインウィンドウ

EP-Managerでできること

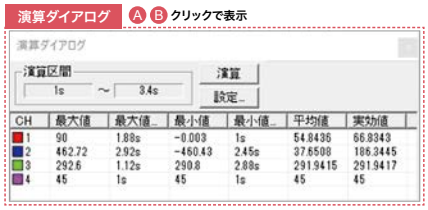
- パラメータ設定
- ポイント設定
- デバッグ（リアルタイムトレース）
- ロボット操作
- 動作シミュレーション
- 保守（アラーム履歴確認）

デバッグ　リアルタイムトレース

現在位置、速度、負荷率、電流値、電圧値などをリアルタイムでトレースします。また、トリガ条件を設定し、条件成立時におけるデータの自動取得も可能です。
さらに、モニタ結果から範囲を指定して最大値、最小値、平均値などを演算することができますので、万一のトラブル時の解析に役立ちます。



演算ダイアログ　A B クリックで表示



デバッグに必要な情報が確認可能！

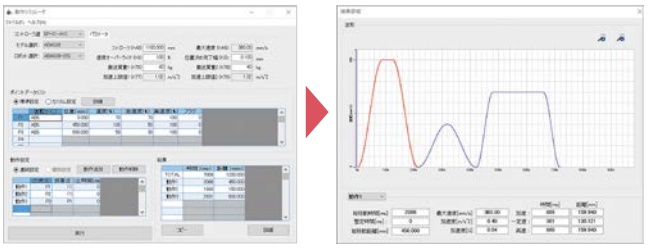


リアルタイムトレースできる項目

指令位置	現在速度	負荷率	入力情報	ワード入力情報
現在位置	指令電流	電圧	出力情報	ワード出力情報
指令速度	現在電流	CPU温度	オプション情報	常時出力情報

事前確認　動作シミュレータ

動作シミュレータの機能が入っており、オフラインでのシミュレーションが可能。



実際にティーチングしたデータでオフラインでの事前確認・検討も可能！



保守　アラーム履歴確認

アラーム発生時の位置・速度、運転状態、電流値・電圧値などに加え、入出力I/O 状態も表示。
状況の解析に大きく貢献します。



同じアラームであっても、発生位置、運転条件、
運転状態などが異なれば原因が違う可能性が高い

ハンディターミナル
HT2/HT2-D



■ すぐに使える簡単操作のハンディターミナル

ロボットの手動操作、ポイントデータの編集、ティーチング、パラメータ設定など、すべての操作をこの装置で行うことができます。
バックライト付きで見やすいLCDを採用しています。

FLIP-Xからの移行もスムーズ

安心の互換性と、未来へのスムーズな移行。

ロボット本体

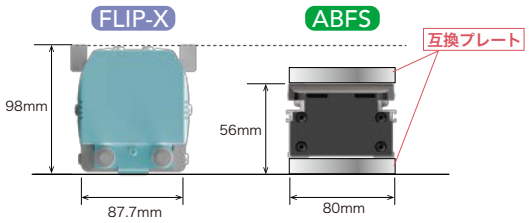


Point ► ロボット本体低床タイプは互換プレートでスムーズな置き換え

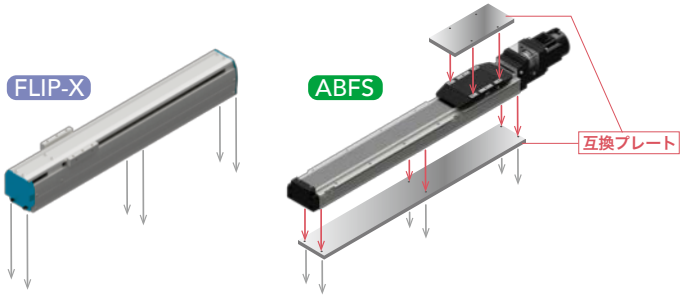
大幅な設計変更なしで置き換え可能

低床タイプのABFSシリーズは、FLIP-Xからの置き換え用に取り付け穴位置変更用の専用プレートを用意。
低床設計により、プレートを挟んでもFLIP-Xと同等以下の高さに収まるため、設備の大幅な設計変更なしに置き換えが可能です（一部の機種は特注で取り付け穴位置の変更となります）。

FLIP-XからRobonityへの置き換え例



互換プレート使用（イメージ）



装置のダウンサイズが可能

剛性がアップしているため、従来よりも小型のモデルが選択可能です。

バッテリレスアブソに対応

非接触方式の光学式バッテリレスアブソエンコーダを採用しているため、機械式に比べて高い耐久性と高い信頼性を誇ります。

基本仕様比較

○：従来機種比で向上

FLIP-X：Tタイプ（フレームレス）

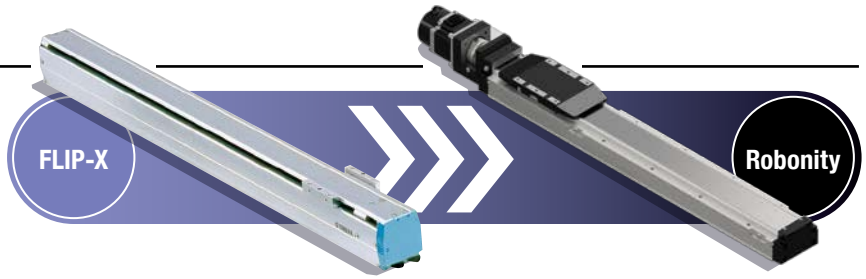
機種	モータ(W)	リード(mm)	最高速度(mm/s)	可搬質量 水平	可搬質量 垂直	ストローク(mm)
T4LH	30	12	720	4.5	1.2	50～400
		6	360	6	2.4	
		2	120	6	7.2	
T5LH	30	20	1200	3	-	50～800
		12	800	5	1.2	
		6	400	9	2.4	
T6L	60	20	1333	10	-	50～800
		12	800	12	4	
		6	400	30	8	
T9	100	30	1800	15	-	50～1250*
		20	1200	30	4	50～1050
		10	600	55	10	
		5	300	80	20	
T9H	200	30	1800	25		50～1250*
		20	1200	40	8	50～1050
		10	600	80	20	
		5	300	100	30	

＊リード30は特注で1250mmまで対応。

Robonity

機種	モータ(W)	リード(mm)	最高速度(mm/s)	可搬質量 水平	可搬質量 垂直	ストローク(mm)	静的許容モーメント MY	MP	MR
ABFS04	50	12	720	12	3	50～500	○	○	○
ABFS04	50	6	360	20	5	50～500	○	○	○
ABFS04	50	2	120	25	8	50～500	○	○	○
ABFS05	100	20	1200	10	3	50～800	○	○	○
ABFS05	100	12	800	22	4	50～800	○	○	○
ABFS05	100	6	400	25	6	50～800	○	○	○
ABFS06	100	20	1333	18	6	50～800	○	○	○
ABFS06	100	12	800	30	9	50～800	○	○	○
ABFS06	100	6	400	45	12	50～800	○	○	○
ABFS08	200	36*	1800	25	2	50～1250	○	○	○
ABFS08	200	24	1440	40	8	50～1250	○	○	○
ABFS08	200	12	720	80	18	50～1250	○	○	○
ABFS08	200	6	360	100	30	50～1250	○	○	○
ABFS08	200	36*	1800	25	2	50～1250	○	○	○
ABFS08	200	24	1440	40	8	50～1250	○	○	○
ABFS08	200	12	720	80	18	50～1250	○	○	○
ABFS08	200	6	360	100	30	50～1250	○	○	○

＊特注対応可



コントローラ（ポジショナ）



Point ► 先進のスペックを、慣れ親しんだインターフェイスに凝縮

1 操作系の完全互換

»» 使い慣れた操作感はそのままに、最新性能へアップデート

PLCからの制御ロジック、サポートソフトのUI、ハンディターミナルの操作インターフェイスに至るまで、従来モデル（TS-X）の仕様を完全に踏襲し、リプレース時の移行工数を最小化。現場の混乱を招くことなく、スムーズな導入と保守管理を実現します。

2 圧倒的な省スペース化

»» 容積37%削減と密着設置で、制御盤を極限までコンパクトに

コントローラ本体の容積を従来比で約37%削減。さらに優れた放熱設計により、従来20mm必要だった隣接ユニットとの間隔をわずか1mmまで短縮。本体の小型化と「密着設置」の相乗効果により、制御盤のダウンサイジングとレイアウトの自由度を劇的に向上させます。

3 フィールドネットワーク標準化

»» ネットワーク対応をより身近に。コストと接続性を両立

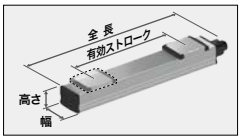
Ethernet/IPをはじめとする各種産業用Ethernetへの対応を、パラレルI/O（NPN仕様）と同価格で実現。また、Ethernetポートを標準装備しており、汎用LANケーブルでPCとダイレクトに接続可能。専用ケーブル不要でセットアップの利便性が高まります。

4 バッテリレスアブソに対応

»» メンテナンスフリーと高信頼性を両立する磁気式センサー

位置情報を保持するためのバックアップ電池を廃止。バッテリ交換の手間とコストをゼロにしました。センサー部には非接触の磁気式エンコーダを採用。経年劣化や粉塵の影響を受けにくく、長寿命・高耐久なパフォーマンスを発揮します。

寸法比較



FLIP-X Tタイプ（フレームレス） VS Robonity

FLIP-X 機種	Robonity 機種	幅（mm）			高さ（mm）			全長：水平仕様（mm）					全長：垂直仕様（mm）				
		FLIP-X	Robonity	差	FLIP-X	Robonity	差	FLIP-X	ストレート	差	折り曲げ	差	FLIP-X	ストレート	差	折り曲げ	差
T4LH	ABFS04	45	40	-5	53	40	-13	198	284	86	204	6	236	319.5	83.5	204	-32
T5LH	ABFS05	55	52	-3	52	40	-12	201.5	288.5	87	195	-6.5	239.5	324	84.5	195	-44.5
T6L	ABFS06	65	60	-5	56	44	-12	247.5	315	67.5	224	-23.5	285.5	350.5	65	224	-61.5
T9	ABFS08	94	80	-14	98	56	-42	259	362.5	103.5	268.5	9.5	289	397.1	108.1	268.5	-20.5
T9H	ABFS08	94	80	-14	98	56	-42	273	362.5	89.5	268.5	-4.5	303	397.1	94.1	268.5	-34.5

FLIP-XからRobonityへ移行のご案内

基本仕様比較

○：従来機種比で向上

FLIP-X：Fタイプ（フレーム付き）

機種	モータ(W)	リード(mm)	最高速度(mm/s)	可搬質量 水平	可搬質量 垂直	ストローク(mm)
F8	100	20	1200	12	-	150～800
		12	720	20	4	
		6	360	40	8	
F8L	100	30	1800	7	-	150～1050
		20	1200	20	4	
		10	600	40	8	
		5	300	50	16	
F8LH	100	20	1200	30	-	150～1050
		10	600	60	-	
		5	300	80	-	
F10	100	30	1800	15	-	50～1250*
		20	1200	20	4	50～1050
		10	600	40	10	
		5	300	80	20	
F10H	200	30	1800	25	-	50～1250*
		20	1200	40	8	50～1050
		10	600	80	20	
		5	300	100	30	
F14	100	30	1800	15	-	50～1250*
		20	1200	30	4	50～1050
		10	600	55	10	
		5	300	80	20	
F14H	200	30	1800	25	-	50～1250*
		20	1200	40	8	50～1050
		10	600	80	20	
		5	300	100	-	
F17	400	40	2400	40	-	200～1450
		20	1200	80	15	200～1250
		10	600	120	-	
F17L	400	50	2200	50	10	1100～2050
F20	600	40	2400	60	-	200～1450
		20	1200	120	25	200～1250
		10	600	-	45	

＊リード30は特注で1250mmまで対応。

Robonity

機種	モータ(W)	リード(mm)	最高速度(mm/s)	可搬質量 水平	可搬質量 垂直	ストローク(mm)	静的許容モーメント MY	静的許容モーメント MP	静的許容モーメント MR
ABFS06	100	20	1333	18	6	50～800	○	○	○
ABFS06	100	12	800	30	9	50～800	○	○	○
ABFS06	100	6	400	45	12	50～800	○	○	○
ABFS08	200	36*	1800	25	2	50～1250	○	○	○
ABFS07	100	20	1333	25	4	50～1050	○	○	○
ABFS07	100	10	666	45	10	50～1050	○	○	○
ABFS07	100	5	333	85	16	50～1050	○	○	○
ABFS08	200	24	1440	40	8	50～1250	○	○	○
ABFS08	200	12	720	80	18	50～1250	○	○	○
ABFS08	200	6	360	100	30	50～1250	○	○	○
ABFS07	100	5	333	85	16	50～1050	○	△	○
ABFS08	200	36*	1800	25	2	50～1250	○	○	○
ABFS08	200	24	1440	40	8	50～1250	○	○	○
ABFS07	100	20	1333	25	4	50～1050	○	△	○
ABFS08	200	12	720	80	18	50～1250	○	○	○
ABFS07	100	10	666	45	10	50～1050	○	△	○
ABFS08	200	6	360	100	30	50～1250	○	○	○
ABFS07	100	5	333	85	16	50～1050	○	△	○
ABFS10	200	36*	1800	25	2	50～1250	○	○	○
ABFS10	200	24	1440	40	8	50～1250	○	○	○
ABFS10	200	12	720	80	18	50～1250	○	○	○
ABFS10	200	6	360	100	30	50～1250	○	○	○
ABFS08	200	36*	1800	25	2	50～1250	○	○	○
ABFS08	200	24	1440	40	8	50～1250	○	○	○
ABFS08	200	12	720	80	18	50～1250	○	○	○
ABFS08	200	6	360	100	30	50～1250	○	○	○
AGFS17	400	40	2400	40	6	100～1250	○	○	○
AGFS14L	200	30	1800	30	3	750～2000	△	○	○
AGFS17	400	20	1200	90	12	100～1250	○	○	○
AGFS14	200	20	1200	45	6	100～1050	△	○	○
AGFS17	400	10	600	140	35	100～1250	○	○	○
AGFS14	200	10	600	90	16	100～1050	△	○	○
AGFS17	400	10	600	140	35	100～1250	○	○	○
AGFS14	200	5	300	120	30	100～1050	△	○	○
AGFS17L	400	40	2400	40	6	850～3000	○	○	○
AGFS17	400	20	1200	90	12	100～1250	○	○	○
AGFS17	400	10	600	140	35	100～1250	○	○	○
AGFS17LH	750	40	2400	80	12	850～3000	○	○	○
AGFS17LH	750	40	2400	80	12	850～3000	△	△	△
AGFS17H	750	20	1200	120	35	100～1250	△	△	△
AGFS17H	750	10	600	200	70	100～1250	△	△	△

＊特注対応可

FLIP-X：GFタイプ（ロングストローク）

機種	モータ(W)	リード(mm)	最高速度(mm/s)	可搬質量 水平	可搬質量 垂直	ストローク(mm)
GF14XL	200	20	1200	45	-	750～2000
GF17XL	400	20	1200	90	-	850～2500

Robonity

機種	モータ(W)	リード(mm)	最高速度(mm/s)	可搬質量 水平	可搬質量 垂直	ストローク(mm)	静的許容モーメント MY	静的許容モーメント MP	静的許容モーメント MR
AGFS17L	400	20	1200	90	12	850～3000	○	○	○
AGFS14L	200	20	1200	45	6	750～2000	△	○	○
AGFS17L	400	20	1200	90	12	850～3000	○	○	○

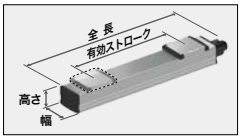
FLIP-X：Bタイプ（タイミングベルト駆動）

機種	モータ(W)	リード(mm)	最高速度(mm/s)	可搬質量 水平	可搬質量 垂直	ストローク(mm)
B10	100	-	1875	10	-	150～2550
B14	100	-	1875	20	-	150～3050
B14H	200	-	1875	30	-	150～3050

Robonity

機種	モータ(W)	リード(mm)	最高速度(mm/s)	可搬質量 水平	可搬質量 垂直	ストローク(mm)	静的許容モーメント MY	静的許容モーメント MP	静的許容モーメント MR
AGBS10	100	30	2250	12	-	150～3000	△	△	△
AGBS14	200	30	2250	30	-	150～4000	○	○	○
AGBS14	200	30	2250	30	-	150～4000	△	○	○

寸法比較



FLIP-X Fタイプ（フレーム付き） VS Robonity

FLIP-X 機種	Robonity 機種	幅 (mm)			高さ (mm)			全長：水平仕様 (mm)					全長：垂直仕様 (mm)				
		FLIP-X	Robonity	差	FLIP-X	Robonity	差	FLIP-X	Robonity ストレート	差	Robonity 折り曲げ	差	FLIP-X	Robonity ストレート	差	Robonity 折り曲げ	差
F8	ABFS06	80	60	-20	65	44	-21	286	315	29	224	-62	316	350.5	34.5	224	-92
F8L	ABFS08	80	80	0	65	56	-9	300	362.5	62.5	268.5	-31.5	322	397.1	75.1	268.5	-53.5
	ABFS07	80	70	-10	65	48	-17	300	315.5	15.5	224	-76	322	351	29	224	-98
F8LH	ABFS08	80	80	0	65	56	-9	368	362.5	-5.5	268.5	-99.5	—	—	—	—	—
	ABFS07	80	70	-10	65	48	-17	368	315.5	-52.5	224	-144	—	—	—	—	—
F10	ABFS08	110	80	-30	71	56	-15	260	362.5	102.5	268.5	8.5	290	397.1	107.1	268.5	268.5
	ABFS07	110	70	-40	71	48	-23	260	315.5	55.5	224	-36	290	351	61	224	-66
	ABFS08	110	80	-30	71	56	-15	260	362.5	102.5	268.5	8.5	290	397.1	107.1	268.5	-21.5
	ABFS07	110	70	-40	71	48	-23	260	315.5	55.5	224	-36	290	351	61	224	-66
	ABFS08	110	80	-30	71	56	-15	260	362.5	102.5	268.5	8.5	290	397.1	107.1	268.5	-21.5
	ABFS07	110	70	-40	71	48	-23	260	315.5	55.5	224	-36	290	351	61	224	-66
F10H	ABFS10	110	100	-10	71	60	-11	355	372.5	17.5	278.5	-76.5	385	407.1	22.1	278.5	-106.5
F14	ABFS08	136	80	-56	83	56	-27	255	362.5	107.5	268.5	13.5	285	397.1	112.1	268.5	-16.5
F14H	AGFS17	136	168	32	83	100	17	320	547	227	-	-	350	581.6	231.6	-	-
	AGFS14L	136	140	4	83	91.5	8.5	320	537.5	217.5	507.5	187.5	350	572.1	222.1	507.5	157.5
	AGFS17	136	168	32	83	100	17	320	547	227	-	-	350	581.6	231.6	-	-
	AGFS14	136	140	4	83	83	0	320	469.5	149.5	439.5	119.5	350	504.1	154.1	439.5	89.5
	AGFS17	136	168	32	83	100	17	320	547	227	-	-	350	581.6	231.6	-	-
	AGFS14	136	140	4	83	83	0	320	469.5	149.5	439.5	119.5	350	504.1	154.1	439.5	89.5
	AGFS17	136	168	32	83	100	17	320	547	227	-	-	350	581.6	231.6	-	-
	AGFS14	136	140	4	83	83	0	320	469.5	149.5	439.5	119.5	350	504.1	154.1	439.5	89.5
F17	AGFS17L	168	168	0	100	105.5	5.5	375	661	286	-	-	395	695.6	300.6	-	-
	AGFS17	168	168	0	100	100	0	375	547	172	-	-	395	581.6	186.6	-	-
F17L	AGFS17LH	168	168	0	100	105.5	5.5	475	675.8	200.8	625.5	150.5	505	713.9	208.9	625.5	120.5
F20	AGFS17LH	202	168	-34	115	105.5	-9.5	427	675.8	248.8	625.5	198.5	447	713.9	266.9	625.5	178.5
	AGFS17H	202	168	-34	115	100	-15	427	561.8	134.8	511.5	84.5	447	599.9	152.9	511.5	64.5

FLIP-X GFタイプ（ロングストローク） VS Robonity

FLIP-X 機種	Robonity 機種	幅 (mm)			高さ (mm)			全長：水平仕様 (mm)				
		FLIP-X	Robonity	差	FLIP-X	Robonity	差	FLIP-X	Robonity ストレート	差	Robonity 折り曲げ	差
GF14XL	AGFS17L	140	168	28	91.5	105.5	14	561	661	100	-	-
	AGFS17L	140	140	0	91.5	91.5	0	561	537.5	-23.5	572.1	11.1
GF17XL	AGFS17L	168	168	0	105.5	105.5	0	686	661	-25	-	-

FLIP-X Bタイプ（タイミングベルト駆動） VS Robonity

FLIP-X 機種	Robonity 機種	幅 (mm)			高さ (mm)			全長：L/R仕様 (mm)			全長：L/R仕様以外 (mm)		
		FLIP-X	Robonity	差	FLIP-X	Robonity	差	FLIP-X	Robonity	差	FLIP-X	Robonity	差
B10	AGBS10	100	100	0	81	81	0	397.5	402.2	4.7	310	332.7	22.7
B14	AGBS14H	146	140	-6	94	83	-11	425.5	474.5	49	338	405	67
B14H	AGBS14H	146	140	-6	94	83	-11	475.5	474.5	-1	388	405	17

【モータレス単軸アクチュエータ】 共通特長

使い慣れたモータやドライバを取り付け可能。
お客様のニーズに合わせたモータレスアクチュエータ

低床タイプ NEW LBFS

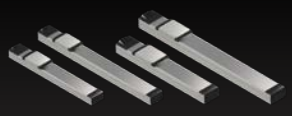
- LBFS03
- LBFS04
- LBFS05
- LBFS06
- LBFS07
- LBFS08
- LBFS10



最大可搬質量	～115kg
最高速度	1,800mm/sec
ストローク	50～1,250mm

ロングストロークタイプ NEW LGFS

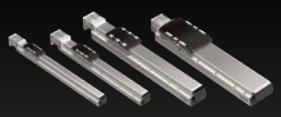
- LGFS14
- LGFS14L
- LGFS17
- LGFS17L



最大可搬質量	200 kg (水平)、100 kg (垂直)
最高速度	2,400mm/sec
ストローク	100~3,000mm

スライダタイプ LBAS

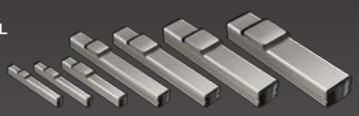
- LBAS04
- LBAS05
- LBAS08
- LBAS12



最大可搬質量	～115kg
最高速度	300～1,800mm/sec
ストローク	50～1,250mm

スライダタイプ LGXS

- LGXS05
- LGXS05L
- LGXS07
- LGXS10
- LGXS12
- LGXS16
- LGXS20



最大可搬質量	～160kg
最高速度	2,400mm/sec
ストローク	50～1,450mm

タイミングベルト駆動タイプ NEW LGBS

- LGBS10
- LGBS14



最大可搬質量	～60 kg
最高速度	3,750mm/sec
ストローク	150~4,000mm

ロッドタイプ LBAR

- LBAR04
- LBAR05
- LBAR08



最大可搬質量	～80kg
最高速度	1,200mm/sec
ストローク	50～800mm

■ 使い慣れたモータやドライバを取り付け可能

従来のサーボモータに加え、新たにステッピングモータにも対応し、お客様のニーズに合わせてお使いいただけます。

※対応機種、容量については各機種詳細ページにてご確認ください。また記載の無いモータについては別途お問い合わせください。特注対応で取り付け可能の場合がございます。

主要対応メーカーおよび規格

LBFS LBAS LBAR 対応モータメーカーおよび対応規格			LGFS LGBS 対応モータメーカー	LGXS 対応モータメーカー
【サーボモータ】		【ステッピングモータ】	【サーボモータ】	【サーボモータ】
(株)安川電機	デルタ電子(株)	オリエンタルモータ(株)	(株)安川電機	(株)安川電機
(株)キーエンス	ファナック(株)		(株)キーエンス	(株)キーエンス
三菱電機(株)	Siemens AG	NEMA規格	三菱電機(株)	三菱電機(株)
オムロン(株)	Schneider Electric SA	NEMA17	パナソニック(株)	パナソニック(株)
パナソニック(株)	Beckhoff Automation GmbH & Co. KG	NEMA23	オムロン(株)	オムロン(株)
山洋電気(株)	Rockwell Automation, Inc.		ファナック(株)	
多摩川精機(株)	KINGSERVO Hoof automation CO., LTD.		多摩川精機(株)	

■ タクトと寿命がすぐにわかる

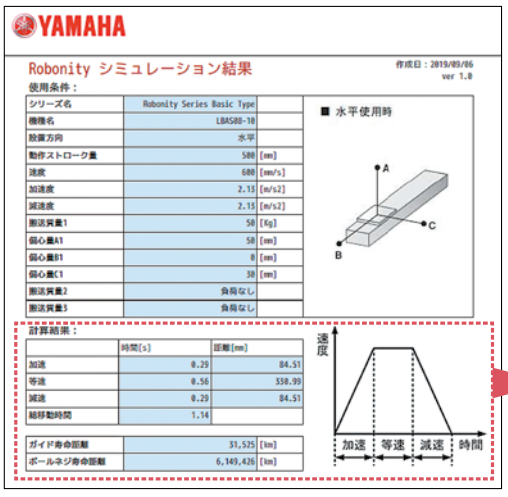
モータレス単軸アクチュエータでありながら、WEBサイト上のシミュレータでサイクルタイムとガイドやボールネジの寿命がわかります。
計算結果に基づいた最適な機種選定が行え安心です。



簡単なパラメータを
入力するだけで…

選定がラク！





ラクラク
自動計算！

- 加減速時間
- 等速時間
- 総移動時間
- 等速距離
- ガイド寿命距離
- ボールねじ寿命距離

お抱えの課題を解決するだけの豊富なバリエーションをご用意

コンパクトなのにロングストローク。小型なのにハイリード。低床設計と豊富なバリエーション展開で、サイズ・高速化・コストという設計の3大課題を解決。多彩なラインナップから最適解をご提案いたします。

例：LBFSシリーズと他社製品の比較

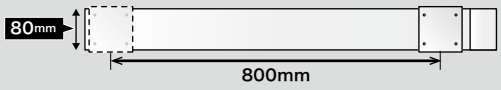
(mm)

メーカー	シリーズ名	フレーム幅							
		30	40	50	60	70	80	86	100
YAMAHA	LBFS	LBFS03	LBFS04	LBFS05	LBFS06	LBFS07	LBFS08	–	LBFS10
	リード	2/8	2/6/12	2/6/12/20	6/12/20	5/10/20	6/12/24/36	–	6/12/24/36
	最長ストローク	300	500	800	800	1050	1250	–	1250
A社	製品A	30mmモデル	40mmモデル	50mmモデル	60mmモデル	70mmモデル	80mmモデル	86mmモデル	100mmモデル
	リード	–	1/6	2/6	6/10/20	–	–	10/20	20/30/40
	最長ストローク	–	150	200	600	–	–	800	1200
	製品B	30mmモデル	40mmモデル	50mmモデル	60mmモデル	70mmモデル	80mmモデル	86mmモデル	100mmモデル
	リード	1/2	1/6	2/6	6/10	–	10/20	10/20	20
	最長ストローク	150	200	500	600	–	800	800	1200
B社	製品A	30mmモデル	40mmモデル	50mmモデル	60mmモデル	70mmモデル	80mmモデル	86mmモデル	100mmモデル
	リード	–	1/5	2/5	05/10/20	–	–	10/20	20
	最長ストローク	–	200	300	600	–	–	1240	1380
	製品B	30mmモデル	40mmモデル	50mmモデル	60mmモデル	70mmモデル	80mmモデル	86mmモデル	100mmモデル
	リード	1/2	–	2/5	4/5/6/10/20	–	–	5/10/20	–
	最長ストローク	200	–	300	750	–	–	940	–

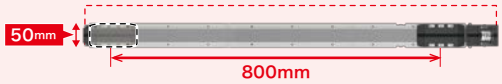
YAMAHAのコストダウン提案例

お客様：軽可搬だけど、ストロークは800mm欲しい

A社：フレーム80mm幅モデルが必要…



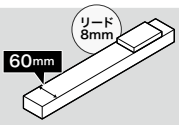
YAMAHA：フレーム50mm幅モデルでOK!



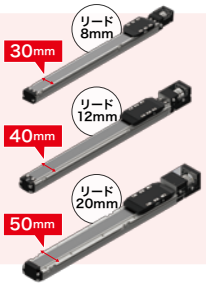
》省スペース

お客様：小型でハイリードが欲しい

A社：リード8mm以上は、最低でも60mm幅のモデルが必要…



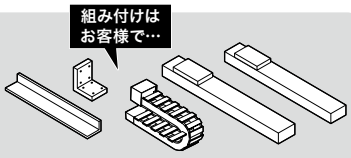
YAMAHA：30mm幅でリード8mm、40mm幅でリード12mm、50mm幅でリード20mm。豊富なバリエーションからお選びいただけます。



》省スペース
》定格回転で高速化

お客様：モータレスを直交組み付けして使いたい

A社：直交組み付けはお客様で設計お願いします…



YAMAHA：連結部品の設計やベアの選定も不要、図面作成までYAMAHAが行います！



》設計工数削減
》部品点数削減
》組立工数削減

LBFS03

Basicモデル　● モータレス単軸アクチュエータ

● 低床タイプ



■ 注文型式

LBFS03 - □ - □ - □ - □

本体	リード指定	形状	モータ仕様	ストローク
	8：8 mm 4：4 mm 2：2 mm	S：ストレート R：右折曲げ L：左折曲げ	Y：Y仕様（下記参照）	50～300 （50 mmピッチ）

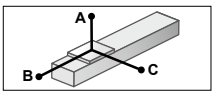
【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。

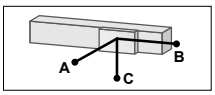
■ 基本仕様

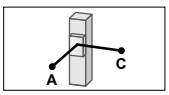
適合モータ		30 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		転造ボールねじφ6（C7級）		
ボールネジリード		8 mm	4 mm	2 mm
最高速度※2（相当）		480 mm/sec	240 mm/sec	100 mm/sec
最大可搬質量※3	水平	10 kg	10 kg	13 kg
	垂直	2 kg	4 kg	5 kg
定格推力※3（相当）		88 N	143 N	352 N
ストローク		50 mm～300 mm（50 mmピッチ）		
全直	ストレート	ST + 148 mm		
	折曲げ	ST + 133 mm		
本体最大断面外形		W 42.2 mm x H 30 mm		
動的許容モーメント（MY,MP,MR）		8.1 / 8.1 / 9.3		
クリーン度※4		ISO CLASS4（SO14644-1）相当		
吸引量エアー※5		50 Nℓ / min～		
使用環境温度、湿度		0～40℃、35～80% RH（結露なきこと）		
露点温度※6 ※7		-80℃ Dp(DewPoint)		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。折曲げ仕様は±0.01。
※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。
※3. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※4. 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。
※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※6. R:右折曲げ、L:左折曲げを選択した場合、低露点環境では使用できません。
※7. 低露点環境ではロボットケーブルは固定ケーブルとしてのみ使用ください。可動ケーブルとしては使用できません。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.198 をご参照ください。

■ 許容オーバーハング量※







LBFS03-8

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
4kg	785	113	116
7kg	492	60	61
10kg	360	38	39

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
4kg	116	113	785
7kg	61	60	492
10kg	39	38	360

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
1kg	493	493
2kg	248	248

LBFS03-4

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
4kg	1877	128	141
7kg	1202	68	75
10kg	912	44	49

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
4kg	141	128	1877
7kg	75	68	1202
10kg	49	44	912

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
2kg	279	279
4kg	140	140

LBFS03-2

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
5kg	4769	126	142
9kg	3117	65	73
13kg	2415	41	46

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
5kg	142	126	4769
9kg	73	65	3117
13kg	46	41	2415

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
3kg	230	230
5kg	138	138

※ 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300 mm。

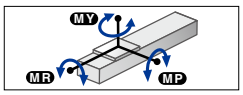
■ 適合モータ

● 適合サーボモータ

仕様		
	フランジサイズ	□ 25
	モータ出力	30 W

モータ仕様	メーカー名	型式
Y	（株）安川電機	SGMMV-A3A
	三菱電機（株）	HG-AK0336

■ 静的許容モーメント

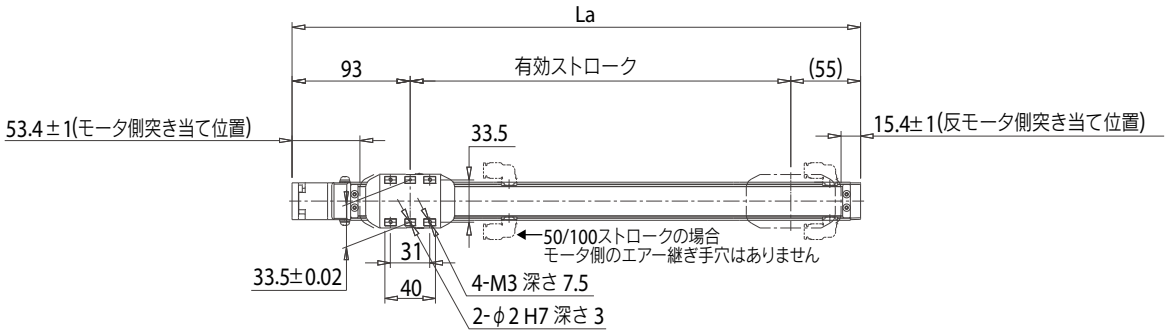


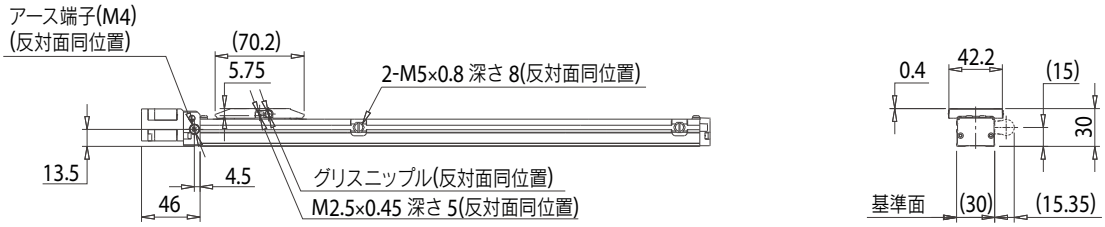
（単位：N・m）

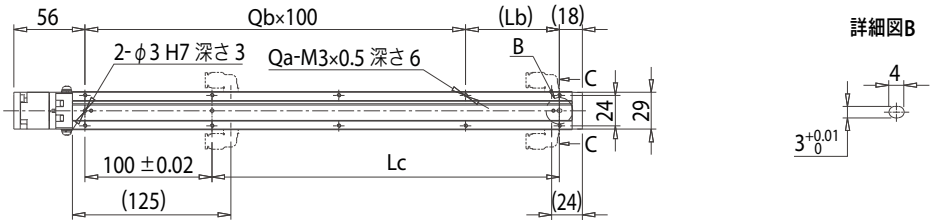
MY	MP	MR
13	13	15

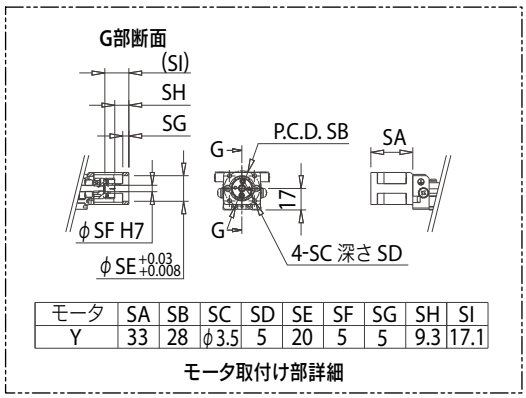
▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

LBFS03　ストレートタイプ (S)



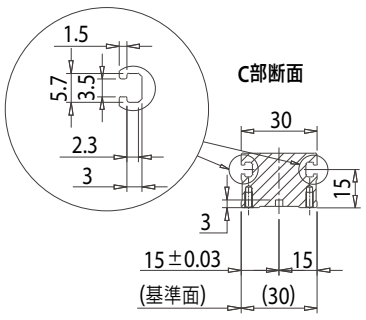






モータ	SA	SB	SC	SD	SE	SF	SG	SH	SI
Y	33	28	φ3.5	5	20	5	5	9.3	17.1

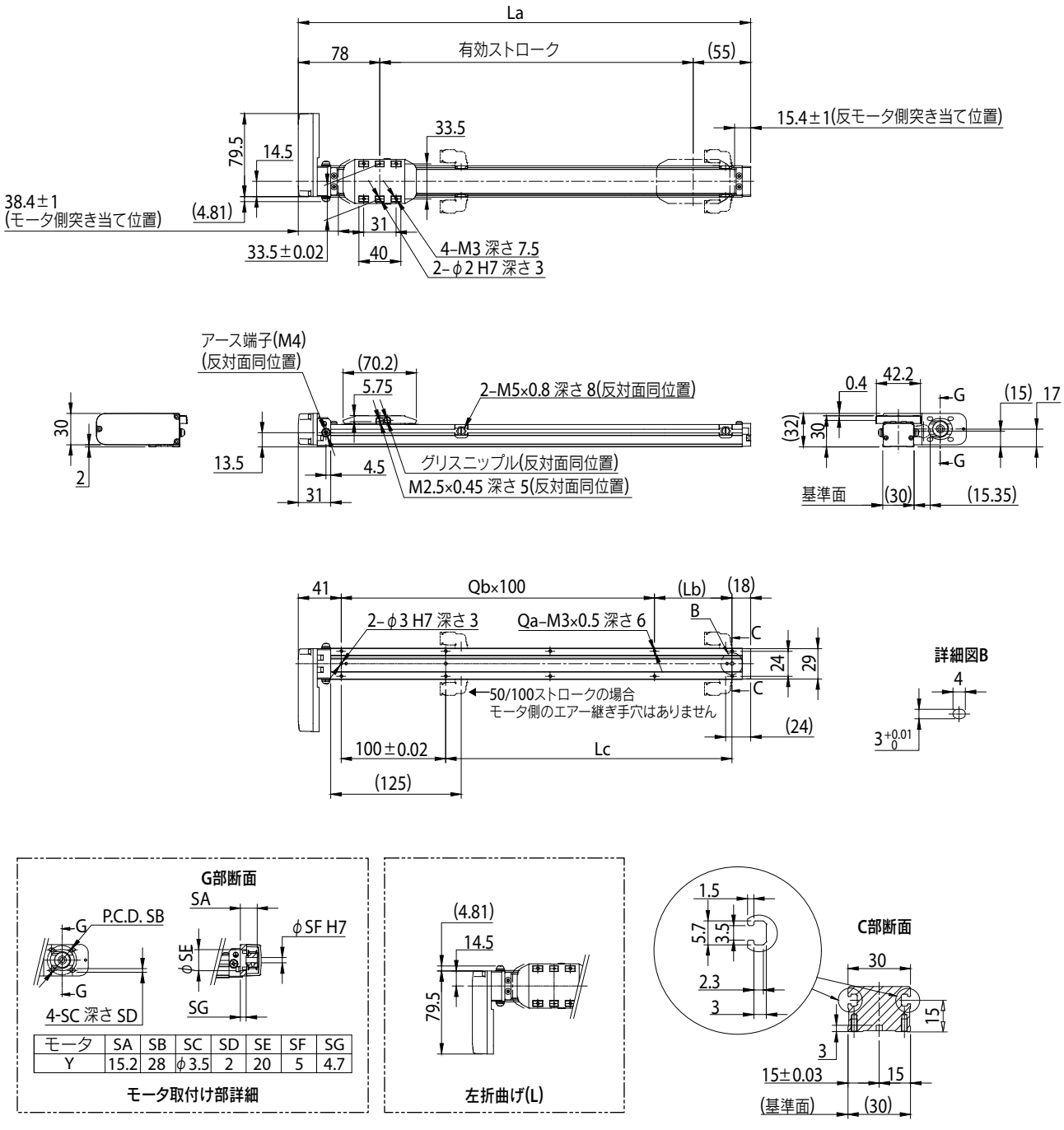
モータ取付け部詳細



注. 取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M3×0.5＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋6mm以下≫を推奨します。
注. 給脂用先端ノズル(推奨)　部品番号：KFU-M3861-00

有効ストローク		50	100	150	200	250	300
La		198	248	298	348	398	448
Lb		24	74	24	74	24	74
Lc		24	74	124	174	224	274
Qa		6	6	8	8	10	10
Qb		1	1	2	2	3	3
本体質量(kg)		0.35	0.4	0.46	0.5	0.55	0.61
最高速度 (mm/sec)	リード8	480					
	速度設定	-					
	リード4	240					
	速度設定	-					
	リード2	100					
	速度設定	-					

LBFS03　折曲げタイプ（R/L）



モータ	SA	SB	SC	SD	SE	SF	SG
Y	15.2	28	φ3.5	2	20	5	4.7

注. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行って下さい。詳細はマニュアルをご参照下さい。
注. 取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M3×0.5＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋6mm以下≫を推奨します。
注. 給脂用先端ノズル（推奨）　部品番号：KFU-M3861-00

有効ストローク		50	100	150	200	250	300
La		183	233	283	333	383	433
Lb		24	74	24	74	24	74
Lc		24	74	124	174	224	274
Qa		6	6	8	8	10	10
Qb		1	1	2	2	3	3
本体質量(kg)		0.44	0.54	0.63	0.72	0.82	0.91
最高速度 (mm/sec)	リード8	480					
	速度設定	-					
	リード4	240					
	速度設定	-					
	リード2	100					
	速度設定	-					

LBFS04

Basicモデル　● モータレス単軸アクチュエータ

● 低床タイプ



■ 注文型式

LBFS04 - □ □ □ - □

本体	リード指定	形状	モータ仕様	ストローク
	12：12mm 6：6mm 2：2mm	S：ストレート R：右折曲げ L：左折曲げ	Y：Y仕様(下記参照) P：P仕様(下記参照) A：A仕様(下記参照) S：S仕様(下記参照) N：N仕様(下記参照)	50～500 (50 mmピッチ)

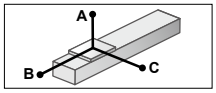
【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。

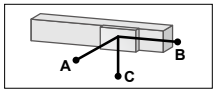
■ 基本仕様

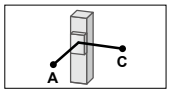
適合モータ		50 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		転造ボールねじ φ10（C7級）		
ボールネジリード		12 mm	6 mm	2 mm
最高速度※2（相当）		720 mm/sec	360 mm/sec	120 mm/sec
最大可搬質量※3	水平	12 kg	20 kg	25 kg
	垂直	3 kg	5 kg	8 kg
定格推力※3（相当）		71 N	141 N	424 N
ストローク		50 mm～500 mm（50 mmピッチ）		
全直	ストレート	ST + 220.5 mm		
	折曲げ	ST + 204 mm		
本体最大断面外形		W 49.7 mm x H 40 mm		
動的許容モーメント（MY,MP,MR）		17.2 / 17.2 / 23.3		
クリーン度※4		ISO CLASS4（SO14644-1）相当		
吸引量エアー※5		80 N ℓ / min～		
使用環境温度、湿度		0～40℃、35～80% RH（結露なきこと）		
露点温度※6 ※7		-80℃ Dp(DewPoint)		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。折曲げ仕様は±0.01。
※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。
※3. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※4. 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。
※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※6. R:右折曲げ、L:左折曲げを選択した場合、低露点環境では使用できません。
※7. 低露点環境ではロボットケーブルは固定ケーブルとしてのみ使用ください。可動ケーブルとしては使用できません。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.199 をご参照ください。

■ 許容オーバーハング量※







LBFS04-12

水平使用時 （単位：mm）

	A	B	C
4kg	896	228	259
8kg	596	107	125
12kg	465	67	78

壁面取付使用時 （単位：mm）

	A	B	C
4kg	256	228	864
8kg	130	107	691
12kg	84	67	619

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
1kg	913	913
3kg	316	316

LBFS04-6

水平使用時 （単位：mm）

	A	B	C
5kg	1867	209	272
10kg	1181	98	127
20kg	748	42	55

壁面取付使用時 （単位：mm）

	A	B	C
5kg	272	209	1867
10kg	127	98	1181
20kg	55	42	748

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
3kg	369	369
5kg	222	222

LBFS04-2

水平使用時 （単位：mm）

	A	B	C
10kg	4004	128	172
18kg	2635	65	87
25kg	2088	43	58

壁面取付使用時 （単位：mm）

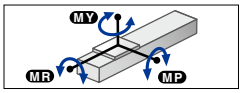
	A	B	C
10kg	172	128	4004
18kg	87	65	2635
25kg	58	43	2088

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
4kg	354	354
8kg	177	177

※ 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500 mm。

■ 静的許容モーメント



（単位：N・m）

MY	MP	MR
47	47	64

■ 適合モータ

● 適合サーボモータ

仕様		
	フランジサイズ	□ 40
	モータ出力	50 W

※ *マークの付いた型式についてはモータ出力が異なりますが、取り付けは可能です。

モータ仕様	メーカー名	型式
Y	（株）安川電機	SGMJV-A5
		SGM7J-A5
		SGMXJ-A5
	（株）キーエンス	SV-□005
		SV2-□005
		SV3-□005
	三菱電機（株）	HG-KR053
		HK-KT053
		HK-MT033
	オムロン（株）	R88M-K05030
		R88M-1M05030
	パナソニック（株）	MHMF5A
		MHMG5A
	山洋電気（株）	R2□A04005
	多摩川精機（株）	TSM3102
		TSM4152
		TSM4162
Y	デルタ電子（株）	ECM-A3L-C□2040F
	ファナック（株）	βiS0.2/5000
	Siemens	1FK2102-0AG
		1FL6022-2AF
	Schneider	BCH2MBA53
	Beckhoff	AM3011B*
	Allen-Bradley	TLY-A120*
P	パナソニック（株）	MSMF5A

● 適合ステッピングモータ

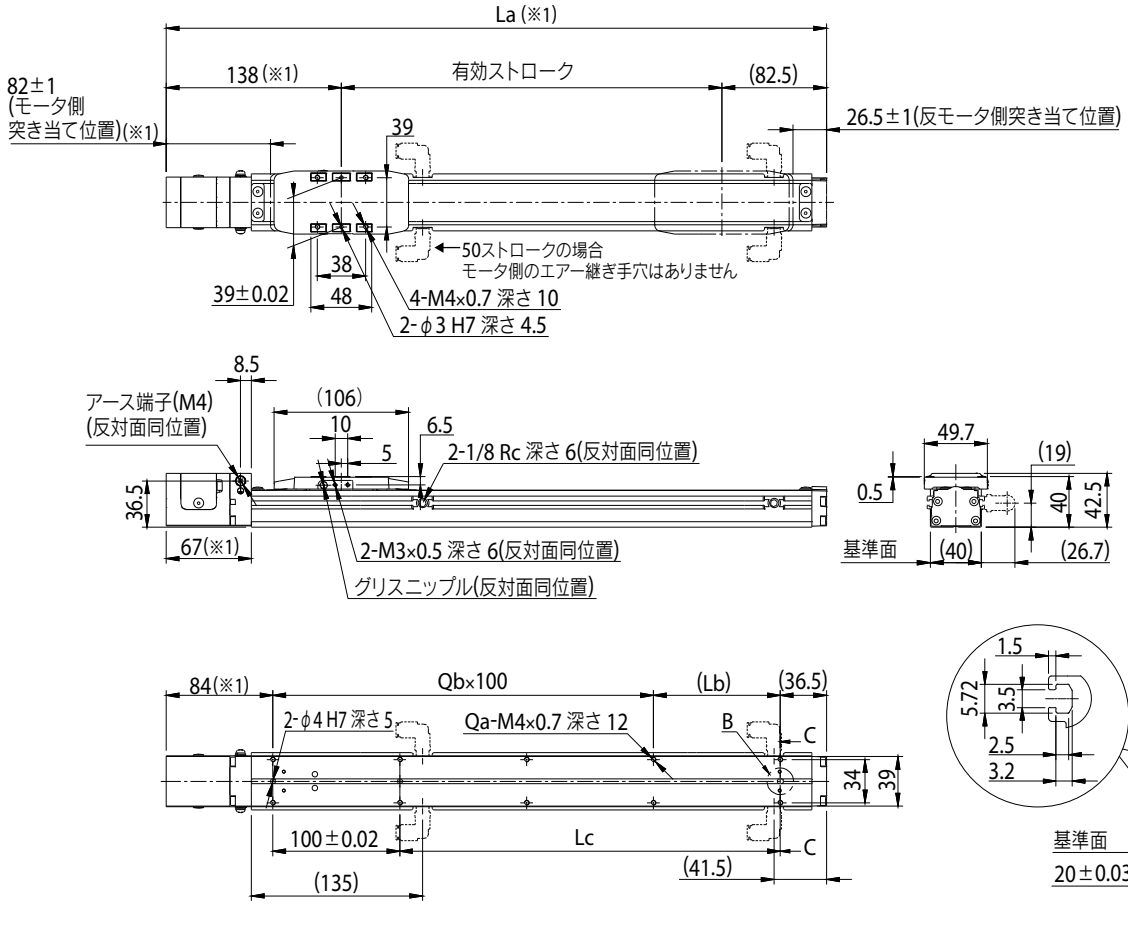
仕様		
	フランジサイズ	□ 42

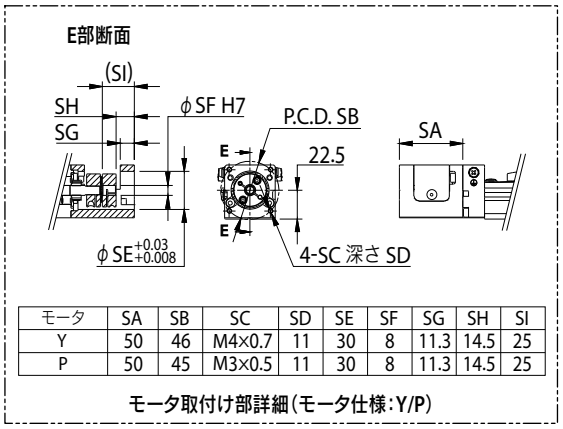
モータ仕様	メーカー名	型式
A	オリエンタルモータ（株）	AZM46
		ARM46
		RKS54
S	オリエンタルモータ（株）	AZM48
N	NEMA規格	NEMA17

※ NEMA規格モータは、メーカーにより寸法が異なる場合があるためご注意ください。
※ モータ仕様：A/S/Nについては折曲げ専用部品の使用はできません。

▶ 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。

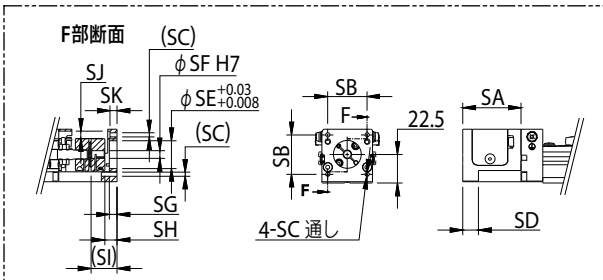
LBFS04　ストレートタイプ（S）





モータ	SA	SB	SC	SD	SE	SF	SG	SH	SI
Y	50	46	M4×0.7	11	30	8	11.3	14.5	25
P	50	45	M3×0.5	11	30	8	11.3	14.5	25

モータ取付け部詳細（モータ仕様：Y/P）



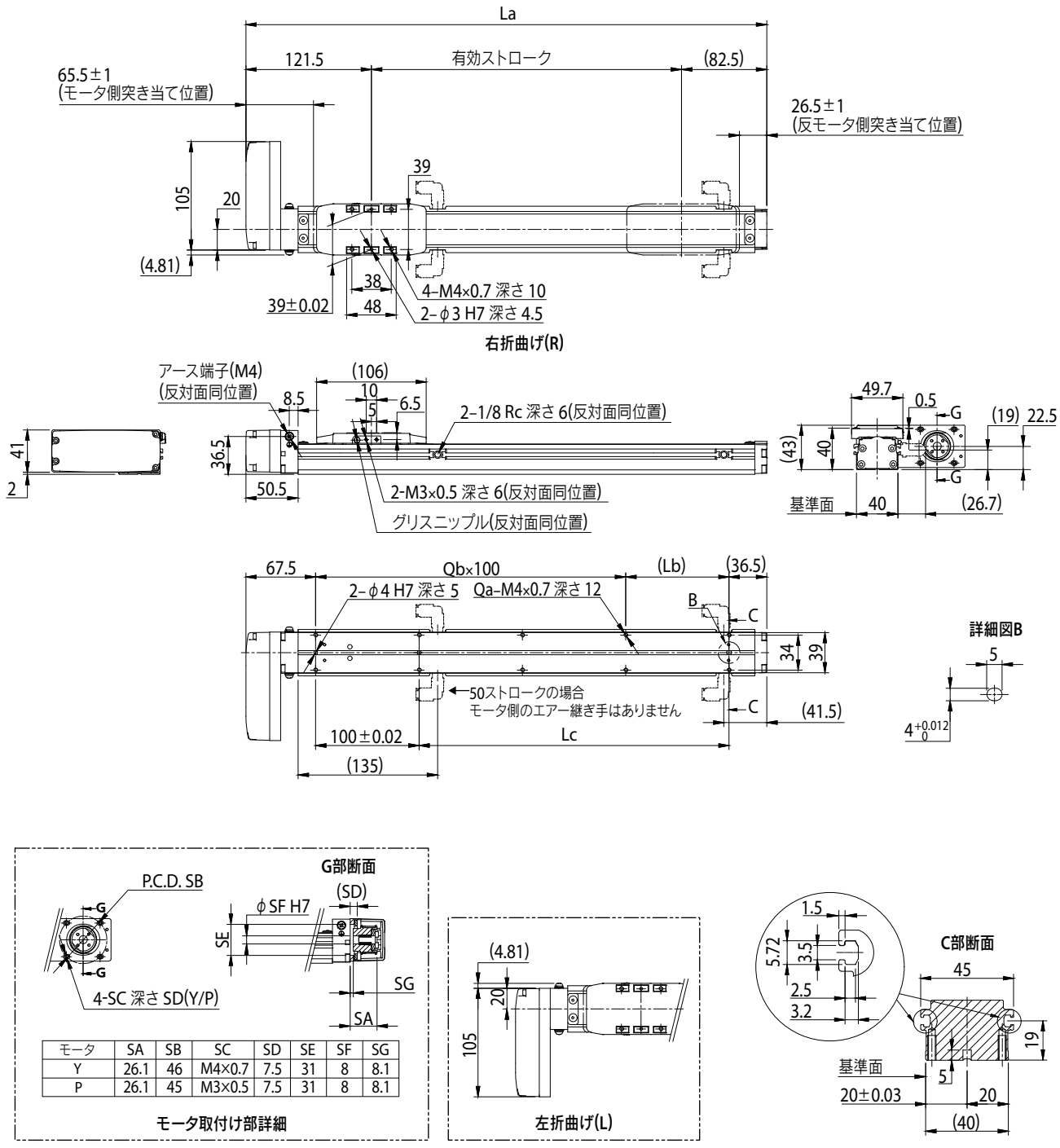
モータ	SA	SB	SC	SD	SE	SF	SG	SH	SI	SJ	SK
A	46	31	φ3.2	12.3	22	6	6	10.5	20	5.8	2.5
S	50	31	φ3.2	8.5	22	8	10	14.5	24	5.8	6.5
N	50	31	φ3.2	8.5	22	5	10	14.5	24	5.8	6.5

モータ取付け部詳細（モータ仕様：A/S/N）

※1. モータ仕様：Aの場合、表記寸法の《-4mm》となります。詳細は仕様表をご参照ください。
注. 取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M4×0.7＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋12mm以下≫を推奨します。
注. 給脂用先端ノズル（推奨）　部品番号：KFU-M3861-00

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
La		270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5
Lb		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Lc		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
本体質量(kg)		0.99	1.10	1.22	1.34	1.46	1.58	1.69	1.81	1.93	2.05
最高速度 (mm/sec)	リード12	720									
	速度設定	-									
	リード6	360									
	速度設定	-									
	リード2	120									
	速度設定	-									

LBFS04　折曲げタイプ（R/L）



モータ	SA	SB	SC	SD	SE	SF	SG
Y	26.1	46	M4×0.7	7.5	31	8	8.1
P	26.1	45	M3×0.5	7.5	31	8	8.1

注. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行って下さい。詳細はマニュアルをご参照下さい。
注. 取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M4×0.7＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋12mm以下≫を推奨します。
注. 給脂用先端ノズル（推奨）　部品番号：KFU-M3861-00

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
La		254	304	354	404	454	504	554	604	654	704
Lb		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Lc		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
本体質量(kg)		1.12	1.23	1.34	1.45	1.56	1.67	1.78	1.89	2.00	2.12
最高速度 (mm/sec)	リード12	720									
	速度設定	-									
	リード6	360									
	速度設定	-									
	リード2	120									
	速度設定	-									

LBFS05

Basicモデル ● モータレス単軸アクチュエータ
● 低床タイプ



■ 注文型式

LBFS05 - □ - □ - □ - □

本体	リード指定	形状	モータ仕様	ストローク
	20：20mm 12：12mm 6：6mm 2：2mm	S：ストレート R：右折曲げ L：左折曲げ	Y：Y仕様(下記参照) P：P仕様(下記参照) A：A仕様(下記参照) S：S仕様(下記参照) N：N仕様(下記参照)	50～800 (50 mmピッチ)

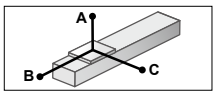
【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。

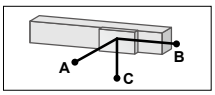
■ 基本仕様

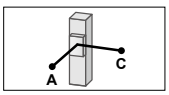
適合モータ		100 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm			
減速機構		転造ボールねじ φ10（C7級）			
ボールネジリード		20 mm	12 mm	6 mm	2 mm
最高速度※2（相当）		1200 mm/sec	800 mm/sec	400 mm/sec	120 mm/sec
最大可搬質量※3	水平	10 kg	22 kg	25 kg	30 kg
	垂直	3 kg	4 kg	6 kg	10 kg
定格推力※3（相当）		85 N	142 N	285 N	854 N
ストローク		50 mm～800 mm（50 mmピッチ）			
全直	ストレート	ST + 214 mm			
	折曲げ	ST + 195 mm			
本体最大断面外形		W 58 mm x H 40 mm			
動的許容モーメント（MY,MP,MR）		24.6 / 24.6 / 39.4			
クリーン度※4		ISO CLASS4 (SO14644-1)相当			
吸引量エアー※5		80 N ℓ / min～			
使用環境温度、湿度		0～40℃、35～80% RH（結露なきこと）			
露点温度※6 ※7		-80℃ Dp(DewPoint)			

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。折曲げ仕様は±0.01。
※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(A)mm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)
(A)：リード20の場合700mm、リード2,6,12の場合600mm
※3. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※4. 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1,000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※6. R:右折曲げ、L:左折曲げを選択した場合、低露点環境では使用できません。
※7. 低露点環境ではロボットケーブルは固定ケーブルとしてのみ使用ください。可動ケーブルとしては使用できません。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.200 をご参照ください。

■ 許容オーバーハング量※







LBFS05-20

水平使用時 （単位：mm）

	A	B	C
3kg	637	348	330
6kg	330	165	161
10kg	234	92	95

壁面取付使用時 （単位：mm）

	A	B	C
3kg	330	348	637
6kg	161	165	330
10kg	95	92	234

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
1kg	941	941
3kg	327	327

LBFS05-12

水平使用時 （単位：mm）

	A	B	C
8kg	511	151	186
15kg	353	73	93
22kg	268	44	57

壁面取付使用時 （単位：mm）

	A	B	C
8kg	186	151	511
15kg	93	73	353
22kg	57	44	268

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
2kg	640	640
4kg	322	322

LBFS05-6

水平使用時 （単位：mm）

	A	B	C
10kg	1178	140	208
15kg	830	88	130
25kg	566	46	68

壁面取付使用時 （単位：mm）

	A	B	C
10kg	208	140	1178
15kg	130	88	830
25kg	68	46	566

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
3kg	520	520
6kg	260	260

LBFS05-2

水平使用時 （単位：mm）

	A	B	C
10kg	9257	186	293
20kg	6043	84	133
30kg	4746	50	79

壁面取付使用時 （単位：mm）

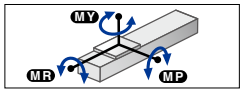
	A	B	C
10kg	293	186	9257
20kg	133	84	6043
30kg	79	50	4746

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
5kg	406	406
10kg	203	203

※ 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500 mm。

■ 静的許容モーメント



（単位：N・m）

MY	MP	MR
73	73	115

■ 適合モータ

● 適合サーボモータ

仕様		
	フランジサイズ	□ 40
	モータ出力	100 W

※ *マークの付いた型式についてはモータ出力が異なりますが、取り付けは可能です。

モータ仕様	メーカー名	型式
Y	（株）安川電機	SGMJV-01
		SGM7J-01
		SGMXJ-01
	（株）キーエンス	SV-□010
		SV2-□010
		SV3-□010
	三菱電機（株）	HG-KR13
		HK-KT13
		HK-MT13
	オムロン（株）	R88M-K10030
		R88M-1M10030
	パナソニック（株）	MHMF01
		MHMG01
	山洋電気（株）	R2□A04010
	多摩川精機（株）	TSM3104
		TSM4154
		TSM4164
Y	デルタ電子(株)	ECM-A3L-C□20401
	ファナック（株）	βiS0.3/5000
	Siemens	1FK2102-1AG
		1FL6024-2AF
	Schneider	BCH2MB013
	Beckhoff	AM3012C*
	Allen-Bradley	TLY-A130*
	Kingservo	KSMA01LI□S
		KSMA01LG
P	パナソニック（株）	MSMF01

● 適合ステッピングモータ

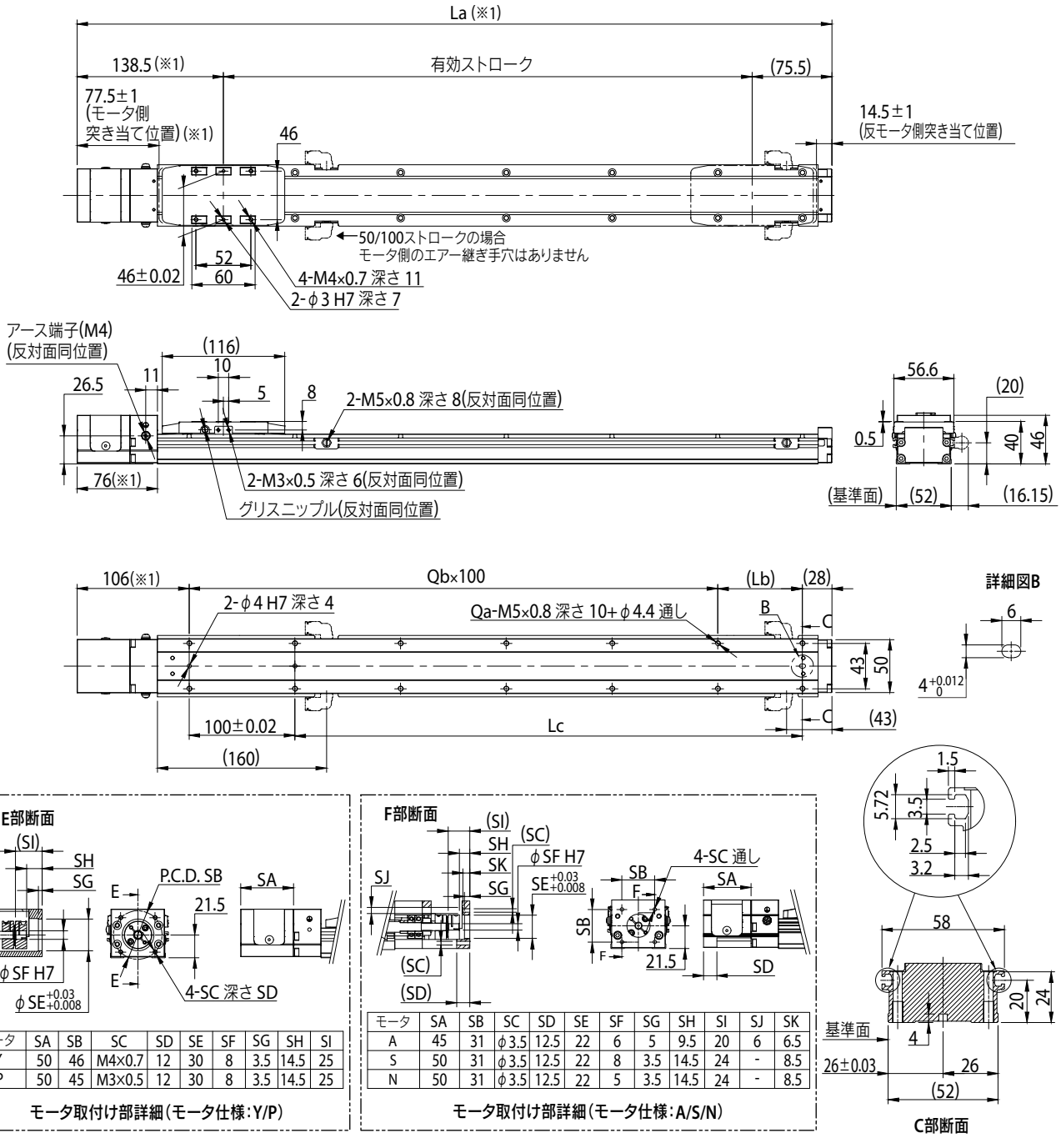
仕様		
	フランジサイズ	□ 42

モータ仕様	メーカー名	型式
A	オリエンタルモータ（株）	AZM46
		ARM46
		RKS54
S	オリエンタルモータ（株）	AZM48
N	NEMA規格	NEMA17

※ NEMA規格モータは、メーカーにより寸法が異なる場合があるためご注意ください。
※ モータ仕様：A/S/Nについては折曲げ専用部品の使用はできません。

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。

LBFS05　ストレートタイプ (S)



モータ	SA	SB	SC	SD	SE	SF	SG	SH	SI
Y	50	46	M4×0.7	12	30	8	3.5	14.5	25
P	50	45	M3×0.5	12	30	8	3.5	14.5	25

モータ取付け部詳細(モータ仕様:Y/P)

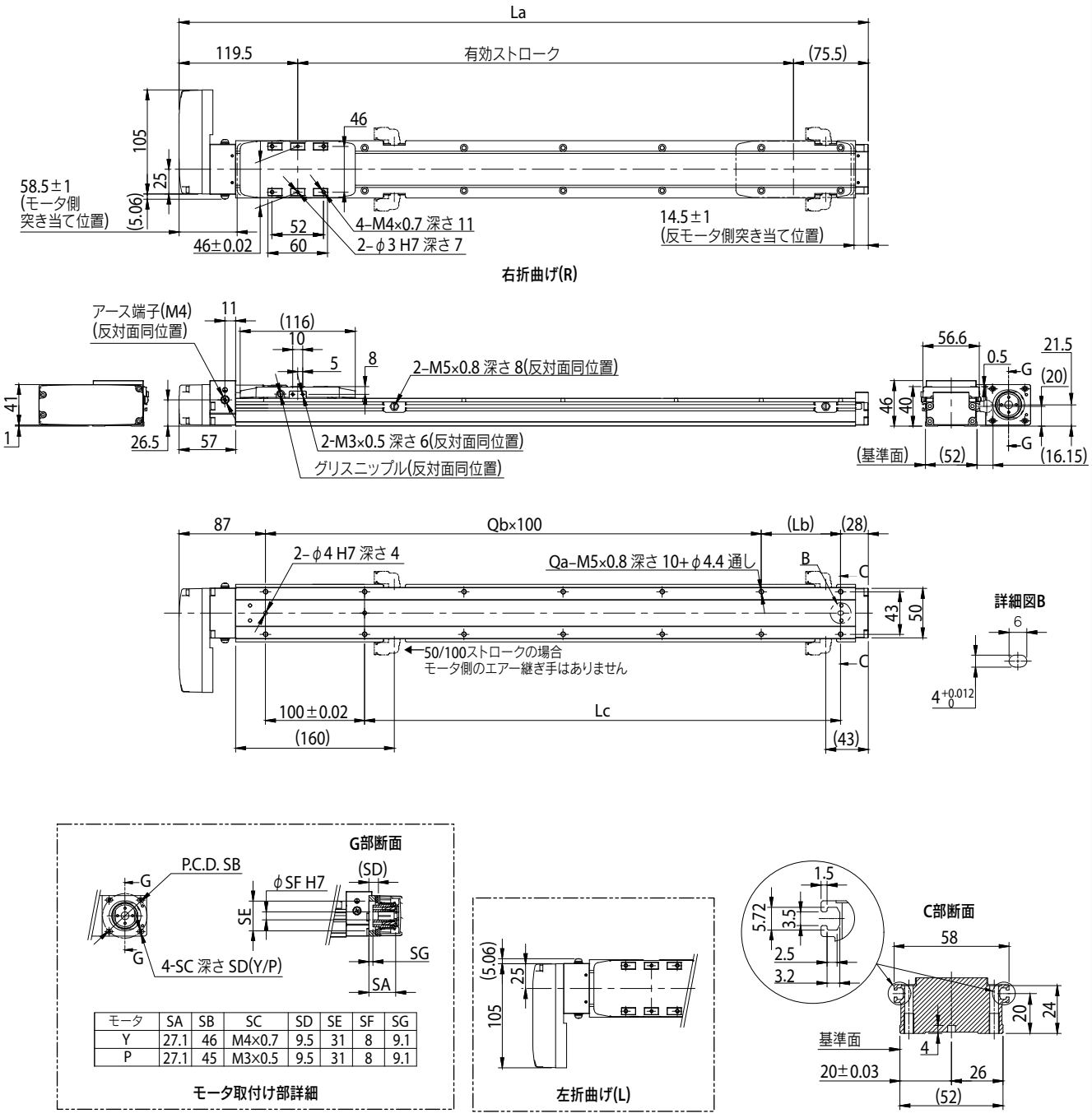
モータ	SA	SB	SC	SD	SE	SF	SG	SH	SI	SJ	SK
A	45	31	φ3.5	12.5	22	6	5	9.5	20	6	6.5
S	50	31	φ3.5	12.5	22	8	3.5	14.5	24	-	8.5
N	50	31	φ3.5	12.5	22	5	3.5	14.5	24	-	8.5

モータ取付け部詳細(モータ仕様:A/S/N)

※1. モータ仕様:Aの場合、表記寸法の《-5mm》となります。詳細は仕様表をご参照ください。
注. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M4×0.7>は、首下長さ≪35mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M5×0.8>は、首下長さ≪架台の厚さ+10mm以下≫を推奨します。
注. 給脂用先端ノズル(推奨)　部品番号:KFU-M3861-00

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		264	314	364	414	464	514	564	614	664	714	764	814	864	914	964	1014
Lb		30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80
Lc		30	80	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
本体質量(kg)		0.93	1.17	1.42	1.66	1.9	2.15	2.39	2.63	2.88	3.12	3.36	3.6	3.85	4.09	4.33	4.58
最高速度 (mm/sec)	リード20	1200													780	720	600
	速度設定	-													65%	60%	50%
	リード12	800											680	560	480	400	360
	速度設定	-											85%	70%	60%	50%	45%
	リード6	400											340	280	240	200	180
	速度設定	-											85%	70%	60%	50%	45%
	リード2	120											102	90	78	66	60
	速度設定	-											85%	75%	65%	55%	50%

LBFS05　折曲げタイプ（R/L）



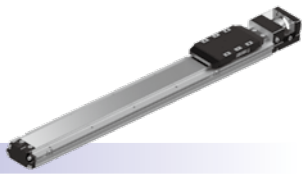
モータ	SA	SB	SC	SD	SE	SF	SG
Y	27.1	46	M4×0.7	9.5	31	8	9.1
P	27.1	45	M3×0.5	9.5	31	8	9.1

注. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行って下さい。詳細はマニュアルをご参照下さい。
注. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M4×0.7＞は、首下長さ≪35mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M5×0.8＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋10mm以下≫を推奨します。
注. 給脂用先端ノズル（推奨）　部品番号：KFU-M3861-00

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		245	295	345	395	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995
Lb		30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80
Lc		30	80	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
本体質量(kg)		0.84	1.01	1.17	1.34	1.51	1.68	1.84	2.01	2.18	2.35	2.51	2.68	2.85	3.02	3.18	3.35
最高速度 (mm/sec)	リード20	1200													780	720	600
	速度設定	-													65%	60%	50%
	リード12	800											680	560	480	400	360
	速度設定	-											85%	70%	60%	50%	45%
	リード6	400											340	280	240	200	180
	速度設定	-											85%	70%	60%	50%	45%
	リード2	120											102	90	78	66	60
	速度設定	-											85%	75%	65%	55%	50%

LBFS06

Basicモデル　● モータレス単軸アクチュエータ　● 低床タイプ



■ 注文型式

LBFS06 - □ - □ - □ - □

本体	リード指定	形状	モータ仕様	ストローク
	20：20mm 12：12mm 6：6mm	S：ストレート R：右折曲げ L：左折曲げ	Y：Y仕様(下記参照) P：P仕様(下記参照) A：A仕様(下記参照) S：S仕様(下記参照) N：N仕様(下記参照)	50～800 (50 mmピッチ)

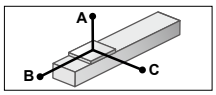
【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。

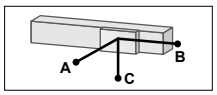
■ 基本仕様

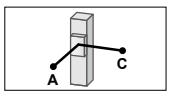
適合モータ		100 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		転造ボールねじ φ10（C7級）		
ボールネジリード		20 mm	12 mm	6 mm
最高速度※2（相当）		1333 mm/sec	800 mm/sec	400 mm/sec
最大可搬質量※3	水平	18 kg	30 kg	45 kg
	垂直	6 kg	9 kg	12 kg
定格推力※3（相当）		85 N	142 N	285 N
ストローク		50 mm～800 mm（50 mmピッチ）		
全直	ストレート	ST + 240.5 mm		
	折曲げ	ST + 224 mm		
本体最大断面外形		W 65 mm x H 44 mm		
動的許容モーメント（MY,MP,MR）		40.6 / 40.6 / 60.2		
クリーン度※4		ISO CLASS4（ISO14644-1）相当		
吸引量エアー※5		80 N ℓ / min～		
使用環境温度、湿度		0～40℃、35～80% RH（結露なきこと）		
露点温度※6 ※7		-80℃ Dp(DewPoint)		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。折曲げ仕様は±0.01。
※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(A)mm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)
(A)：リード20の場合650mm、リード6,12の場合550mm
※3. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※4. 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1,000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※6. R:右折曲げ、L:左折曲げを選択した場合、低露点環境では使用できません。
※7. 低露点環境ではロボットケーブルは固定ケーブルとしてのみ使用ください。可動ケーブルとしては使用できません。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.202 をご参照ください。

■ 許容オーバーハング量※







LBFS06-20

水平使用時 （単位：mm）

	A	B	C
6kg	471	255	226
12kg	299	117	112
18kg	267	79	81

壁面取付使用時 （単位：mm）

	A	B	C
6kg	226	255	471
12kg	112	117	299
18kg	81	79	267

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
3kg	477	477
6kg	255	255

LBFS06-12

水平使用時 （単位：mm）

	A	B	C
10kg	1055	201	245
20kg	618	90	111
30kg	457	54	68

壁面取付使用時 （単位：mm）

	A	B	C
10kg	245	201	1055
20kg	111	90	618
30kg	68	54	457

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
5kg	429	429
9kg	218	218

LBFS06-6

水平使用時 （単位：mm）

	A	B	C
15kg	1830	152	213
30kg	1016	65	92
45kg	691	37	52

壁面取付使用時 （単位：mm）

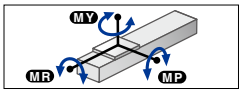
	A	B	C
15kg	213	152	1830
30kg	92	65	1016
45kg	52	37	691

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
6kg	429	429
12kg	215	215

※ 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500 mm。

■ 静的許容モーメント



（単位：N・m）

MY	MP	MR
99	99	176

■ 適合モータ

● 適合サーボモータ

仕様		
	フランジサイズ	□ 40
	モータ出力	100 W

※ *マークの付いた型式についてはモータ出力が異なりますが、取り付けは可能です。

モータ仕様	メーカー名	型式
Y	(株)安川電機	SGMJV-01
		SGM7J-01
		SGMXJ-01
	(株)キーエンス	SV-□010
		SV2-□010
		SV3-□010
	三菱電機(株)	HG-KR13
		HK-KT13
		HK-MT13
	オムロン(株)	R88M-K10030
		R88M-1M10030
	パナソニック(株)	MHMF01
		MHMG01
	山洋電気(株)	R2□A04010
	多摩川精機(株)	TSM3104
		TSM4154
		TSM4164
Y	デルタ電子(株)	ECM-A3L-C□20401
	ファナック(株)	βiS0.3/5000
	Siemens	1FK2102-1AG
		1FL6024-2AF
	Schneider	BCH2MB013
	Beckhoff	AM3012C*
	Allen-Bradley	TLY-A130*
	Kingservo	KSMA01LI□S
		KSMA01LG
P	パナソニック(株)	MSMF01

● 適合ステッピングモータ

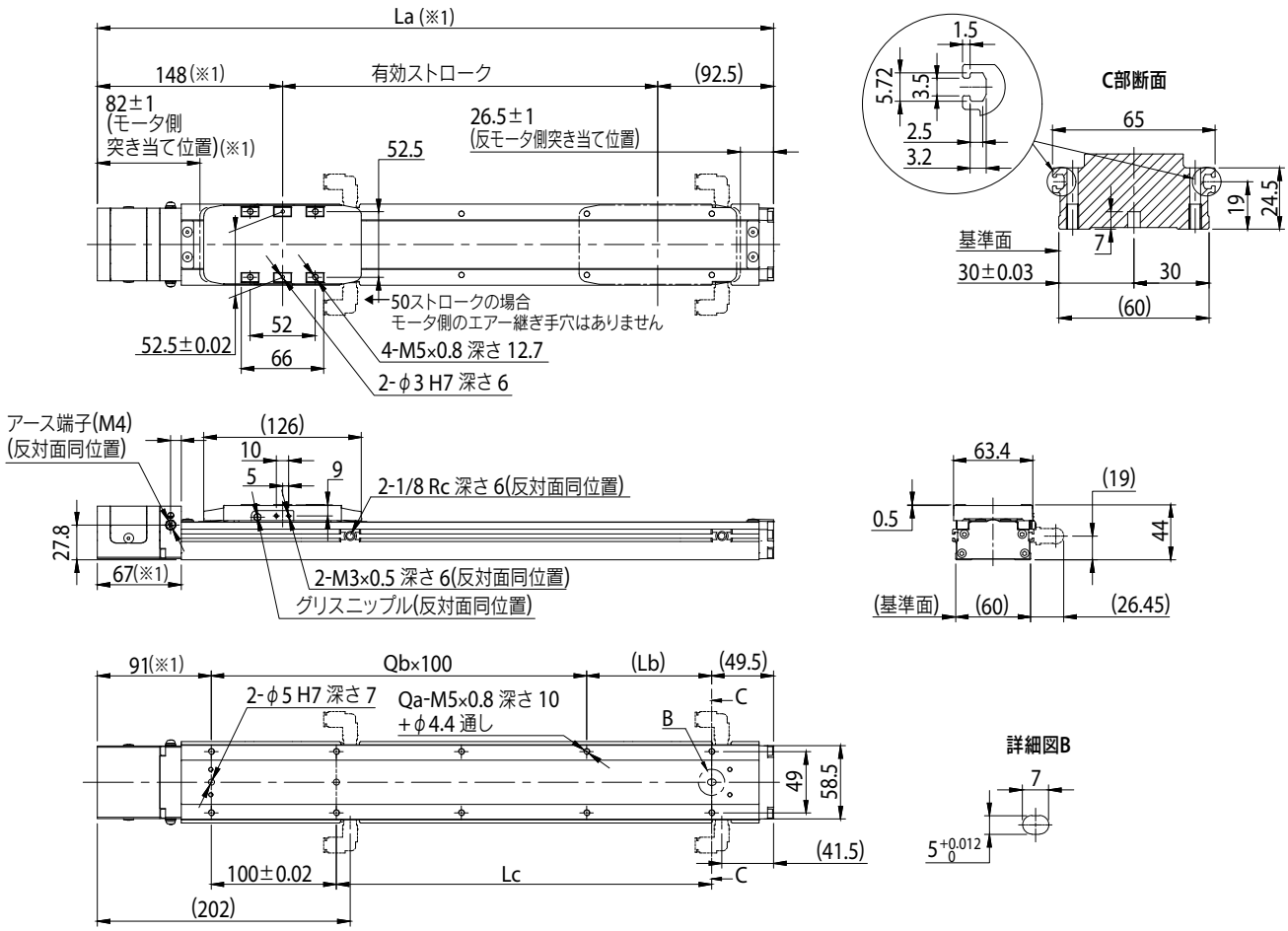
仕様		
	フランジサイズ	□ 42

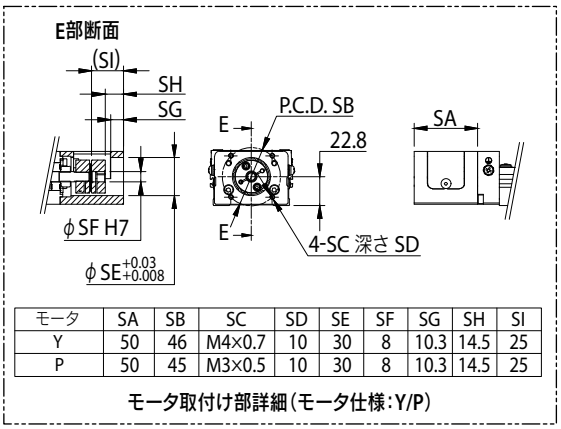
モータ仕様	メーカー名	型式
A	オリエンタルモータ(株)	AZM46
		ARM46
		RKS54
S	オリエンタルモータ(株)	AZM48
N	NEMA規格	NEMA17

※ NEMA規格モータは、メーカーにより寸法が異なる場合があるためご注意ください。
※ モータ仕様：A/S/Nについては折曲げ専用部品の使用はできません。

▶ 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。

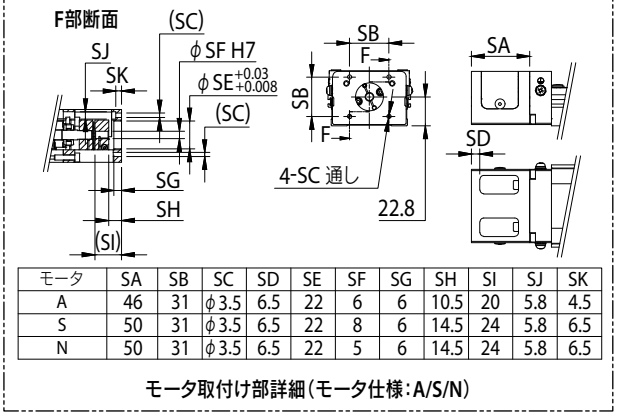
LBFS06　ストレートタイプ（S）





モータ	SA	SB	SC	SD	SE	SF	SG	SH	SI
Y	50	46	M4×0.7	10	30	8	10.3	14.5	25
P	50	45	M3×0.5	10	30	8	10.3	14.5	25

モータ取付け部詳細（モータ仕様：Y/P）



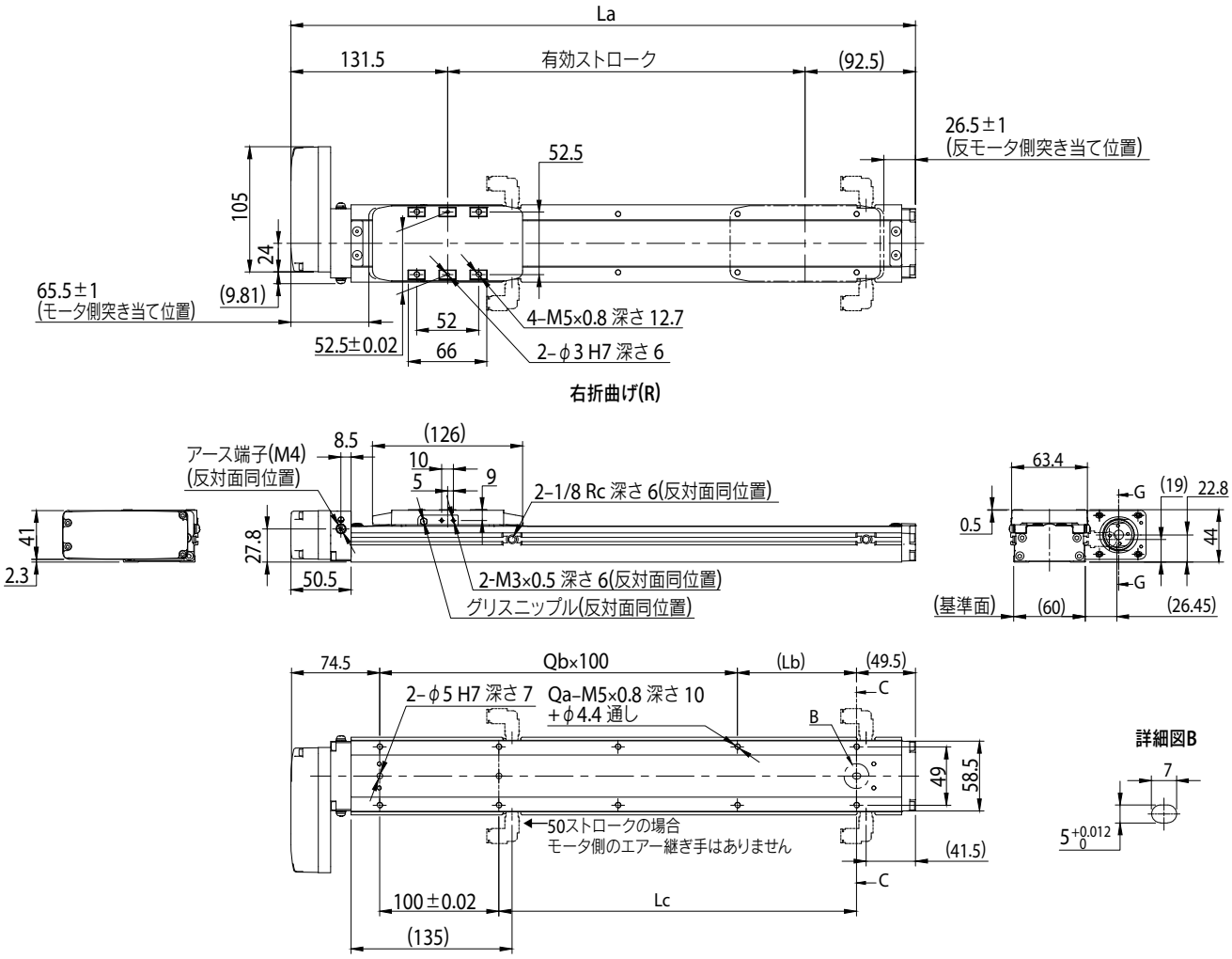
モータ	SA	SB	SC	SD	SE	SF	SG	SH	SI	SJ	SK
A	46	31	φ3.5	6.5	22	6	6	10.5	20	5.8	4.5
S	50	31	φ3.5	6.5	22	8	6	14.5	24	5.8	6.5
N	50	31	φ3.5	6.5	22	5	6	14.5	24	5.8	6.5

モータ取付け部詳細（モータ仕様：A/S/N）

※1. モータ仕様：Aの場合、表記寸法の《-4mm》となります。詳細は仕様表をご参照ください。
注. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M4×0.7＞は、首下長さ≪35mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M5×0.8＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋10mm以下≫を推奨します。
注. 給脂用先端ノズル（推奨）　部品番号：KFU-M3861-00

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		290.5	340.5	390.5	440.5	490.5	540.5	590.5	640.5	690.5	740.5	790.5	840.5	890.5	940.5	990.5	1040.5
Lb		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Lc		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
本体質量（kg）		1.61	1.77	1.92	2.08	2.24	2.39	2.55	2.70	2.86	3.02	3.17	3.33	3.48	3.64	3.80	3.96
最高速度（mm/sec）	リード20	1333												933	733	667	533
	速度設定	-												70%	55%	50%	40%
	リード12	800										680	560	480	400	360	320
	速度設定	-										85%	70%	60%	50%	45%	40%
	リード6	400										340	280	240	200	180	160
	速度設定	-										85%	70%	60%	50%	45%	40%

LBFS06　折曲げタイプ（R/L）



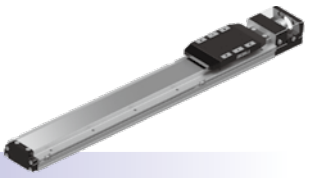
モータ	SA	SB	SC	SD	SE	SF	SG
Y	26.1	46	M4×0.7	7.5	31	8	8.1
P	26.1	45	M3×0.5	7.5	31	8	8.1

注. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行って下さい。詳細はマニュアルをご参照下さい。
注. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M4×0.7＞は、首下長さ≪35mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M5×0.8＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋10mm以下≫を推奨します。
注. 給脂用先端ノズル（推奨）　部品番号：KFU-M3861-00

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		274	324	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024
Lb		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Lc		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
本体質量(kg)		1.90	2.04	2.18	2.32	2.46	2.60	2.74	2.88	3.02	3.16	3.30	3.44	3.58	3.72	3.86	4.00
最高速度 (mm/sec)	リード20	1333												933	733	667	533
	速度設定	-												70%	55%	50%	40%
	リード12	800										680	560	480	400	360	320
	速度設定	-										85%	70%	60%	50%	45%	40%
	リード6	400										340	280	240	200	180	160
	速度設定	-										85%	70%	60%	50%	45%	40%

LBFS07

Basicモデル ● モータレス単軸アクチュエータ ● 低床タイプ



注文型式

LBFS07 - □ - □ - □ - □

本体	リード指定	形状	モータ仕様	ストローク
LBFS07	20：20mm 10：10mm 5：5mm	S：ストレート R：右折曲げ L：左折曲げ	Y：Y仕様(下記参照) P：P仕様(下記参照) A：A仕様(下記参照) S：S仕様(下記参照) N：N仕様(下記参照)	50～1050 (50 mmピッチ)

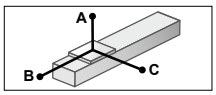
【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。

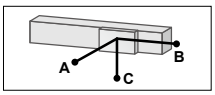
基本仕様

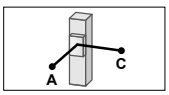
適合モータ		100 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		転造ボールねじΦ12（C7級）		
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2（相当）		1333 mm/sec	666 mm/sec	333 mm/sec
最大可搬質量※3	水平	25 kg	45 kg	85 kg
	垂直	4 kg	10 kg	16 kg
定格推力※3（相当）		84 N	169 N	339 N
ストローク		50 mm～1050 mm（50 mmピッチ）		
全直	ストレート	ST + 241 mm		
	折曲げ	ST + 224 mm		
本体最大断面外形		W 75 mm x H 48 mm		
動的許容モーメント（MY,MP,MR）		50.4 / 50.4 / 79.4		
クリーン度※4		ISO CLASS4（SO14644-1）相当		
吸引量エアー※5		80 Nℓ / min～		
使用環境温度、湿度		0～40℃、35～80% RH（結露なきこと）		
露点温度 ※6 ※7		-80℃ Dp(DewPoint)		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。折曲げ仕様は±0.01。
※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550mm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）
※3. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※4. 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1,000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※6. R:右折曲げ、L:左折曲げを選択した場合、低露点環境では使用できません。
※7. 低露点環境ではロボットケーブルは固定ケーブルとしてのみ使用ください。可動ケーブルとしては使用できません。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.204 をご参照ください。

許容オーバーハング量※







LBFS07-20

水平使用時 （単位：mm）

	A	B	C
10kg	1330	239	290
18kg	955	129	166
25kg	800	89	118

壁面取付使用時 （単位：mm）

	A	B	C
10kg	290	239	1330
18kg	166	129	955
25kg	118	89	800

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
2kg	1275	1275
4kg	653	653

LBFS07-10

水平使用時 （単位：mm）

	A	B	C
15kg	1199	169	228
30kg	561	73	98
45kg	339	41	55

壁面取付使用時 （単位：mm）

	A	B	C
15kg	228	169	1199
30kg	98	73	561
45kg	55	41	339

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
5kg	571	571
10kg	287	287

LBFS07-5

水平使用時 （単位：mm）

	A	B	C
30kg	1187	86	129
60kg	565	31	47
85kg	344	15	23

壁面取付使用時 （単位：mm）

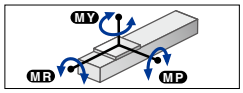
	A	B	C
30kg	129	86	1187
60kg	47	31	565
85kg	35	23	485

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
8kg	412	412
16kg	206	206

※ 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500 mm。

静的許容モーメント



（単位：N・m）

MY	MP	MR
130	130	278

適合モータ

● 適合サーボモータ

仕様		
	フランジサイズ	□ 40
	モータ出力	100 W

※ *マークの付いた型式についてはモータ出力が異なりますが、取り付けは可能です。

モータ仕様	メーカー名	型式
Y	（株）安川電機	SGMJV-01
		SGM7J-01
		SGMXJ-01
	（株）キーエンス	SV-□010
		SV2-□010
		SV3-□010
	三菱電機（株）	HG-KR13
		HK-KT13
		HK-MT13
	オムロン（株）	R88M-K10030
		R88M-1M10030
	パナソニック（株）	MHMF01
		MHMG01
	山洋電気（株）	R2□A04010
	多摩川精機（株）	TSM3104
		TSM4154
		TSM4164
Y	デルタ電子(株)	ECM-A3L-C□20401
	ファナック（株）	βiS0.3/5000
	Siemens	1FK2102-1AG
		1FL6024-2AF
	Schneider	BCH2MB013
	Beckhoff	AM3012C*
	Allen-Bradley	TLY-A130*
	Kingservo	KSMA01LI□S
		KSMA01LG
P	パナソニック（株）	MSMF01

● 適合ステッピングモータ

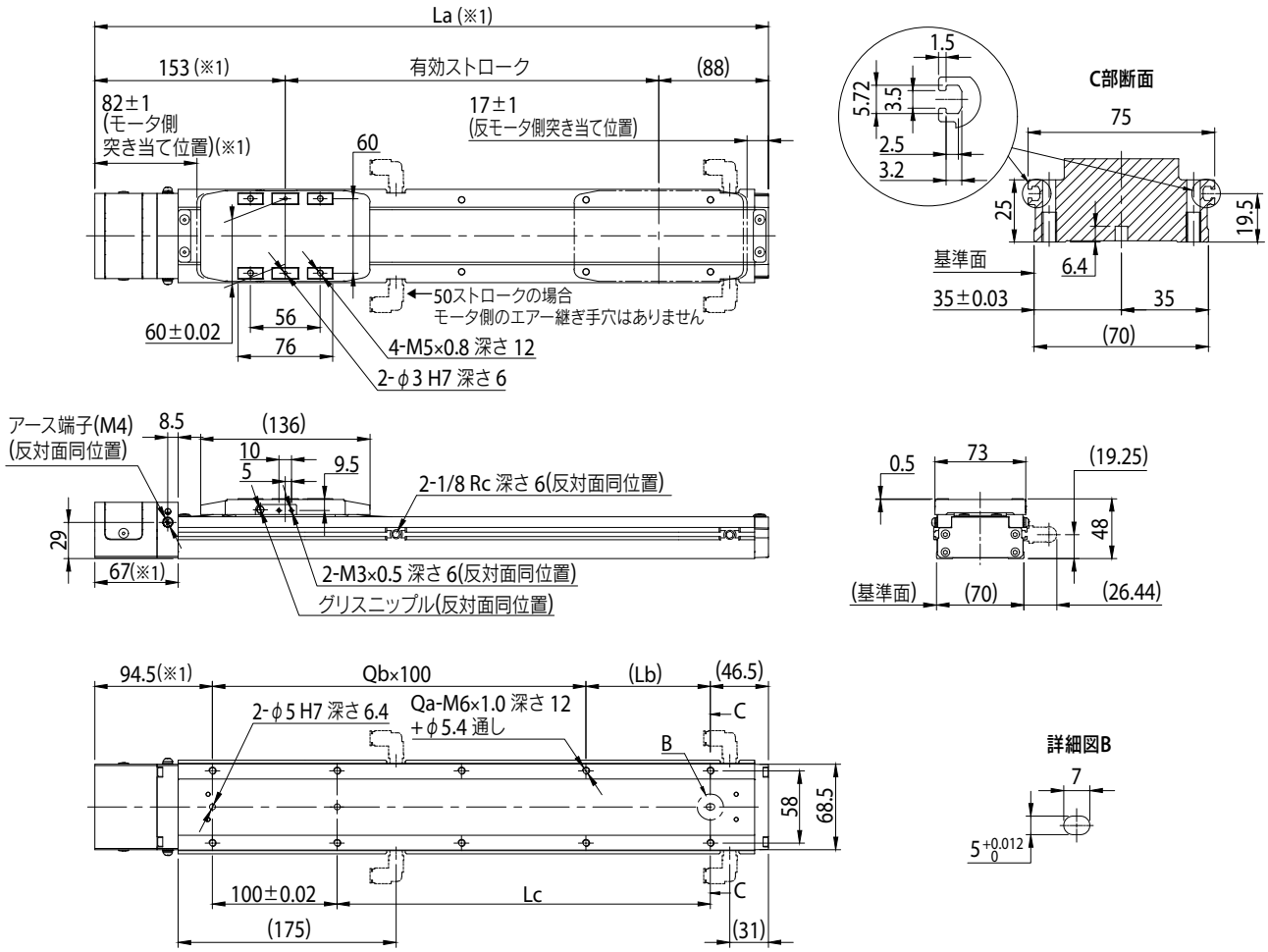
仕様		
	フランジサイズ	□ 42

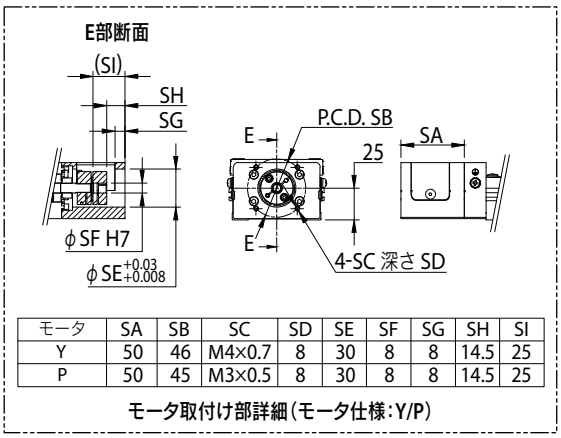
モータ仕様	メーカー名	型式
A	オリエンタルモータ（株）	AZM46
		ARM46
		RKS54
S	オリエンタルモータ（株）	AZM48
N	NEMA規格	NEMA17

※ NEMA規格モータは、メーカーにより寸法が異なる場合があるためご注意ください。
※ モータ仕様：A/S/Nについては折曲げ専用部品の使用はできません。

▶ 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。

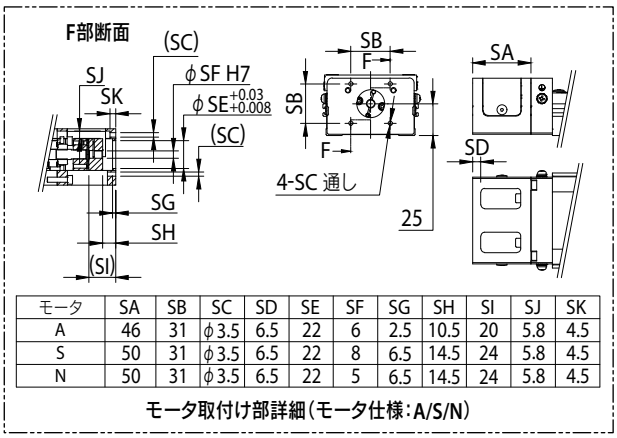
LBFS07　ストレートタイプ (S)





モータ	SA	SB	SC	SD	SE	SF	SG	SH	SI
Y	50	46	M4×0.7	8	30	8	8	14.5	25
P	50	45	M3×0.5	8	30	8	8	14.5	25

モータ取付け部詳細(モータ仕様:Y/P)



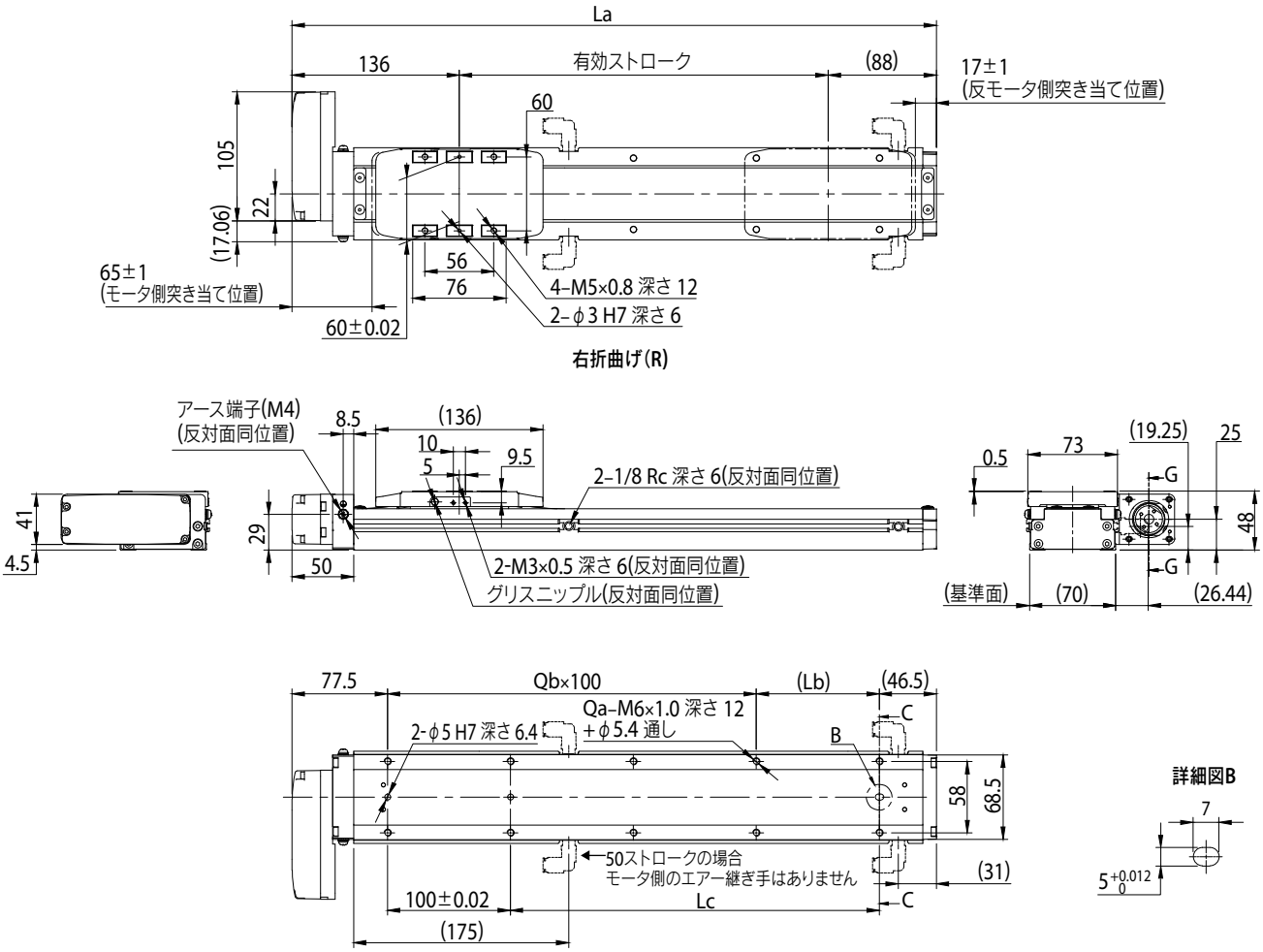
モータ	SA	SB	SC	SD	SE	SF	SG	SH	SI	SJ	SK
A	46	31	φ3.5	6.5	22	6	2.5	10.5	20	5.8	4.5
S	50	31	φ3.5	6.5	22	8	6.5	14.5	24	5.8	4.5
N	50	31	φ3.5	6.5	22	5	6.5	14.5	24	5.8	4.5

モータ取付け部詳細(モータ仕様:A/S/N)

※1. モータ仕様:Aの場合、表記寸法の《-4mm》となります。詳細は仕様表をご参照ください。
注. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M5×0.8>は、首下長さ≪35mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪架台の厚さ+12mm以下≫を推奨します。
注. 給脂用先端ノズル(推奨)　部品番号:KFU-M3861-00

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
La		291	341	391	441	491	541	591	641	691	741	791	841	891	941	991	1041	1091	1141	1191	1241	1291
Lb		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
Lc		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
本体質量(kg)		2.26	2.44	2.62	2.80	2.98	3.16	3.34	3.52	3.70	3.88	4.06	4.24	4.42	4.60	4.78	4.96	5.14	5.32	5.50	5.68	5.86
最高速度 (mm/sec)	リード20	1333										1262	1064	932	800	664	600	532	466	400	400	332
	速度設定	-										95%	80%	70%	60%	50%	45%	40%	35%	30%	30%	25%
	リード10	666										632	532	466	400	332	300	266	232	200	200	166
	速度設定	-										95%	80%	70%	60%	50%	45%	40%	35%	30%	30%	25%
	リード5	333										316	266	233	200	166	150	133	116	100	100	83
	速度設定	-										95%	80%	70%	60%	50%	45%	40%	35%	30%	30%	25%

LBFS07　折曲げタイプ（R/L）



モータ	SA	SB	SC	SD	SE	SF	SG
Y	28.1	46	M4×0.7	9	31	8	10.1
P	28.1	45	M3×0.5	9	31	8	10.1

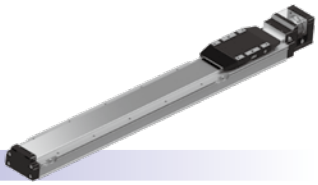
注. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行って下さい。詳細はマニュアルをご参照下さい。
注. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M5×0.8＞は、首下長さ≪35mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M6×1.0＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋12mm以下≫を推奨します。
注. 給脂用先端ノズル（推奨）　部品番号：KFU-M3861-00

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
La		274	324	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024	1074	1124	1174	1224	1274
Lb		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
Lc		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
本体質量(kg)		2.03	2.22	2.41	2.60	2.79	2.98	3.17	3.36	3.55	3.74	3.93	4.12	4.31	4.50	4.69	4.88	5.07	5.26	5.45	5.64	5.83
最高速度 (mm/sec)	リード20	1333										1262	1064	932	800	664	600	532	466	400	400	332
	速度設定	-										95%	80%	70%	60%	50%	45%	40%	35%	30%	30%	25%
	リード10	666										632	532	466	400	332	300	266	232	200	200	166
	速度設定	-										95%	80%	70%	60%	50%	45%	40%	35%	30%	30%	25%
	リード5	333										316	266	233	200	166	150	133	116	100	100	83
	速度設定	-										95%	80%	70%	60%	50%	45%	40%	35%	30%	30%	25%

LBFS08

Basicモデル　● モータレス単軸アクチュエータ

● 低床タイプ



■ 注文型式

LBFS08 - [ ] [ ] [ ] - [ ]

本体	リード指定	形状	モータ仕様	ストローク
	24：24mm 12：12mm 6：6mm	S：ストレート R：右折曲げ L：左折曲げ	Y：Y仕様(下記参照) P：P仕様(下記参照) K：K仕様(下記参照) A：A仕様(下記参照) N：N仕様(下記参照)	50～1250 (50 mmピッチ)

【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。

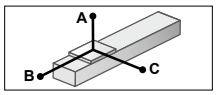
LBFS08 (200W)

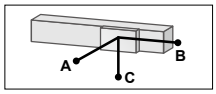
■ 基本仕様

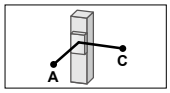
適合モータ		200 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		転造ボールねじ φ14 (C7級)		
ボールネジリード		24 mm	12 mm	6 mm
最高速度※2 (相当)		1440 mm/sec	720 mm/sec	360 mm/sec
最大可搬質量※3	水平	40 kg	80 kg	100 kg
	垂直	8 kg	18 kg	30 kg
定格推力※3 (相当)		142 N	284 N	569 N
ストローク		50 mm～1250 mm (50 mmピッチ)		
全長	ストレート	ST + 287.5 mm		
	折曲げ	ST + 268.5 mm		
本体最大断面外形		W 83 mm × H 56 mm		
動的許容モーメント (MY,MP,MR)		99.4 / 99.4 / 158.3		
クリーン度※4		ISO CLASS4(ISO14644-1)相当		
吸引量エアー※5		130 Nl/min～		
使用環境温度、湿度		0～40 °C, 35～80 %RH (結露なきこと)		
露点温度※6 ※7		-80℃ Dp(DewPoint)		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。折曲げ仕様は±0.01。
※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650mm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)
※3. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※4. 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1,000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※6. R:右折曲げ、L:左折曲げを選択した場合、低露点環境では使用できません。
※7. 低露点環境ではロボットケーブルは固定ケーブルとしてのみ使用ください。可動ケーブルとしては使用できません。
※ 加速度/減速度はP.206 をご参照ください。

■ 許容オーバーハング量※







LBFS08-24(200W)

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
15kg	505	228	213
25kg	557	154	169
45kg	1089	113	154

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
15kg	213	228	505
25kg	169	154	557
45kg	154	113	1089

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
4kg	810	810
8kg	461	461

LBFS08-12(200W)

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	739	160	208
50kg	531	85	113
80kg	339	43	58

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	208	160	739
50kg	113	85	531
80kg	58	43	339

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
10kg	543	543
18kg	304	304

LBFS08-6(200W)

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	2623	188	284
60kg	1436	81	122
100kg	936	38	57

壁面取付使用時 (単位：mm)

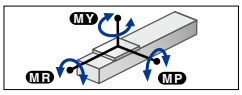
	A	B	C
30kg	284	188	2623
60kg	122	81	1436
100kg	57	38	936

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
15kg	428	428
30kg	214	214

※ 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500 mm。

■ 静的許容モーメント



(単位：N・m)

MY	MP	MR
249	249	393

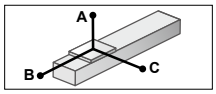
LBFS08 (400W)

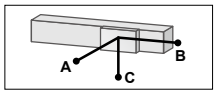
■ 基本仕様

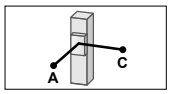
適合モータ		400 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		転造ボールねじ φ14 (C7級)		
ボールネジリード		24 mm	12 mm	6 mm
最高速度※2 (相当)		1440 mm/sec	720 mm/sec	360 mm/sec
最大可搬質量※3	水平	50 kg	95 kg	115 kg
	垂直	15 kg	28 kg	37 kg
定格推力※3 (相当)		289 N	578 N	1156 N
ストローク		50 mm～1250 mm (50 mmピッチ)		
全長	ストレート	ST + 287.5 mm		
	折曲げ	ST + 268.5 mm		
本体最大断面外形		W 83 mm × H 56 mm		
動的許容モーメント (MY,MP,MR)		99.4 / 99.4 / 158.3		
クリーン度※4		ISO CLASS4(ISO14644-1)相当		
吸引量エアー※5		130 Nl/min～		
使用環境温度、湿度		0～40 °C, 35～80 %RH (結露なきこと)		
露点温度※6 ※7		-80℃ Dp(DewPoint)		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。折曲げ仕様は±0.01。
※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650mm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)
※3. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※4. 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1,000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※6. R:右折曲げ、L:左折曲げを選択した場合、低露点環境では使用できません。
※7. 低露点環境ではロボットケーブルは固定ケーブルとしてのみ使用ください。可動ケーブルとしては使用できません。
※ 加速度/減速度はP.208 をご参照ください。

■ 許容オーバーハング量※







LBFS08-24(400W)

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
15kg	407	228	201
30kg	422	121	132
50kg	961	87	121

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
15kg	201	228	407
30kg	128	131	336
50kg	121	87	961

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
8kg	400	400
15kg	240	240

LBFS08-12(400W)

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	616	160	205
60kg	386	66	88
95kg	245	32	43

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	205	160	616
60kg	88	66	386
95kg	43	32	245

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
14kg	386	386
28kg	195	195

LBFS08-6(400W)

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
40kg	1538	134	202
80kg	988	54	81
115kg	702	29	44

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
40kg	202	134	1538
80kg	81	54	988
115kg	44	29	702

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
18kg	356	356
37kg	174	174

※ 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500 mm。

▶ 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。

■ 適合モータ

● 適合サーボモータ

仕様	フランジサイズ	□ 60
	モータ出力	200 W

モータ仕様	メーカー名	型式
Y	(株)安川電機	SGMJV-02
		SGM7J-02
		SGMXJ-02
	(株)キーエンス	SV-□020
		SV2-□020
		SV3-□020
	三菱電機(株)	HG-KR23
		HK-KT23
		HK-MT23
	山洋電気(株)	R2□A06020
	多摩川精機(株)	TSM3202
		TSM4252
		TSM4262
	デルタ電子(株)	ECM-A3L-C□20401
	Siemens	1FL6032-2AF
	Schneider	BCH2LD023
P	オムロン(株)	R88M-K20030
		R88M-1M20030
	パナソニック(株)	MSMF02
		MHMF02
		MHMG-022
K	Kingservo	KSMA02LI
		KSMA02LG

● 適合ステッピングモータ

仕様	フランジサイズ	□ 60

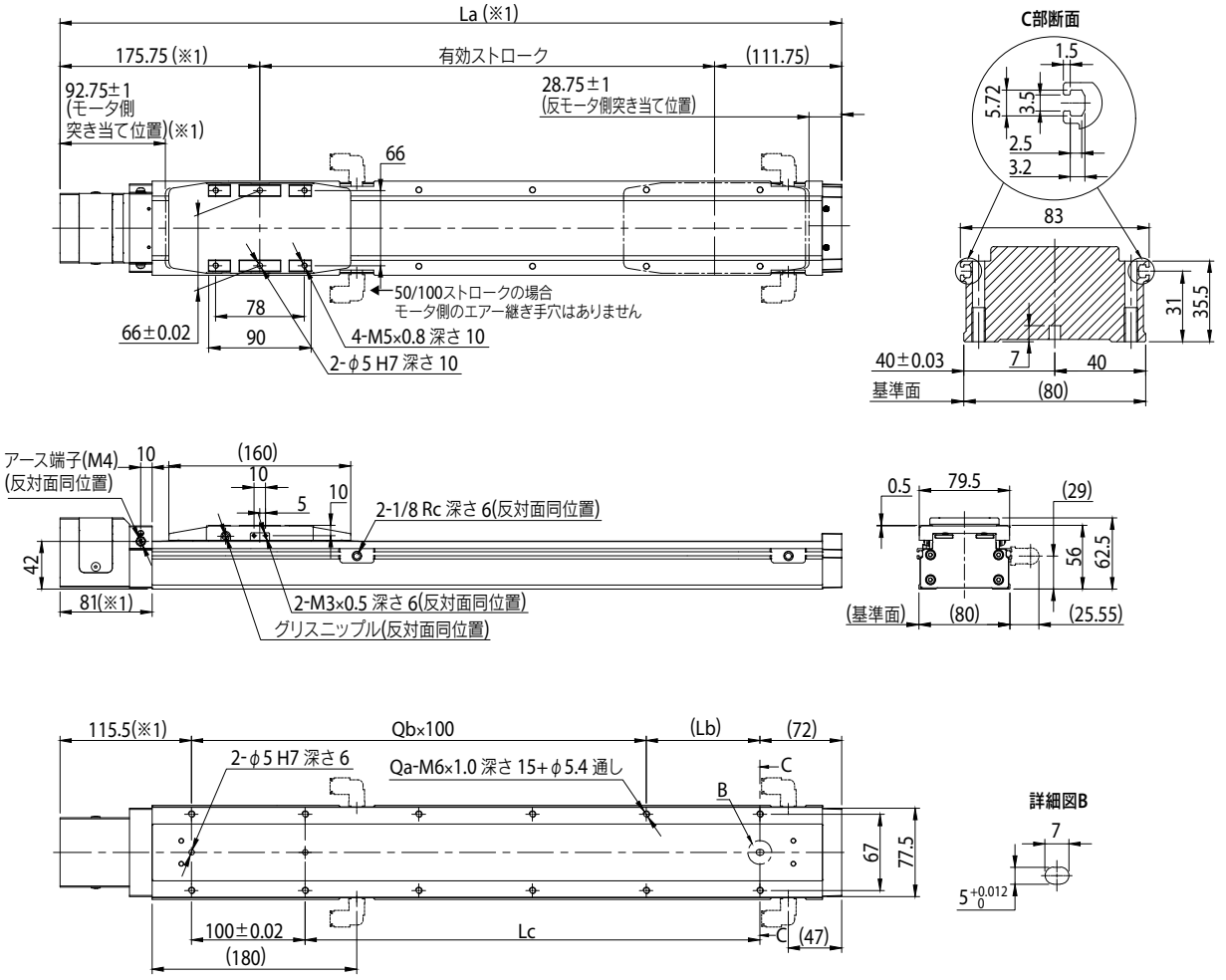
モータ仕様	メーカー名	型式
A	オリエンタルモータ(株)	AZM66
		AZM69
		ARM66
		ARM69
		RKS56
N	NEMA規格	NEMA23

※ NEMA規格モータは、メーカーにより寸法が異なる場合があるためご注意ください。
※ モータ仕様: A/Nについては折曲げ専用部品の使用はできません。

仕様	フランジサイズ	□ 60
	モータ出力	400 W

モータ仕様	メーカー名	型式
Y	(株)安川電機	SGMJV-04
		SGM7J-04
		SGMXJ-04
	(株)キーエンス	SV-□040
		SV2-□040
		SV3-□040
	三菱電機(株)	HG-KR43
		HK-KT43
		HK-MT43
	山洋電気(株)	R2□A06040
	多摩川精機(株)	TSM3204
		TSM4254
		TSM4264
	デルタ電子(株)	ECM-A3H-C□20604
	Siemens	1FL6034-2AF
	Schneider	BCH2LD043
	ファナック(株)	βiS1/6000-B
K	Kingservo	KSMA04LI
		KSMA04LG
	オムロン(株)	R88M-K40030
		R88M-1M40030
	パナソニック(株)	MSMF04
		MHMF04
		MHMG-042

LBFS08　ストレートタイプ (S)



モータ	SA	SB	SC	SD	SE	SF	SG	SH	SI
Y	61	70	M5×0.8	16	50	14	5	15	30
P	61	70	M4×0.7	16	50	11	5	15	30
K	61	70	M4×0.7	16	50	14	5	15	30

モータ取付け部詳細(モータ仕様:Y/P/K)

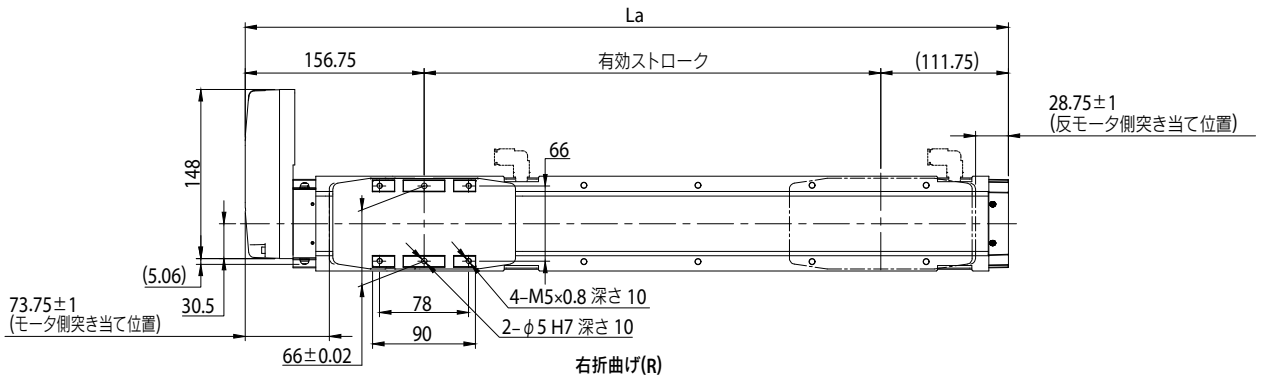
モータ	SA	SB	SC	SD	SE	SF	SG	SH	SI	SJ
A	56	50	M4×0.7	10	36	10	14	13.6	24	10
N	54	47.14	M4×0.7	8	38.15	6.35	12	11.6	20.6	8

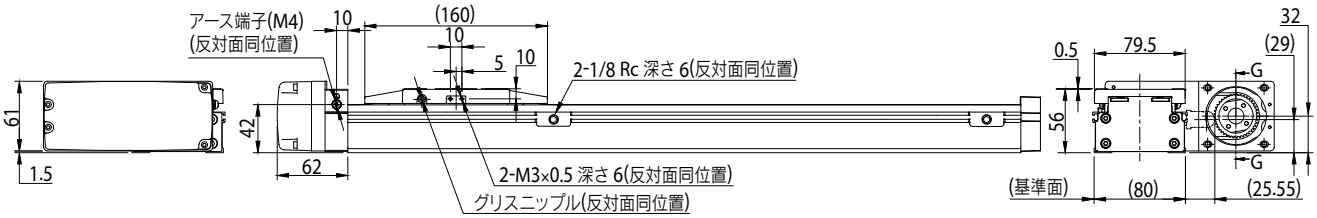
モータ取付け部詳細(モータ仕様:A/N)

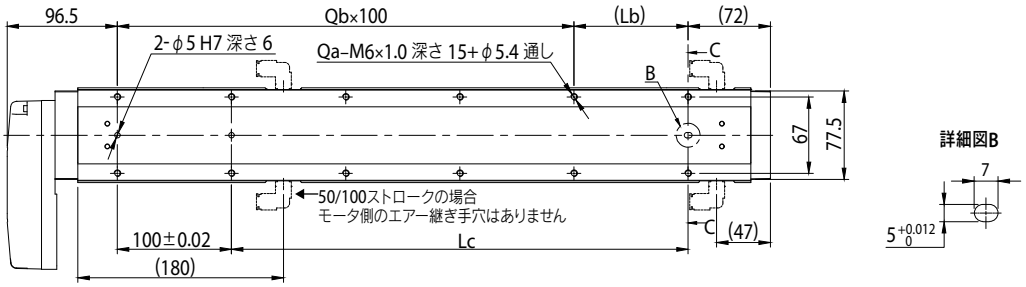
※1. モータ仕様:Aの場合は表記寸法の《-5mm》となります。詳細は仕様表をご参照ください。
注. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M5×0.8>は、首下長さ≪45mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪架台の厚さ+15mm以下≫を推奨します。
注. 給脂用先端ノズル(推奨)　部品番号:KFU-M3861-00

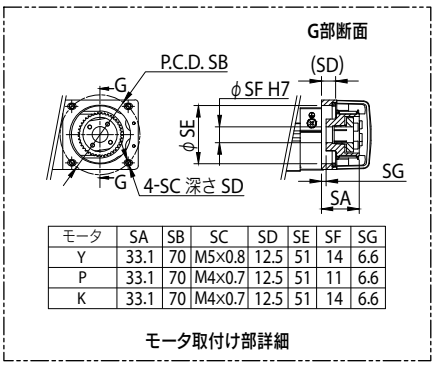
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La		337.5	387.5	437.5	487.5	537.5	587.5	637.5	687.5	737.5	787.5	837.5	887.5	937.5	987.5	1037.5	1087.5	1137.5	1187.5	1237.5	1287.5	1337.5	1387.5	1437.5	1487.5	1537.5
Lb		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
Lc		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13
本体質量(kg)		3.25	3.52	3.79	4.06	4.33	4.60	4.87	5.14	5.41	5.68	5.95	6.22	6.49	6.76	7.02	7.29	7.56	7.83	8.10	8.37	8.64	8.91	9.18	9.45	9.72
最高速度 (mm/sec)	リード24	1440												1224	1080	936	864	792	720	648	576	512	432	432	360	360
	速度設定	-												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	36%	30%	30%	25%	25%
	リード12	720												612	540	468	432	396	360	324	288	256	216	216	180	180
	速度設定	-												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	36%	30%	30%	25%	25%
	リード6	360												306	270	234	216	198	180	162	144	126	108	108	90	90
	速度設定	-												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	30%	25%	25%

LBFS08　折曲げタイプ（R/L）

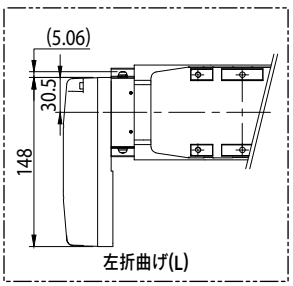


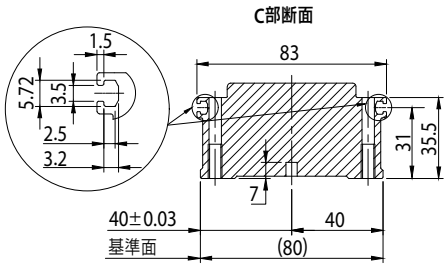






モータ	SA	SB	SC	SD	SE	SF	SG
Y	33.1	70	M5×0.8	12.5	51	14	6.6
P	33.1	70	M4×0.7	12.5	51	11	6.6
K	33.1	70	M4×0.7	12.5	51	14	6.6



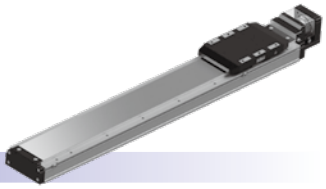


注. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行って下さい。詳細はマニュアルをご参照下さい。
注. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M5×0.8＞は、首下長さ≪45mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M6×1.0＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋15mm以下≫を推奨します。
注. 給脂用先端ノズル（推奨）　部品番号：KFU-M3861-00

有効ストローク		50	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		318.5	368.5	418.5	468.5	518.5	568.5	618.5	668.5	718.5	768.5	818.5	868.5	918.5	968.5	1018.5	1068.5	1118.5	1168.5	1218.5	1268.5	1318.5	1368.5	1418.5	1468.5	1518.5
Lb		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
Lc		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13
本体質量(kg)		3.06	3.35	3.63	3.92	4.21	4.50	4.78	5.07	5.36	5.65	5.93	6.22	6.51	6.80	7.08	7.37	7.66	7.95	8.23	8.52	8.81	9.10	9.38	9.67	9.96
最高速度 (mm/sec)	リード24	1440												1224	1080	936	864	792	720	648	576	512	432	432	360	360
	速度設定	-												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	36%	30%	30%	25%	25%
	リード12	720												612	540	468	432	396	360	324	288	256	216	216	180	180
	速度設定	-												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	36%	30%	30%	25%	25%
	リード6	360												306	270	234	216	198	180	162	144	126	108	108	90	90
	速度設定	-												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	30%	25%	25%

LBFS10

Basicモデル ● モータレス単軸アクチュエータ
● 低床タイプ



注文型式

LBFS10 - □ - □ - □ - □

本体	リード指定	形状	モータ仕様	ストローク
	24：24mm 12：12mm 6：6mm	S：ストレート R：右折曲げ L：左折曲げ	Y：Y仕様(下記参照) P：P仕様(下記参照) K：K仕様(下記参照) A：A仕様(下記参照) N：N仕様(下記参照)	50～1250 (50 mmピッチ)

【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。

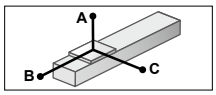
LBFS10（200W）

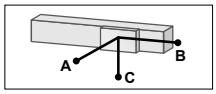
基本仕様

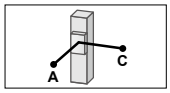
適合モータ		200 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		転造ボールねじ φ14（C7級）		
ボールネジリード		24 mm	12 mm	6 mm
最高速度※2（相当）		1440 mm/sec	720 mm/sec	360 mm/sec
最大可搬質量※3	水平	40 kg	80 kg	100 kg
	垂直	8 kg	18 kg	30 kg
定格推力※3（相当）		142 N	284 N	569 N
ストローク		50 mm～1250 mm（50 mmピッチ）		
全長	ストレート	ST + 297.5 mm		
	折曲げ	ST + 278.5 mm		
本体最大断面外形		W 100.3 mm × H 60 mm		
動的許容モーメント（MY,MP,MR）		132.9 /132.9 / 237.4		
クリーン度※4		ISO CLASS4(ISO14644-1)相当		
吸引量エアー※5		130 Nl/min～		
使用環境温度、湿度		0～40 ℃, 35～80 %RH（結露なきこと）		
露点温度※6 ※7		-80℃ Dp(DewPoint)		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。折曲げ仕様は±0.01。
※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650mm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)
※3. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※4. 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1,000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※6. R:右折曲げ,L:左折曲げを選択した場合、低露点環境では使用できません。
※7. 低露点環境ではロボットケーブルは固定ケーブルとしてのみ使用ください。可動ケーブルとしては使用できません。
※ 加速度/減速度はP.210 をご参照ください。

許容オーバーハング量※







LBFS10-24(200W)

水平使用時 (単位：mm)	A	B	C
15kg	684	308	309
25kg	759	210	251
40kg	1496	156	235

壁面取付使用時 (単位：mm)	A	B	C
15kg	309	308	684
25kg	251	210	759
40kg	235	156	1496

垂直使用時 (単位：mm)	A	C
4kg	1083	1083
8kg	617	617

LBFS10-12(200W)

水平使用時 (単位：mm)	A	B	C
30kg	1000	218	312
50kg	730	118	174
80kg	481	62	92

壁面取付使用時 (単位：mm)	A	B	C
30kg	312	218	1000
50kg	174	118	730
80kg	92	62	481

垂直使用時 (単位：mm)	A	C
10kg	726	726
18kg	406	406

LBFS10-6(200W)

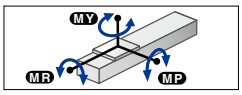
水平使用時 (単位：mm)	A	B	C
30kg	3539	256	434
60kg	1965	112	190
100kg	1326	54	93

壁面取付使用時 (単位：mm)	A	B	C
30kg	434	256	3539
60kg	190	112	1965
100kg	93	54	1326

垂直使用時 (単位：mm)	A	C
15kg	573	573
30kg	287	287

※ 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500 mm。

静的許容モーメント



(単位：N・m)

MY	MP	MR
349	349	625

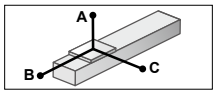
LBFS10（400W）

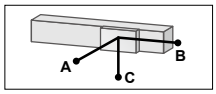
基本仕様

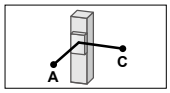
適合モータ		400 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		転造ボールねじ φ14（C7級）		
ボールネジリード		24 mm	12 mm	6 mm
最高速度※2（相当）		1440 mm/sec	720 mm/sec	360 mm/sec
最大可搬質量※3	水平	50 kg	95 kg	115 kg
	垂直	15 kg	28 kg	37 kg
定格推力※3（相当）		289 N	578 N	1156 N
ストローク		50 mm～1250 mm（50 mmピッチ）		
全長	ストレート	ST + 297.5 mm		
	折曲げ	ST + 278.5 mm		
本体最大断面外形		W 100.3 mm × H 60 mm		
動的許容モーメント（MY,MP,MR）		132.9 / 132.9 / 237.4		
クリーン度※4		ISO CLASS4(ISO14644-1)相当		
吸引量エアー※5		130 Nl/min～		
使用環境温度、湿度		0～40 ℃, 35～80 %RH（結露なきこと）		
露点温度※6 ※7		-80℃ Dp(DewPoint)		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。折曲げ仕様は±0.01。
※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650mm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)
※3. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※4. 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1,000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※6. R:右折曲げ,L:左折曲げを選択した場合、低露点環境では使用できません。
※7. 低露点環境ではロボットケーブルは固定ケーブルとしてのみ使用ください。可動ケーブルとしては使用できません。
※ 加速度/減速度はP.212 をご参照ください。

許容オーバーハング量※







LBFS10-24(400W)

水平使用時 (単位：mm)	A	B	C
15	550	308	290
30	579	166	197
50	1330	121	186

壁面取付使用時 (単位：mm)	A	B	C
15	290	308	550
30	189	179	460
50	186	121	1330

垂直使用時 (単位：mm)	A	C
8	713	713
15	321	321

LBFS10-12(400W)

水平使用時 (単位：mm)	A	B	C
30	833	218	305
60	533	93	136
95	354	47	70

壁面取付使用時 (単位：mm)	A	B	C
30	305	218	833
60	136	93	533
95	70	47	354

垂直使用時 (単位：mm)	A	C
14	516	516
28	261	261

LBFS10-6(400W)

水平使用時 (単位：mm)	A	B	C
40	2079	184	311
80	1367	76	129
115	1009	43	74

壁面取付使用時 (単位：mm)	A	B	C
40	311	184	2079
80	129	76	1367
115	74	43	1009

垂直使用時 (単位：mm)	A	C
18	476	476
37	232	232

※ 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500 mm。

▶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。

■ 適合モータ

● 適合サーボモータ

仕様	フランジサイズ	□ 60
	モータ出力	200 W

モータ仕様	メーカー名	型式
Y	(株)安川電機	SGMJV-02
		SGM7J-02
		SGMXJ-02
	(株)キーエンス	SV-□020
		SV2-□020
		SV3-□020
	三菱電機(株)	HG-KR23
		HK-KT23
		HK-MT23
	山洋電気(株)	R2□A06020
	多摩川精機(株)	TSM3202
		TSM4252
		TSM4262
	デルタ電子(株)	ECMA-C10602
	Siemens	1FL6032-2AF
	Schneider	BCH2LD023
P	オムロン(株)	R88M-K20030
		R88M-1M20030
	パナソニック(株)	MSMF02
		MHMF02
		MHMG-022
K	Kingservo	KSMA02LI
		KSMA02LG

● 適合ステッピングモータ

仕様	フランジサイズ	□ 60

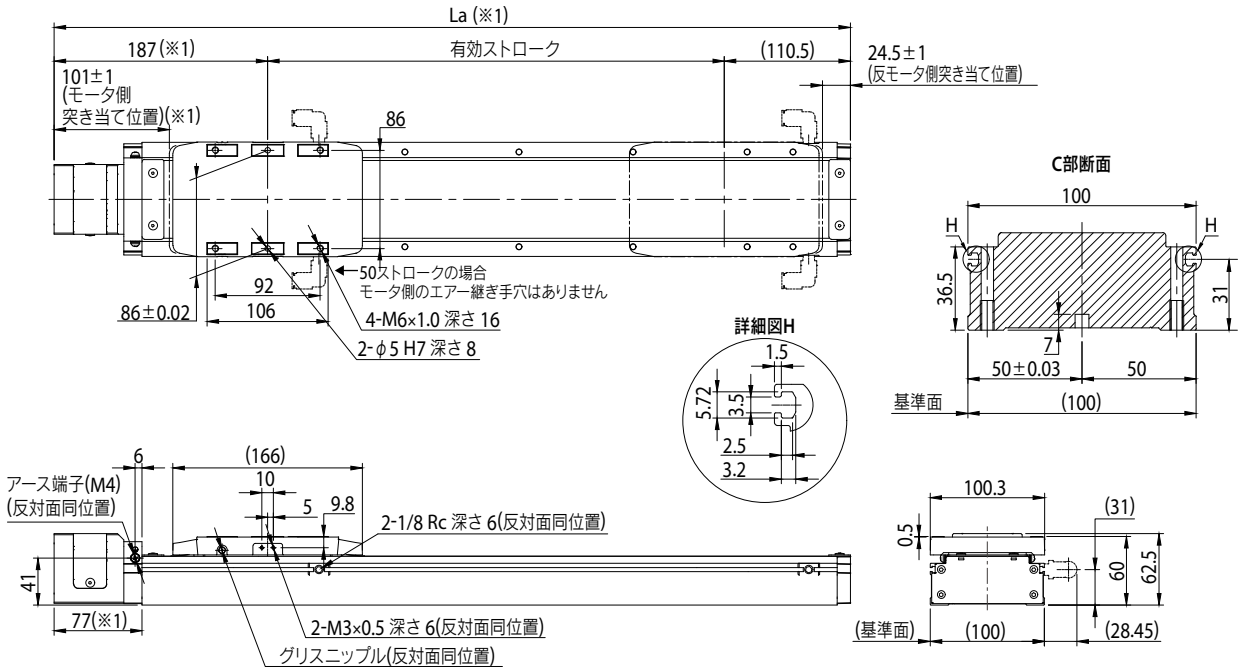
モータ仕様	メーカー名	型式
A	オリエンタルモータ(株)	AZM66
		AZM69
		ARM66
		ARM69
		RKS56
N	NEMA規格	NEMA23

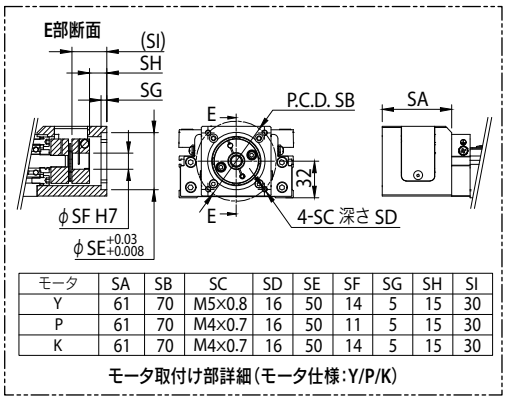
※ NEMA規格モータは、メーカーにより寸法が異なる場合があるためご注意ください。
※ モータ仕様: A/Nについては折曲げ専用部品の使用はできません。

仕様	フランジサイズ	□ 60
	モータ出力	400 W

モータ仕様	メーカー名	型式
Y	(株)安川電機	SGMJV-04
		SGM7J-04
		SGMXJ-04
	(株)キーエンス	SV-□040
		SV2-□040
		SV3-□040
	三菱電機(株)	HG-KR43
		HK-KT43
		HK-MT43
	山洋電気(株)	R2□A06040
	多摩川精機(株)	TSM3204
		TSM4254
		TSM4264
	デルタ電子(株)	ECM-A3H-C□20604
	Siemens	1FL6034-2AF
	Schneider	BCH2LD043
	ファナック(株)	βiS1/6000-B
K	Kingservo	KSMA04LI
		KSMA04LG
	オムロン(株)	R88M-K40030
		R88M-1M40030
	パナソニック(株)	MSMF04
		MHMF04
		MHMG-042

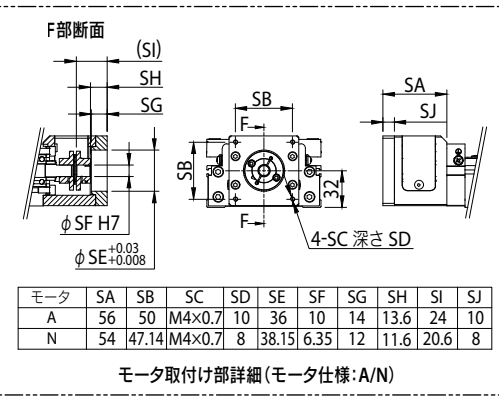
LBFS10　ストレートタイプ (S)





モータ	SA	SB	SC	SD	SE	SF	SG	SH	SI
Y	61	70	M5×0.8	16	50	14	5	15	30
P	61	70	M4×0.7	16	50	11	5	15	30
K	61	70	M4×0.7	16	50	14	5	15	30

モータ取付け部詳細(モータ仕様:Y/P/K)



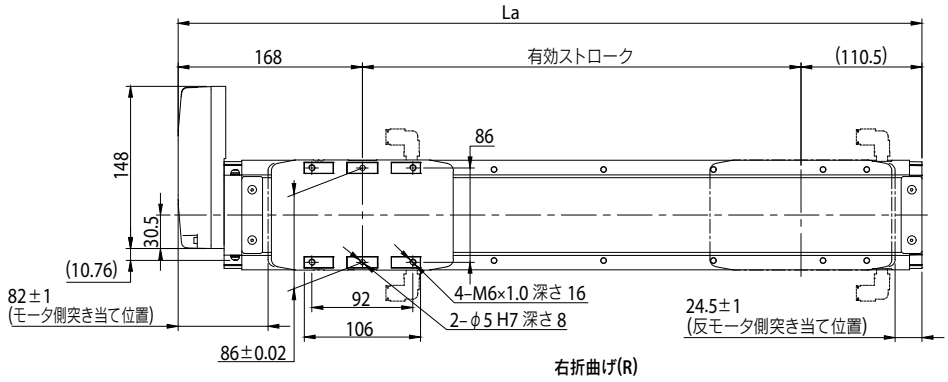
モータ	SA	SB	SC	SD	SE	SF	SG	SH	SI	SJ
A	56	50	M4×0.7	10	36	10	14	13.6	24	10
N	54	47.14	M4×0.7	8	38.15	6.35	12	11.6	20.6	8

モータ取付け部詳細(モータ仕様:A/N)

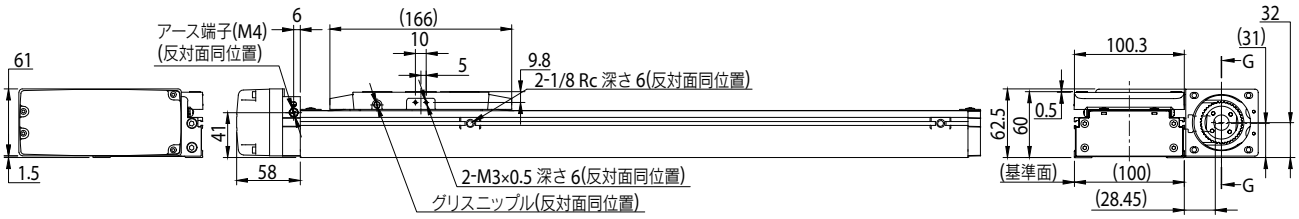
※1. モータ仕様:Aの場合は表記寸法の《-5mm》となります。詳細は仕様表をご参照ください。
注. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M5×0.8>は、首下長さ≪45mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪架台の厚さ＋12mm以下≫を推奨します。
注. 給脂用先端ノズル(推奨)　部品番号:KFU-M3861-00

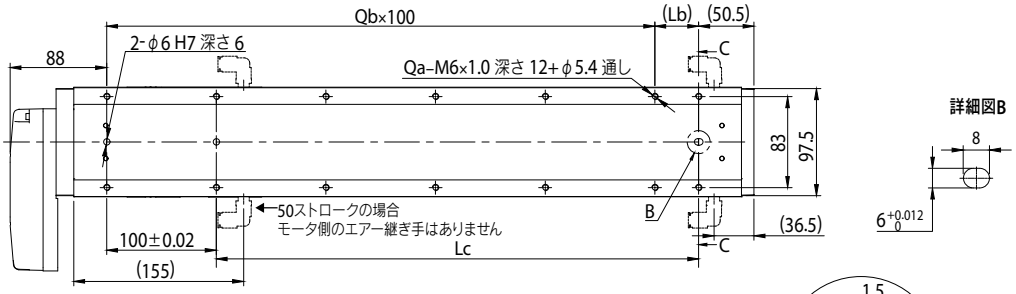
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La		347.5	397.5	447.5	497.5	547.5	597.5	647.5	697.5	747.5	797.5	847.5	897.5	947.5	997.5	1047.5	1097.5	1147.5	1197.5	1247.5	1297.5	1347.5	1397.5	1447.5	1497.5	1547.5
Lb		90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90
Lc		90	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290
Qa		6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
Qb		1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13
本体質量(kg)		3.39	3.70	4.02	4.34	4.66	4.98	5.29	5.61	5.93	6.25	6.57	6.88	7.21	7.53	7.85	8.17	8.49	8.80	9.12	9.44	9.76	10.08	10.39	10.71	11.03
最高速度 (mm/sec)	リード24	1440												1224	1080	936	864	792	720	648	576	512	432	432	360	360
	速度設定	-												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	36%	30%	30%	25%	25%
	リード12	720												612	540	468	432	396	360	324	288	256	216	216	180	180
	速度設定	-												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	36%	30%	30%	25%	25%
	リード6	360												306	270	234	216	198	180	162	144	126	108	108	90	90
	速度設定	-												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	30%	25%	25%

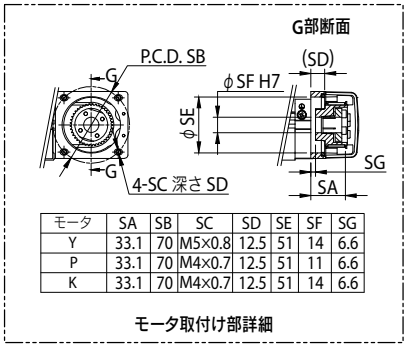
LBFS10　折曲げタイプ（R/L）



右折曲げ(R)

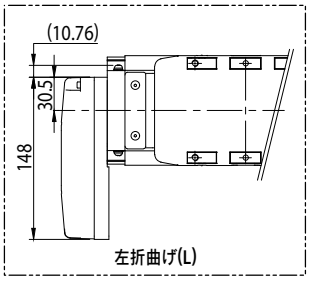




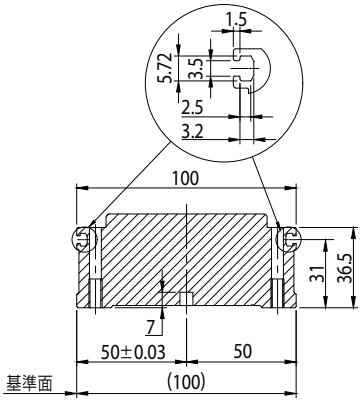


モータ	SA	SB	SC	SD	SE	SF	SG
Y	33.1	70	M5×0.8	12.5	51	14	6.6
P	33.1	70	M4×0.7	12.5	51	11	6.6
K	33.1	70	M4×0.7	12.5	51	14	6.6

モータ取付け部詳細



左折曲げ(L)



C部断面

注. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行って下さい。詳細はマニュアルをご参照下さい。
注. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M5×0.8＞は、首下長さ≪45mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M6×1.0＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋12mm以下≫を推奨します。
注. 給脂用先端ノズル（推奨）　部品番号：KFU-M3861-00

有効ストローク		50	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		328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5	628.5	678.5	728.5	778.5	828.5	878.5	928.5	978.5	1028.5	1078.5	1128.5	1178.5	1228.5	1278.5	1328.5	1378.5	1428.5	1478.5	1528.5
Lb		90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90
Lc		90	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290
Qa		6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
Qb		1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13
本体質量(kg)※4		3.36	3.70	4.04	4.38	4.72	5.06	5.40	5.74	6.08	6.42	6.76	7.10	7.44	7.78	8.12	8.46	8.80	9.14	9.48	9.82	10.16	10.50	10.84	11.18	11.52
最高速度 (mm/sec)	リード24	1440												1224	1080	936	864	792	720	648	576	512	432	432	360	360
	速度設定	-												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	36%	30%	30%	25%	25%
	リード12	720												612	540	468	432	396	360	324	288	256	216	216	180	180
	速度設定	-												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	36%	30%	30%	25%	25%
	リード6	360												306	270	234	216	198	180	162	144	126	108	108	90	90
	速度設定	-												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	30%	25%	25%

MEMO

LBAS04

Basicモデル ● モータレス単軸アクチュエータ ● スライダタイプ



注文型式

LBAS04 - [ ] [ ] [ ] - [ ]

本体	リード指定	形状	モータ仕様	ストローク
	12：12 mm 6：6 mm	S：ストレート A：折曲げ	Y：Y仕様(下記参照) P：P仕様(下記参照) A：A仕様(下記参照) S：S仕様(下記参照) N：N仕様(下記参照)	50～800 (50 mmピッチ)

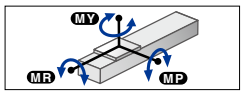
【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。

基本仕様

適合モータ		50 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 φ10 (C7級)	
ボールネジリード		12 mm	6 mm
最高速度※2 (相当)		800 mm/sec	400 mm/sec
最大可搬質量※3 (相当)	水平	12 kg	20 kg
	垂直	2 kg	5 kg
定格推力※3 (相当)		71 N	141 N
ストローク		50 mm～800 mm (50 mmピッチ)	
全長	ストレート	ST + 214 mm	
	折曲げ	ST + 196 mm	
本体最大断面外形		W 44 mm × H 52 mm	
使用環境温度、湿度		0～40 °C, 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500mm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)
その時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. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※ 加速度 / 減速度・慣性モーメントは P.214をご参照ください。

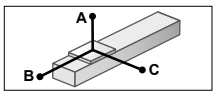
静的許容モーメント

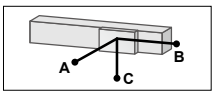


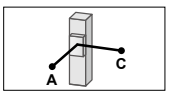
(単位：N・m)

MY	MP	MR
54	54	75

許容オーバーハング量※







LBAS04-12

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
2kg	1187	271	325
8kg	473	62	77
12kg	431	41	53

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
2kg	325	271	1187
8kg	77	62	473
12kg	53	41	431

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
1kg	534	534
2kg	265	265

LBAS04-6

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
4kg	1808	155	217
12kg	801	47	65
20kg	546	25	35

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
4kg	217	155	1808
12kg	65	47	801
20kg	35	25	546

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
1kg	639	639
3kg	208	208
5kg	122	122

※ 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500 mm。

適合モータ

● 適合サーボモータ

仕様	フランジサイズ	□ 40
	モータ出力	50 W

※ *1マークの付いた型式についてはモータ出力が異なりますが、取り付けは可能です。
※ *2マークの付いたモータ折曲げタイプについては弊社までお問い合わせください。

モータ仕様	メーカー名	型式
Y	(株)安川電機	SGMJV-A5
		SGM7J-A5
	(株)キーエンス	SV-□005
		SV2-□005
	三菱電機(株)	HF-KP053
		HG-KR053
		HK-KT053
	オムロン(株)	R88M-K05030
		R88M-1M05030
	パナソニック(株)	MHMF5A
	山洋電気(株)	R2□A04005
	多摩川精機(株)	TSM3102
	デルタ電子(株)	ECMA-C1040F
	ファナック(株)	βiS0.2/5000*2

モータ仕様	メーカー名	型式
Y	Siemens	1FK2102-0AG
		1FL6022-2AF
	Schneider	BCH2MBA53
	Beckhoff	AM3011B*1
	Allen-Bradley	TLY-A120*1
P	パナソニック(株)	MSMD5A
		MSMF5A

● 適合ステッピングモータ

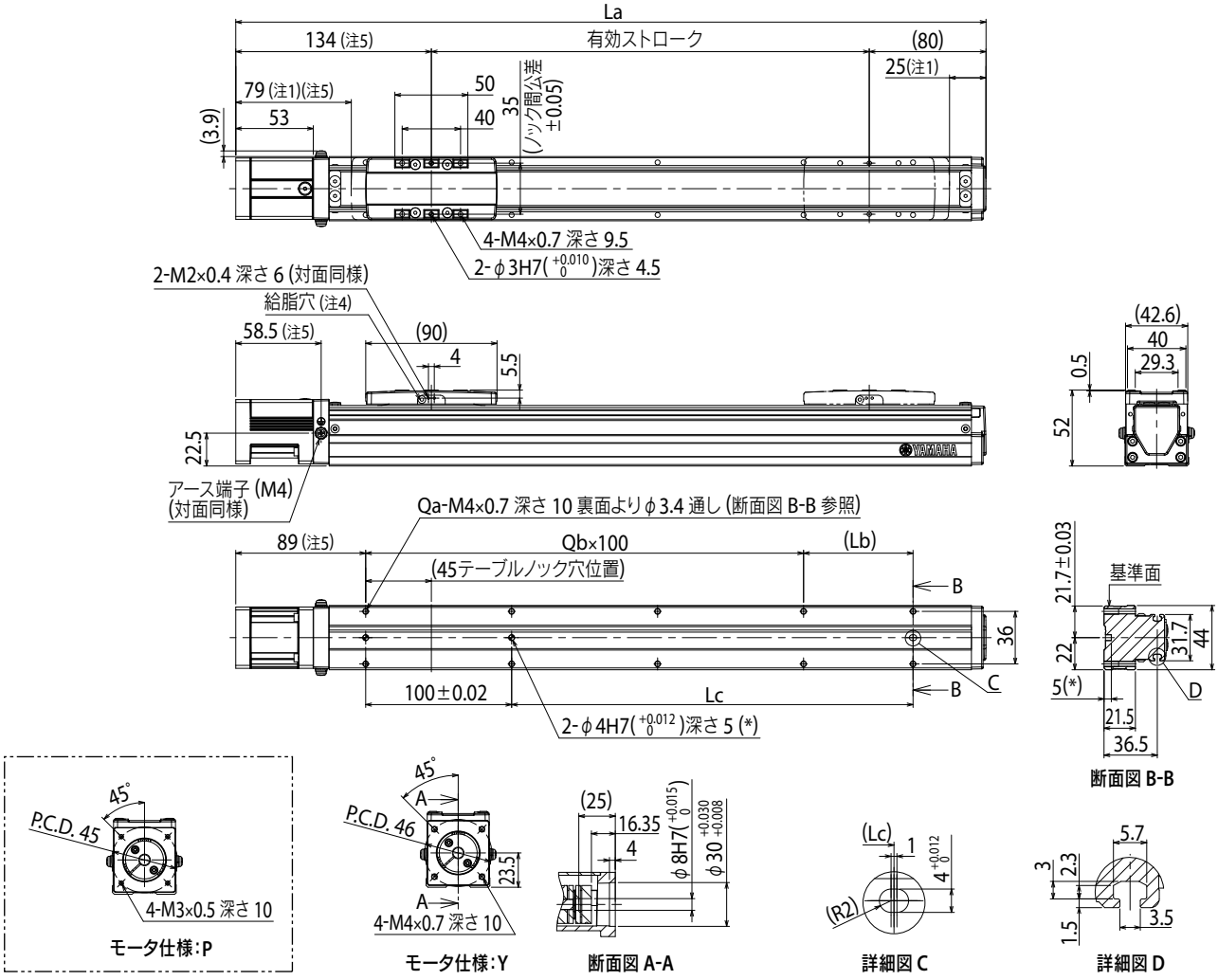
仕様	フランジサイズ	□ 42

モータ仕様	メーカー名	型式
A	オリエンタルモータ(株)	AZM46
		ARM46
		RKS54
S	オリエンタルモータ(株)	AZM48
N	NEMA規格	NEMA17

※ NEMA規格モータは、メーカーにより寸法が異なる場合があるためご注意ください。
※ モータ仕様：A/S/Nについては折曲げ専用部品の使用はできません。

▶ 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。

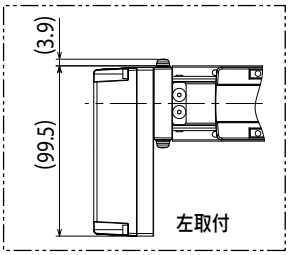
LBAS04　ストレートタイプ (S)

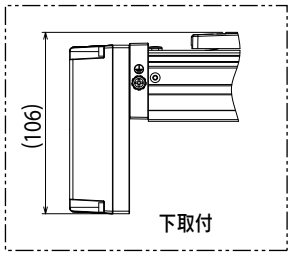


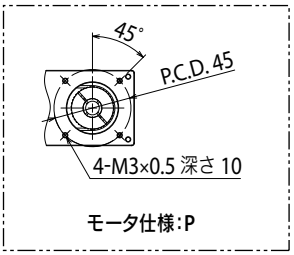
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M3×0.5＞は、首下長さ≪30 mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M4×0.7＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋10 mm以下≫を推奨します。
注4. 給脂用ノズル (推奨) (詳細P.270参照)
　　部品番号: KFU-M3861-00
注5. モータ仕様: A/S/Nの場合、表記寸法の≪−3 mm≫となります。

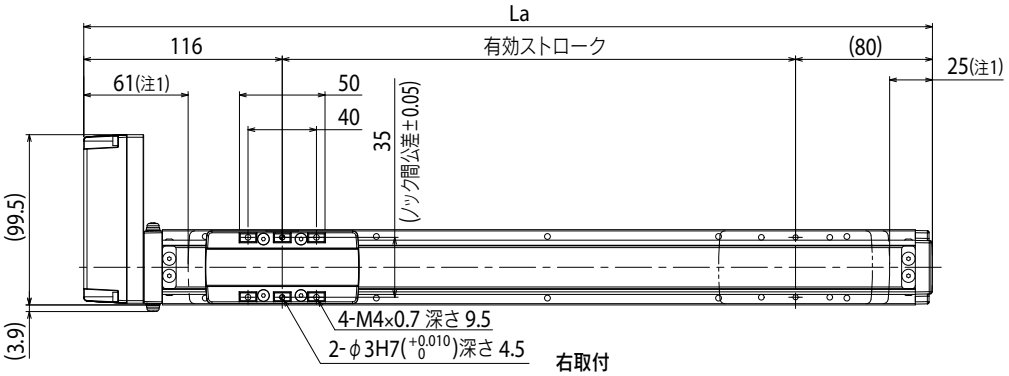
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		264	314	364	414	464	514	564	614	664	714	764	814	864	914	964	1014
Lb		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Lc		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
本体質量 (kg)		0.9	1.1	1.3	1.5	1.6	1.8	2	2.2	2.4	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.4	3.6
最高速度 (mm/sec)	リード12	800										720	600	480	400	360	320
	リード6	400										360	300	240	200	180	160
	速度設定	−										90%	75%	60%	50%	45%	40%

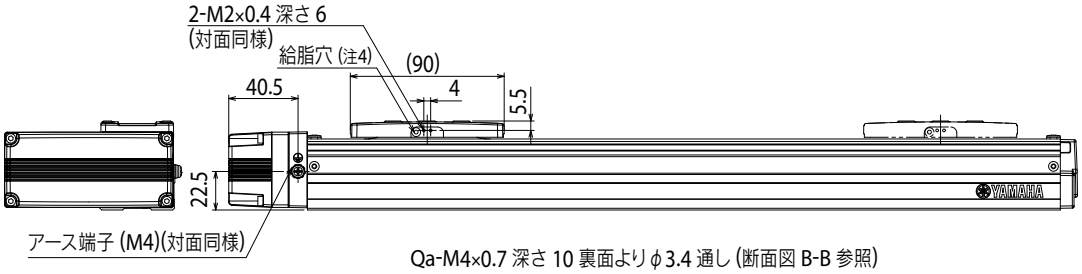
LBAS04　折曲げタイプ (A)

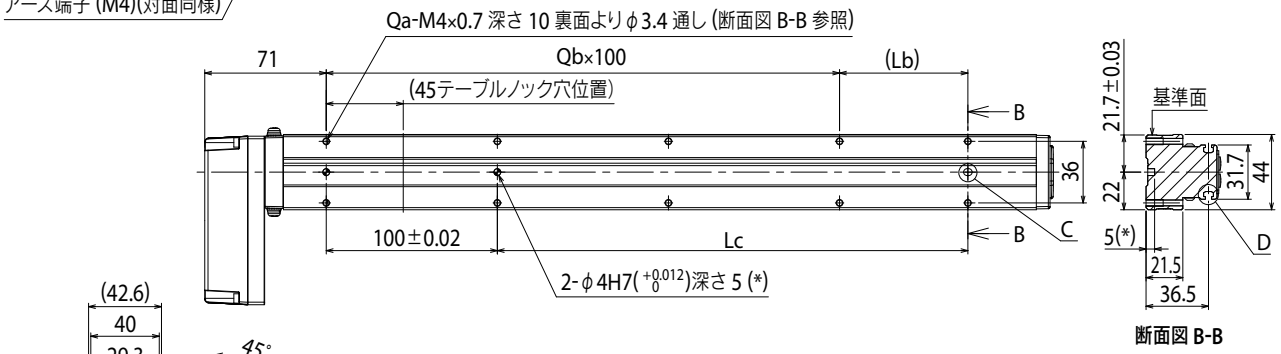


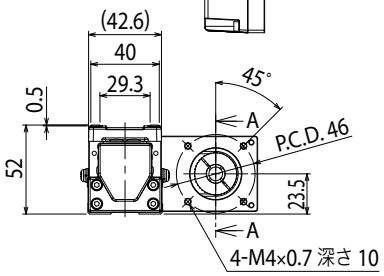


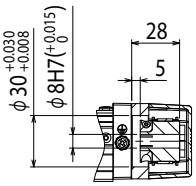


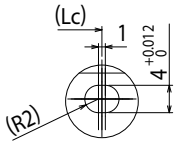


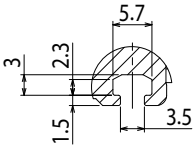










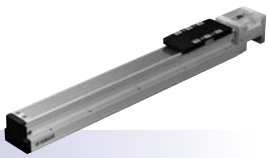


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M3×0.5＞は、首下長さ≪30 mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M4×0.7＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋10 mm以下≫を推奨します。
注4. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.270参照)
　　部品番号：KFU-M3861-00

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996
Lb		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Lc		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
本体質量(kg)		1.1	1.2	1.4	1.6	1.8	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.8	3	3.2	3.4	3.6	3.7
最高速度 (mm/sec)	リード12	800										720	600	480	400	360	320
	リード6	400										360	300	240	200	180	160
	速度設定	–										90%	75%	60%	50%	45%	40%

LBAS05

Basicモデル　● モータレス単軸アクチュエータ　● スライダタイプ



■ 注文型式

LBAS05 - [　] [　] [　] - [　]

本体	リード指定	形状	モータ仕様	ストローク
	20：20 mm 10：10 mm 5：5 mm	S：ストレート A：折曲げ	Y：Y仕様（下記参照） P：P仕様（下記参照） A：A仕様（下記参照） S：S仕様（下記参照） N：N仕様（下記参照）	50～800 （50 mmピッチ）

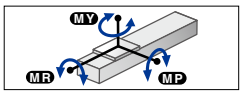
【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。

■ 基本仕様

適合モータ		100 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 φ12（C7級）		
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2（相当）		1333 mm/sec	666 mm/sec	333 mm/sec
最大可搬質量※3（相当）	水平	12 kg	24 kg	40 kg
	垂直	3 kg	6 kg	12 kg
定格推力※3（相当）		84 N	169 N	339 N
ストローク		50 mm～800 mm（50 mmピッチ）		
全長	ストレート	ST + 220.5 mm		
	折曲げ	ST + 200 mm		
本体最大断面外形		W 54 mm × H 60 mm		
使用環境温度、湿度		0～40 °C, 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550mm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）
その時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. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※ 加速度 / 減速度・慣性モーメントは P.215 をご参照ください。

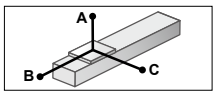
■ 静的許容モーメント

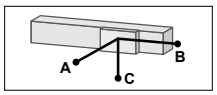


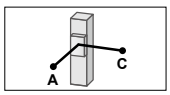
（単位：N・m）

MY	MP	MR
59	63	103

■ 許容オーバーハング量※







LBAS05-20

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
2kg	549	324	272
8kg	155	73	65
12kg	117	46	42

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
2kg	272	324	549
8kg	65	73	155
12kg	42	46	117

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
1kg	544	544
2kg	276	276
3kg	195	195

LBAS05-10

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
5kg	769	178	213
15kg	314	53	64
24kg	216	29	36

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
5kg	213	178	769
15kg	64	53	314
24kg	36	29	216

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
2kg	443	443
4kg	218	218
6kg	142	142

LBAS05-5

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
10kg	921	97	131
25kg	459	33	45
40kg	436	17	23

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
10kg	131	97	921
25kg	45	33	459
40kg	23	17	436

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
3kg	345	345
8kg	124	124
12kg	79	79

※ 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500 mm。

■ 適合モータ

● 適合サーボモータ

仕様		
	フランジサイズ	□ 40
	モータ出力	100 W

※ *1マークの付いた型式についてはモータ出力が異なりますが、取り付けは可能です。
※ *2マークの付いたモータ折曲げタイプについては弊社までお問い合わせください。

モータ仕様	メーカー名	型式
Y	（株）安川電機	SGMJV-01
		SGM7J-01
	（株）キーエンス	SV-□010
		SV2-□010
	三菱電機（株）	HF-KP13
		HG-KR13
		HK-KT13
	オムロン（株）	R88M-K10030
		R88M-1M10030
	パナソニック（株）	MHMF01
	山洋電気（株）	R2□A04010
	多摩川精機（株）	TSM3104
	デルタ電子（株）	ECMA-C10401
	ファナック（株）	βiS0.3/5000*2

モータ仕様	メーカー名	型式
Y	Kingservo	KSMA01LI □ S
		KSMA01LG
	Siemens	1FK2102-1AG
		1FL6024-2AF
	Schneider	BCH2MB013
	Beckhoff	AM3012C*1
	Allen-Bradley	TLY-A130*1
P	パナソニック（株）	MSMD01
		MSMF01

● 適合ステッピングモータ

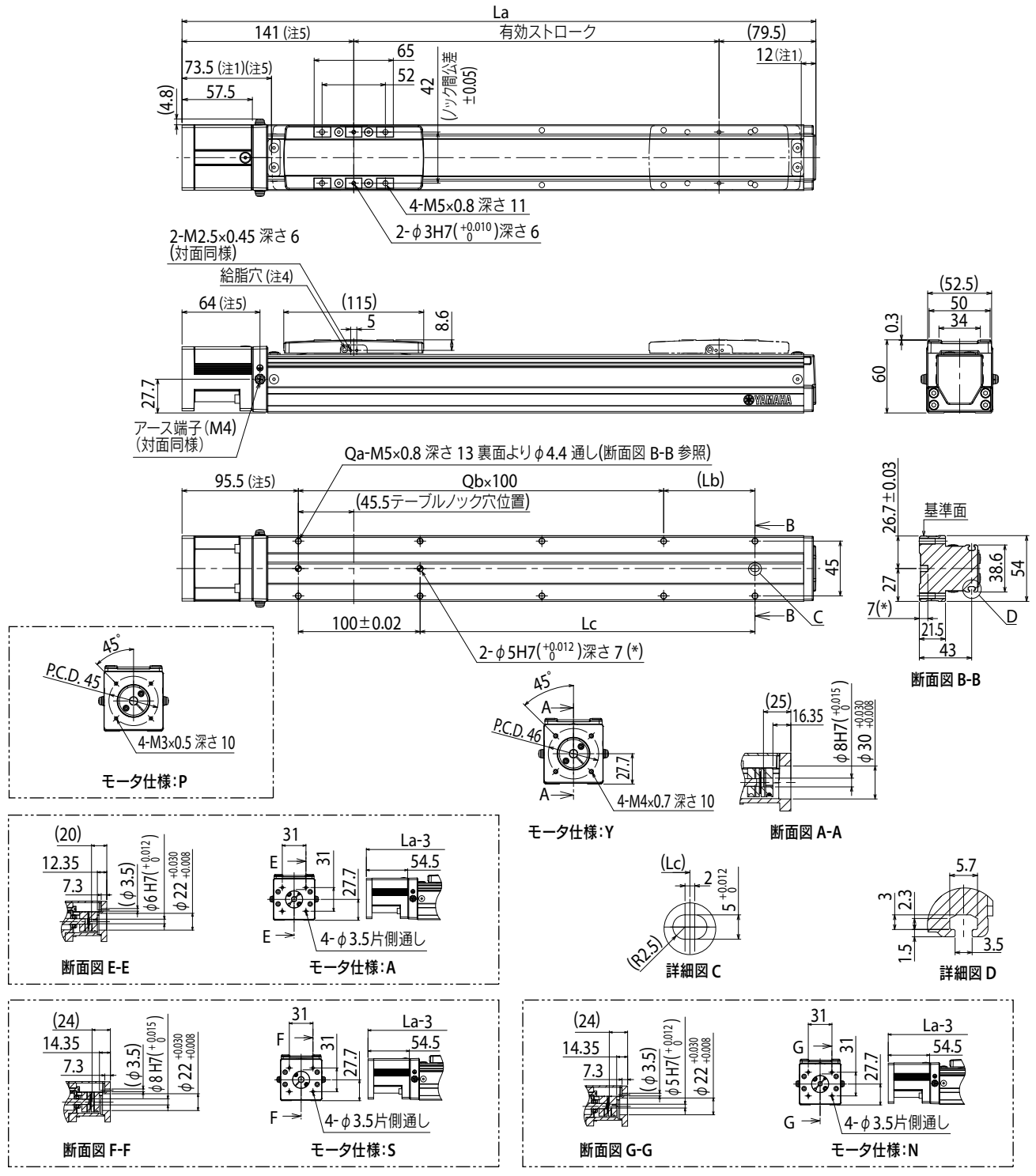
仕様	フランジサイズ	□ 42

モータ仕様	メーカー名	型式
A	オリエンタルモータ（株）	AZM46
		ARM46
		RKS54
S	オリエンタルモータ（株）	AZM48
N	NEMA規格	NEMA17

※ NEMA規格モータは、メーカーにより寸法が異なる場合があるためご注意ください。
※ モータ仕様：A/S/Nについては折曲げ専用部品の使用はできません。

▶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。

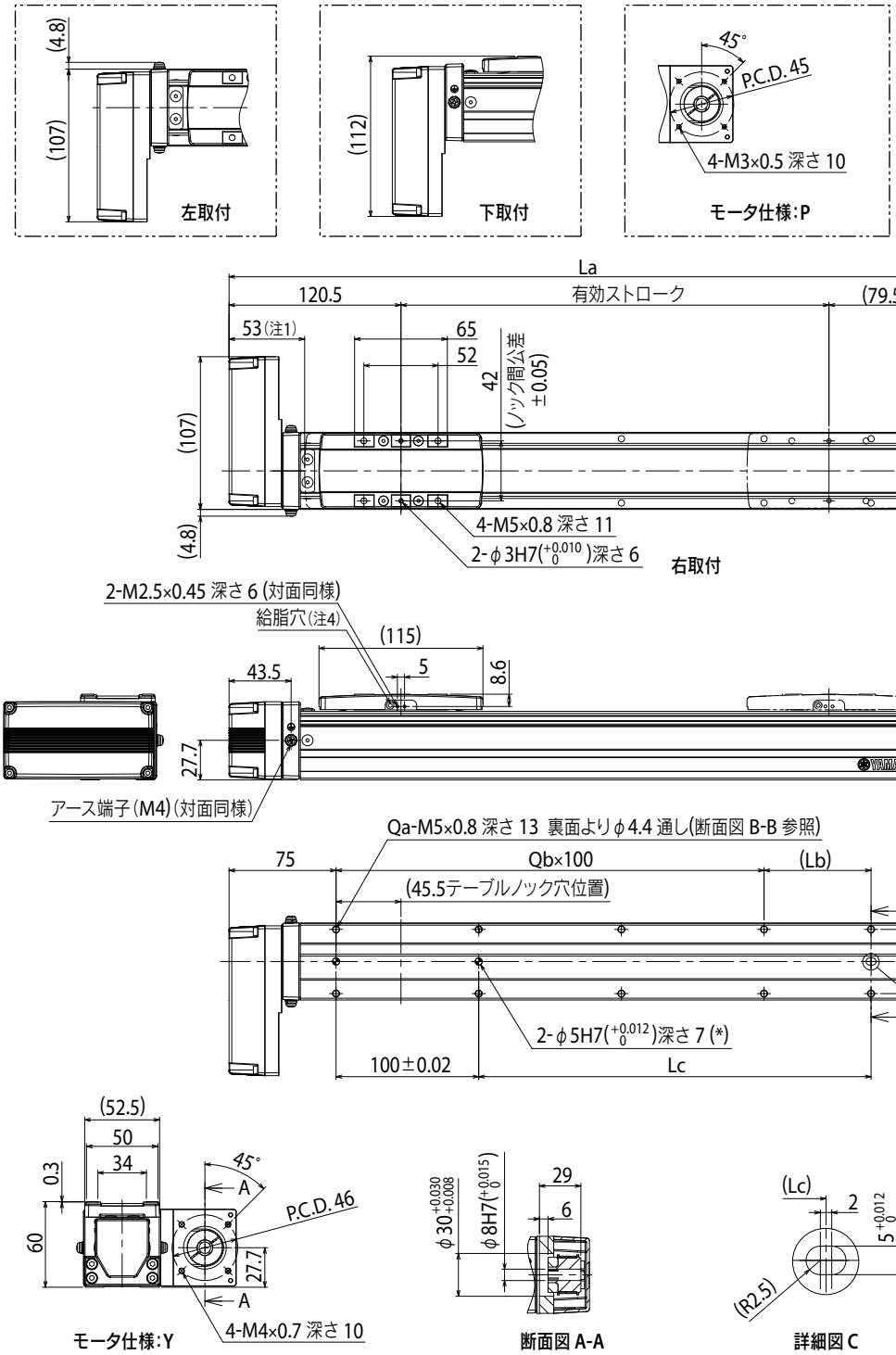
LBAS05　ストレートタイプ (S)



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M4×0.7＞は、首下長さ≪30 mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M5×0.8＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋10 mm以下≫を推奨します。
注4. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.270参照)
　　部品番号：KFU-M3861-00
注5. モータ仕様：A/S/Nの場合、表記寸法の≪－3 mm≫となります。

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	1020.5
Lb		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Lc		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
本体質量(kg)		1.6	1.8	1.9	2.1	2.4	2.5	2.5	2.7	2.8	2.9	3.1	3.3	3.4	3.6	3.7	4.1
最高速度 (mm/sec)	リード20	1333											1133	933	799	666	599
	リード10	666											566	466	399	333	299
	リード5	333											283	233	199	166	149
	速度設定	–											85%	70%	60%	50%	45%

LBAS05　折曲げタイプ（A）

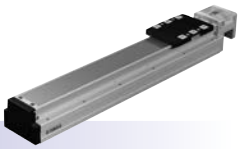


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M4×0.7＞は、首下長さ≪30 mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M5×0.8＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋10 mm以下≫を推奨します。
注4. 給脂用ノズル（推奨）（詳細P.270参照）
　　部品番号：KFU-M3861-00

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
Lb		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Lc		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
本体質量(kg)		1.7	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.6	2.8	2.9	3	3.2	3.3	3.5	3.6	3.8	4.1
最高速度 (mm/sec)	リード20	1333											1133	933	799	666	599
	リード10	666											566	466	399	333	299
	リード5	333											283	233	199	166	149
	速度設定	–											85%	70%	60%	50%	45%

LBAS08

Basicモデル　●モータレス単軸アクチュエータ　●スライダタイプ



注文型式

LBAS08 - □ - □ - □ - □

本体	リード指定	形状	モータ仕様	ストローク
	20：20 mm 10：10 mm 5：5 mm	S：ストレート A：折曲げ	Y：Y仕様（下記参照） P：P仕様（下記参照） K：K仕様（下記参照） A：A仕様（下記参照） N：N仕様（下記参照）	50～1100 （50 mmピッチ）

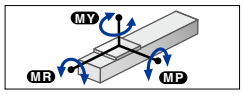
【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。

基本仕様

適合モータ		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 φ16（C7級）		
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2（相当）		1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量※3（相当）	水平	40 kg	80 kg	100 kg
	垂直	8 kg	20 kg	30 kg
定格推力※3（相当）		174 N	341 N	683 N
ストローク		50 mm～1100 mm（50 mmピッチ）		
全長	ストレート	ST + 278 mm		
	折曲げ	ST + 264.5 mm		
本体最大断面外形		W 82 mm × H 78 mm		
使用環境温度、湿度		0～40 °C, 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650mm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）
その時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. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※ 加速度 / 減速度・慣性モーメントは P.217 をご参照ください。

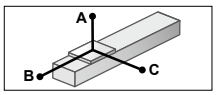
静的許容モーメント

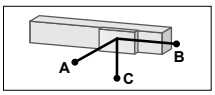


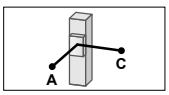
（単位：N・m）

MY	MP	MR
221	309	343

許容オーバーハング量※







LBAS08-20

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
15kg	356	131	146
25kg	278	73	86
40kg	517	54	76

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
15kg	146	131	356
25kg	86	73	278
40kg	76	54	517

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
3kg	634	634
6kg	321	321
8kg	240	240

LBAS08-10

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
30kg	465	83	120
50kg	341	44	65
80kg	228	22	34

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
30kg	120	83	465
50kg	65	44	341
80kg	34	22	228

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
5kg	551	551
10kg	270	270
20kg	129	129

LBAS08-5

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
30kg	1604	95	153
50kg	1035	52	83
80kg	719	27	44
100kg	608	19	31

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
30kg	153	95	1604
50kg	83	52	1035
80kg	44	27	719
100kg	31	19	608

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
10kg	312	312
20kg	149	149
30kg	95	95

※ 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。

適合モータ

● 適合サーボモータ

仕様	フランジサイズ	□ 60
	モータ出力	200 W

モータ仕様	メーカー名	型式
Y	（株）安川電機	SGMJV-02
		SGM7J-02
	（株）キーエンス	SV-□020
		SV2-□020
	三菱電機（株）	HF-KP23
		HG-KR23
		HK-KT23
	山洋電気（株）	R2□A06020
	多摩川精機（株）	TSM3202
	デルタ電子（株）	ECMA-C10602
	Siemens	1FL6032-2AF
	Schneider	BCH2LD023
P	オムロン（株）	R88M-K20030
		R88M-1M20030
	パナソニック（株）	MSMD02
		MSMF02
		MHMF02
K	Kingservo	KSMA02LI
		KSMA02LG

● 適合ステッピングモータ

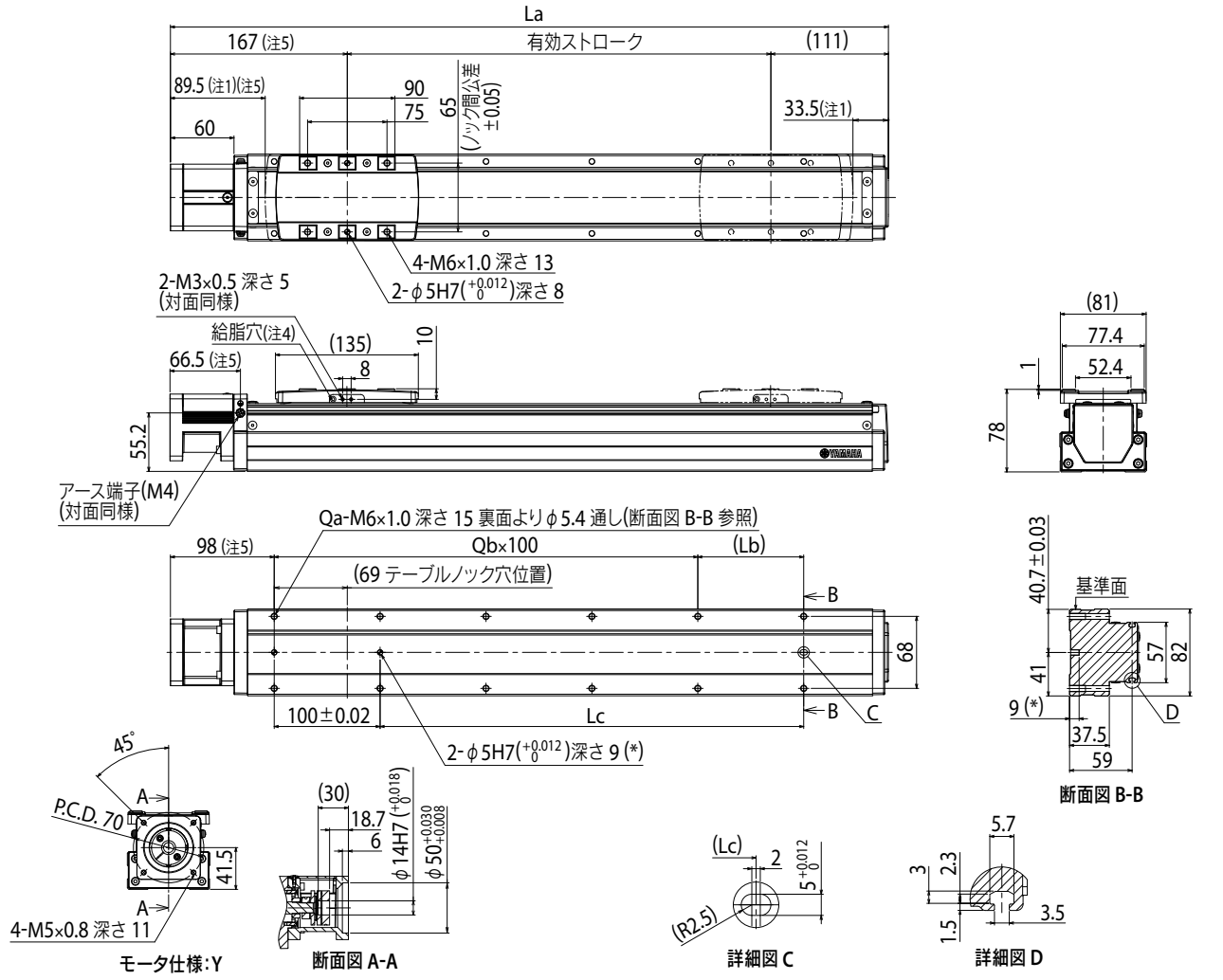
仕様	フランジサイズ	□ 60
		□ 56 (NEMA)

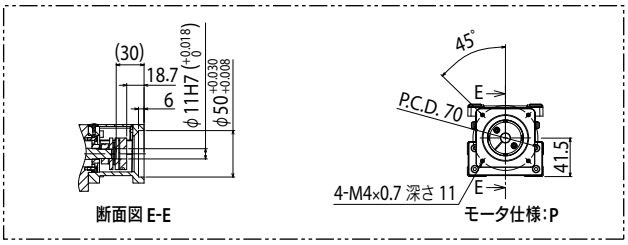
モータ仕様	メーカー名	型式
A	オリエンタルモータ（株）	AZM66
		AZM69
		ARM66
		ARM69
		RKS56
N	NEMA規格	NEMA23

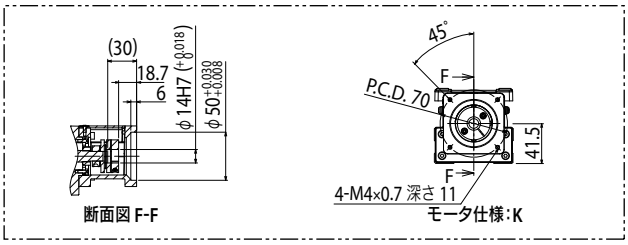
※ NEMA規格モータは、メーカーにより寸法が異なる場合があるためご注意ください。
※ モータ仕様：A/Nについては折曲げ専用部品の使用はできません。

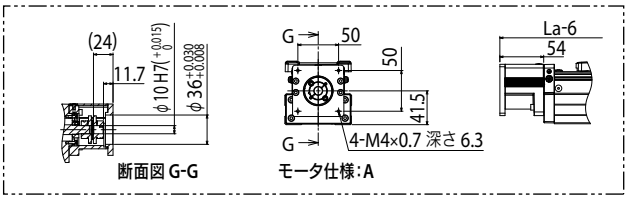
▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

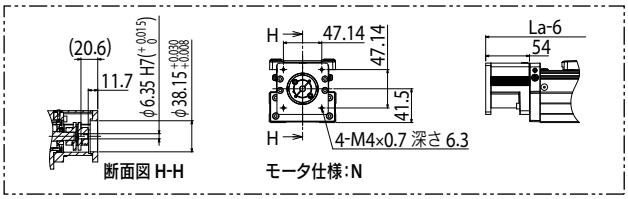
LBAS08　ストレートタイプ (S)







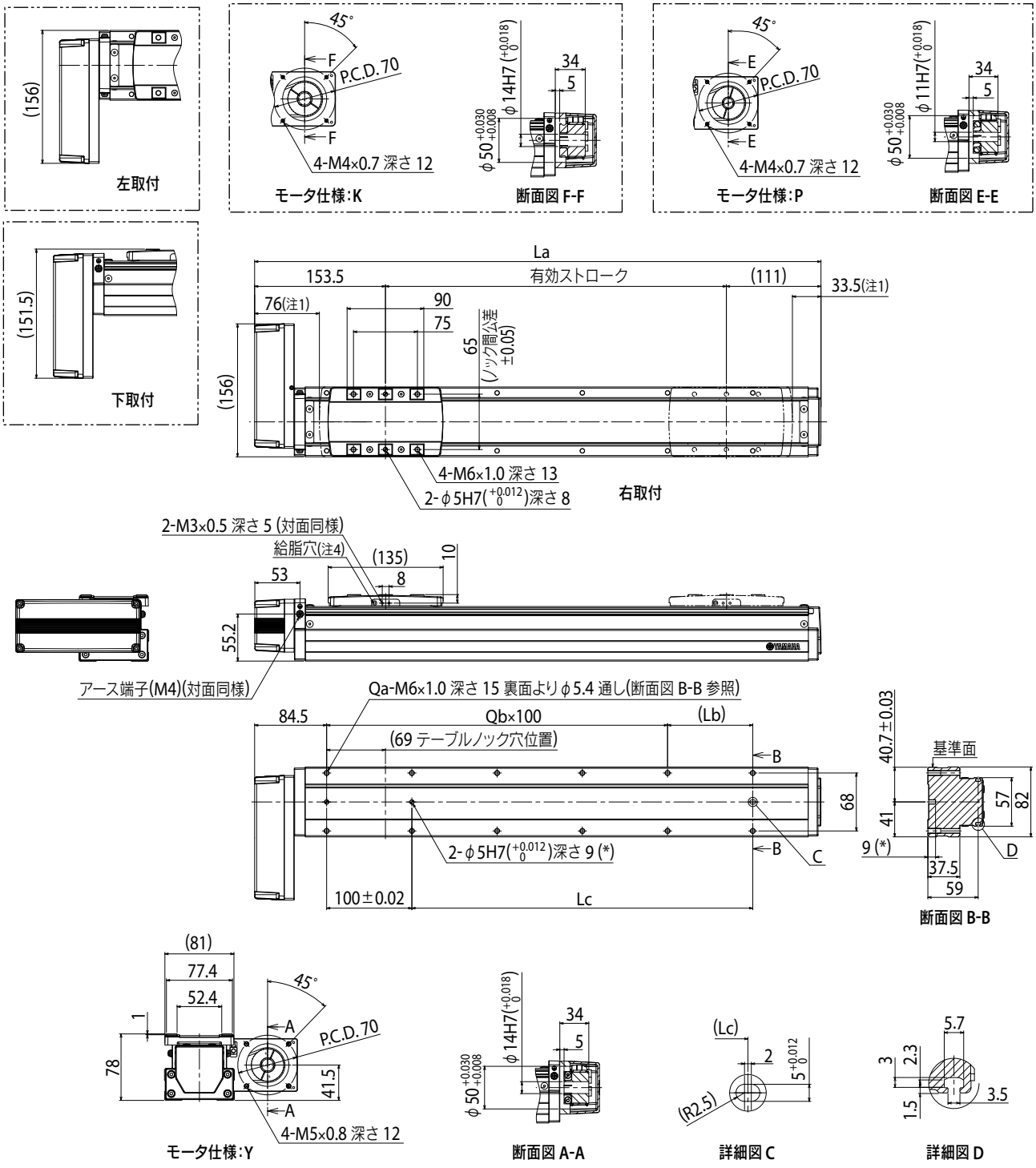




注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M5×0.8＞は、首下長さ≪45 mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M6×1.0＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋15 mm以下≫を推奨します。
注4. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.270参照)
　　部品番号: KFU-M3861-00
注5. モータ仕様: A/Nの場合、表記寸法の≪−3 mm≫となります。
注6. 50ストロークの場合、本体を上面から固定する取付通し穴(Qa)の一部がスライダで隠れるため、4か所のみ使用可能です。そのため下面からの固定を推奨します。

有効ストローク		50注6	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
La		328	378	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378
Lb		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Lc		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
本体質量(kg)		3.7	4.1	4.5	4.8	5.2	5.5	5.8	6.2	6.5	6.8	7.2	7.5	7.9	8.2	8.5	8.8	9.2	9.4	9.8	10.1	10.5	10.9
最高速度 (mm/sec)	リード20	1200													1020	900	780	660	600	540	480	420	360
	リード10	600													510	450	390	330	300	270	240	210	180
	リード5	300													255	225	195	165	150	135	120	105	90
	速度設定	–													85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%

LBAS08　折曲げタイプ（A）

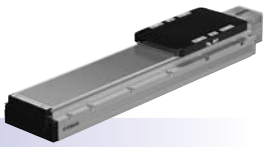


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M5×0.8＞は、首下長さ≪45 mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M6×1.0＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋15 mm以下≫を推奨します。
注4. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.270参照)
　　部品番号：KFU-M3861-00
注5. 50ストロークの場合、本体を上面から固定する取付通し穴(Qa)の一部がスライダで隠れるため、4か所のみ使用可能です。そのため下面からの固定を推奨します。

有効ストローク		50[注5]	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
La		314.5	364.5	414.5	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5	814.5	864.5	914.5	964.5	1014.5	1064.5	1114.5	1164.5	1214.5	1264.5	1314.5	1364.5
Lb		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Lc		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
本体質量(kg)		4.1	4.5	4.9	5.2	5.6	5.9	6.2	6.6	6.9	7.2	7.6	7.9	8.3	8.6	8.9	9.2	9.6	9.8	10.2	10.5	10.9	11.3
最高速度 (mm/sec)	リード20	1200													1020	900	780	660	600	540	480	420	360
	リード10	600													510	450	390	330	300	270	240	210	180
	リード5	300													255	225	195	165	150	135	120	105	90
	速度設定	–													85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%

LBAS12

Basicモデル　●モータレス単軸アクチュエータ
●スライダタイプ　●薄　型



■注文型式

LBAS12 - □ - □ - □ - □

本体	リード指定	形状	モータ仕様	ストローク
	32：32 mm 20：20 mm 10：10 mm 5：5 mm	S：ストレート A：折曲げ	Y：Y仕様(下記参照) P：P仕様(下記参照) K：K仕様(下記参照)	50～1250 (50 mmピッチ)

【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。

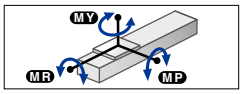
LBAS12 (200W)

■基本仕様

適合モータ		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 φ16 (C7級)			
ボールネジリード		32 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2 (相当)		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量※3 (相当)	水平	20 kg	40 kg	80 kg	100 kg
	垂直	3 kg	8 kg	20 kg	30 kg
定格推力※3 (相当)		105 N	170 N	341 N	683 N
ストローク		50 mm～1250 mm (50 mmピッチ)			
全長	ストレート	ST + 294 mm			
	折曲げ	ST + 270.5 mm			
本体最大断面外形		W 120 mm × H 76 mm			
使用環境温度、湿度		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)
その時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. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※ 加速度 / 減速度・慣性モーメントは P.219 をご参照ください。

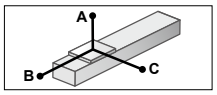
■静的許容モーメント

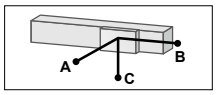


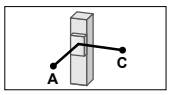
(単位：N・m)

MY	MP	MR
573	606	606

■許容オーバーハング量※







LBAS12-32 (200W)

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
5kg	2079	1694	1224
10kg	1134	834	627
20kg	843	422	362

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
5kg	1224	1694	2079
10kg	627	834	1134
20kg	362	422	843

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
1kg	6201	6201
3kg	2057	2057

LBAS12-20 (200W)

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
15kg	946	548	445
25kg	591	321	266
40kg	442	206	182

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
15kg	445	548	946
25kg	266	321	591
40kg	182	206	442

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
3kg	2174	2174
5kg	1315	1315
8kg	833	833

LBAS12-10 (200W)

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	729	299	278
50kg	788	207	223
80kg	1325	157	200

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	278	299	729
50kg	223	207	788
80kg	200	157	1325

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
5kg	1934	1934
10kg	978	978
20kg	503	503

LBAS12-5 (200W)

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	2478	430	513
50kg	1820	258	320
80kg	1522	160	208
100kg	1443	127	168

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	513	430	2478
50kg	320	258	1820
80kg	208	160	1522
100kg	168	127	1443

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
10kg	1317	1317
20kg	670	670
30kg	456	456

※ 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。

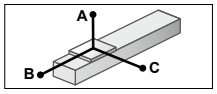
LBAS12 (400W)

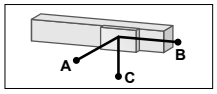
■基本仕様

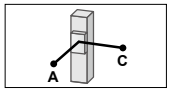
適合モータ		400 W			
ボールネジリード		32 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量※1 (相当)	水平	35 kg	50 kg	95 kg	115 kg
	垂直	8 kg	15 kg	25 kg	40 kg
定格推力※1 (相当)		218 N	339 N	678 N	1360 N

※1. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※ 加速度 / 減速度・慣性モーメントは P.221 をご参照ください。
※ 記載のない基本仕様、静的許容モーメント等はLBAS12 (200W) と共通となります。

■許容オーバーハング量※







LBAS12-32 (400W)

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	1134	834	627
20kg	843	422	362
35kg	926	286	294

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	627	834	1134
20kg	362	422	843
35kg	294	286	926

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
3kg	2057	2057
5kg	1228	1228
8kg	762	762

LBAS12-20 (400W)

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
15kg	826	548	427
30kg	485	263	218
50kg	433	172	162

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
15kg	427	548	826
30kg	218	263	485
50kg	162	172	433

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
5kg	1315	1315
10kg	672	672
15kg	522	522

LBAS12-10 (400W)

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	528	270	230
60kg	667	171	185
95kg	1350	132	173

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	230	270	528
60kg	185	171	667
95kg	173	132	1350

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
5kg	1934	1934
15kg	660	660
25kg	409	409

LBAS12-5 (400W)

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	2478	430	513
60kg	1668	215	270
90kg	1475	142	186
115kg	1384	109	146

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	513	430	2478
60kg	270	215	1668
90kg	186	142	1475
115kg	146	109	1384

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
15kg	885	885
25kg	541	541
40kg	350	350

※ 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。

▶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。

■適合モータ (200W)

● 適合サーボモータ

仕様		
	フランジサイズ	□ 60
	モータ出力	200 W

モータ仕様	メーカー名	型式
Y	(株)安川電機	SGMJV-02
		SGM7J-02
	(株)キーエンス	SV-□020
		SV2-□020
	三菱電機(株)	HF-KP23
		HG-KR23
		HK-KT23
	山洋電気(株)	R2□A06020
	多摩川精機(株)	TSM3202
	デルタ電子(株)	ECMA-C10602
	Siemens	1FL6032-2AF
	Schneider	BCH2LD023
P	オムロン(株)	R88M-K20030
		R88M-1M20030
	パナソニック(株)	MSMD02
		MSMF02
		MHMF02
K	Kingservo	KSMA02LI
		KSMA02LG

■適合モータ (400W)

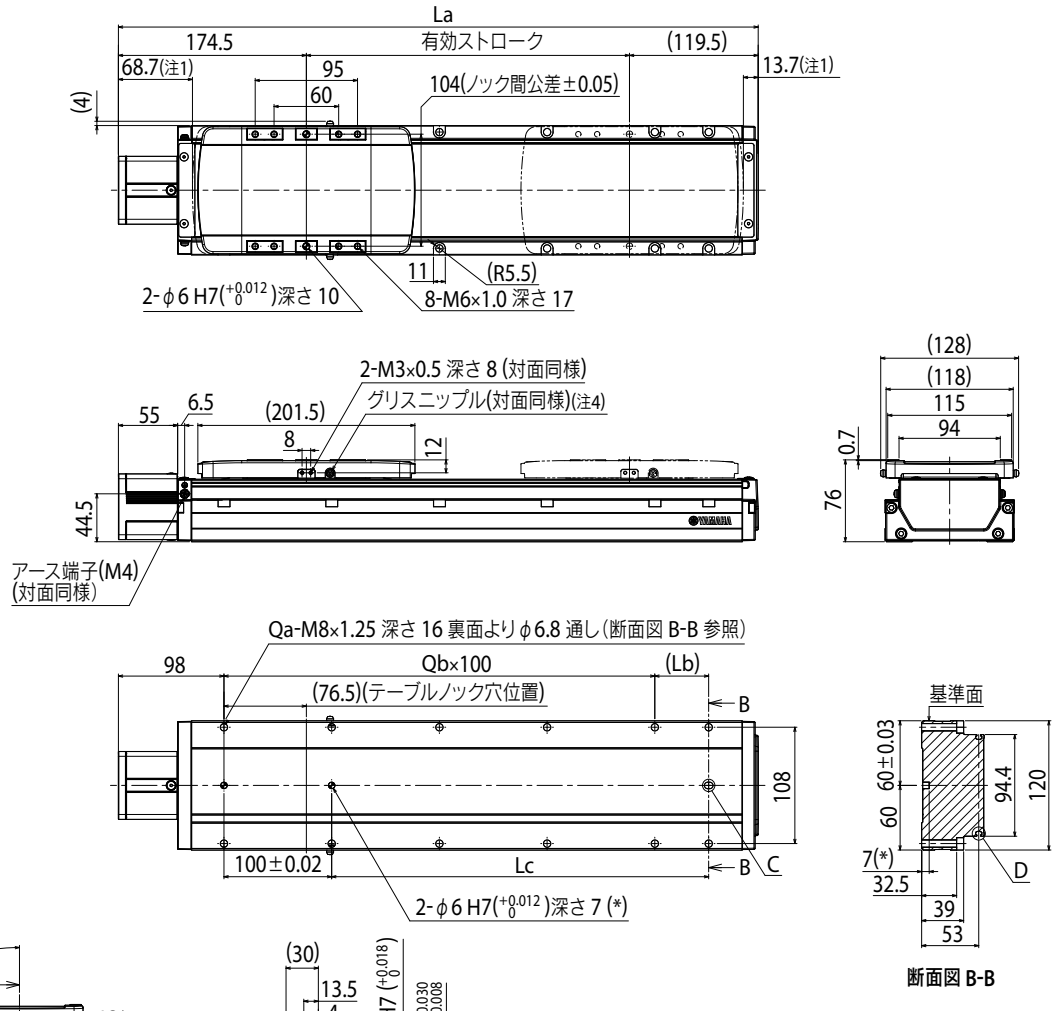
● 適合サーボモータ

仕様		
	フランジサイズ	□ 60
	モータ出力	400 W

モータ仕様	メーカー名	型式
Y	(株)安川電機	SGMJV-04
		SGM7J-04
	(株)キーエンス	SV-□040
		SV2-□040
	三菱電機(株)	HF-KP43
		HG-KR43
		HK-KT43
	山洋電気(株)	R2□A06040
	多摩川精機(株)	TSM3204
	デルタ電子(株)	ECMA-C10604
	Siemens	1FL6034-2AF
	Schneider	BCH2LD043
K	オムロン(株)	R88M-K40030
		R88M-1M40030
	パナソニック(株)	MSMD04
		MSMF04
		MHMF04
	Kingservo	KSMA04LI
		KSMA04LG

LBAS12　ストレートタイプ (S)

※ LBAS12 (200W) とLBAS12 (400W) の外観図は同一です。

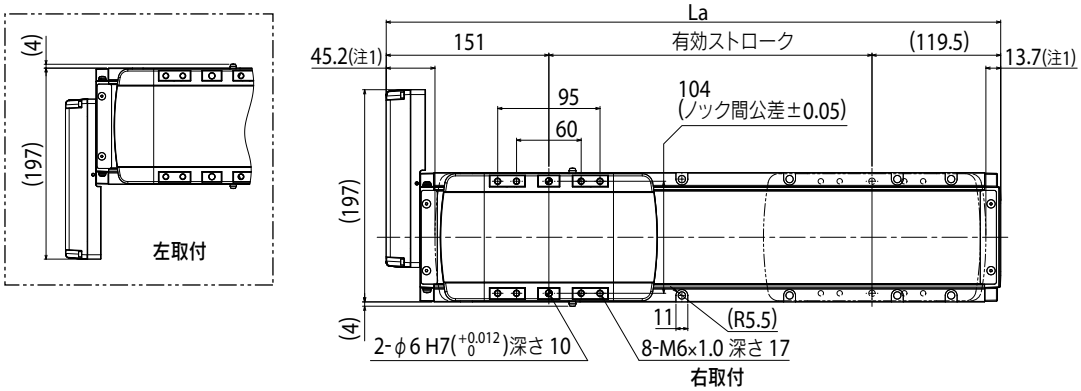


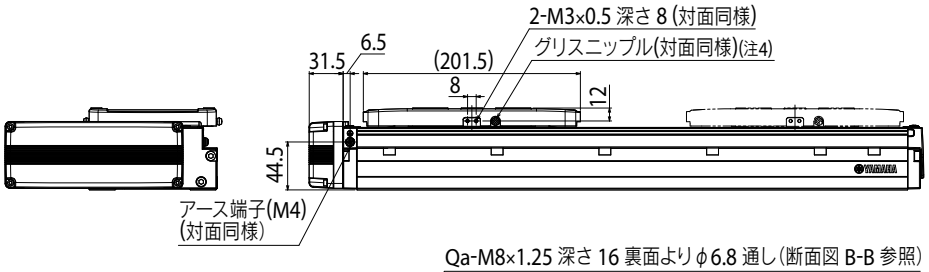
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪45 mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M8×1.25>は、首下長さ≪架台の厚さ+16 mm以下≫を推奨します。
注4. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.270参照)
注5. 50ストロークの場合、本体を上面から固定する取付通し穴(Qa)の一部がスライダで隠れるため、4か所のみ使用可能です。そのため下面からの固定を推奨します。

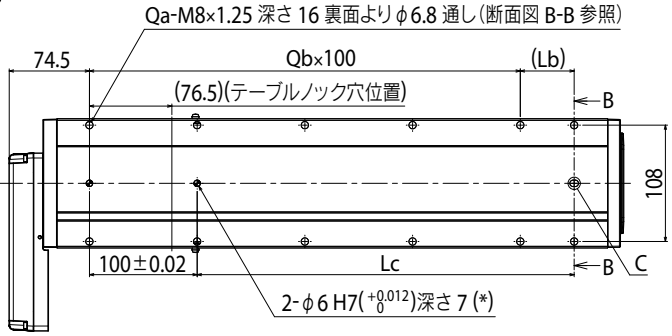
有効ストローク		50注5	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La		344	394	444	494	544	594	644	694	744	794	844	894	944	994	1044	1094	1144	1194	1244	1294	1344	1394	1444	1494	1544
Lb		100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
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	1300
Qa		6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
Qb		1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13
本体質量(kg)		4.5	4.9	5.3	5.7	6.1	6.5	6.9	7.3	7.7	8.1	8.6	9	9.4	9.9	10.3	10.7	11.2	11.6	12.1	12.5	12.9	13.4	13.8	14.3	14.7
最高速度 (mm/sec)	リード32	1800												1620	1440	1260	1080	990	810	720	630	630	540	450	360	360
	リード20	1200												1080	960	840	720	660	540	480	420	420	360	300	240	240
	リード10	600												540	480	420	360	330	270	240	210	210	180	150	120	120
	リード5	300												270	240	210	180	165	135	120	105	105	90	75	60	60
	速度設定	–												90%	80%	70%	60%	55%	45%	40%	35%	35%	30%	25%	20%	20%

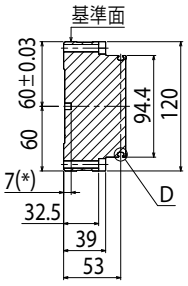
LBAS12　折曲げタイプ（A）

※ LBAS12（200W）とLBAS12（400W）の外観図は同一です。

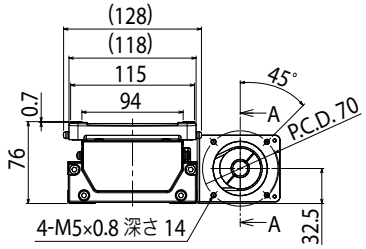




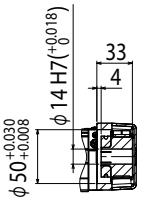




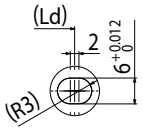
断面図 B-B



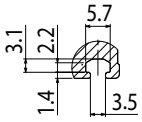
モータ仕様:Y



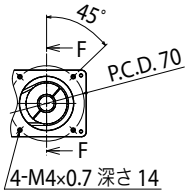
断面図 A-A



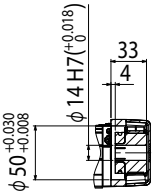
詳細図 C



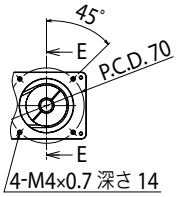
詳細図 D



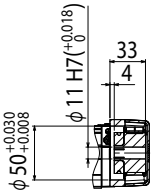
モータ仕様:K



断面図 F-F



モータ仕様:P



断面図 E-E

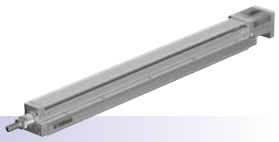
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M6×1.0＞は、首下長さ≪45 mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M8×1.25＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋16 mm以下≫を推奨します。
注4. 給脂用ノズル（推奨）（詳細P.270参照）
注5. 50ストロークの場合、本体を上面から固定する取付通し穴(Qa)の一部がスライダで隠れるため、4か所のみ使用可能です。そのため下面からの固定を推奨します。

有効ストローク		50注5	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		320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	1020.5	1070.5	1120.5	1170.5	1220.5	1270.5	1320.5	1370.5	1420.5	1470.5	1520.5
Lb		100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
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	1300
Qa		6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
Qb		1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13
本体質量(kg)		4.5	4.9	5.3	5.7	6.1	6.5	6.9	7.3	7.7	8.2	8.6	9.1	9.5	9.9	10.4	10.8	11.2	11.7	12.1	12.6	13	13.4	13.9	14.3	14.8
最高速度(mm/sec)	リード32	1800												1620	1440	1260	1080	990	810	720	630	630	540	450	360	360
	リード20	1200												1080	960	840	720	660	540	480	420	420	360	300	240	240
	リード10	600												540	480	420	360	330	270	240	210	210	180	150	120	120
	リード5	300												270	240	210	180	165	135	120	105	105	90	75	60	60
	速度設定	–												90%	80%	70%	60%	55%	45%	40%	35%	35%	30%	25%	20%	20%

MEMO

LBAR04

Basicモデル　●モータレス単軸アクチュエータ　●ロッドタイプ



注文型式

LBAR04	-				-	
本体	-	リード指定	形状	モータ仕様	-	ストローク
		12：12 mm 6：6 mm	S：ストレート A：折曲げ	Y：Y仕様(下記参照) P：P仕様(下記参照) A：A仕様(下記参照) S：S仕様(下記参照) N：N仕様(下記参照)		50～500 (50 mmピッチ)

【ご注意】

本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。

基本仕様

適合モータ		50 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 φ10 (C7級)	
ボールネジリード		12 mm	6 mm
最高速度※2 ※3		720 mm/sec	360 mm/sec
最大可搬質量※3	水平	15 kg	25 kg
	垂直	3 kg	5 kg
最大押付力※3		83 N	167 N
ストローク		50 mm～500 mm (50 mmピッチ)	
全長	ストレート	ST + 263 mm	
	折曲げ	ST + 245 mm	
本体最大断面外形		W 44 mm × H 46 mm	
ロッド不回転精度		±0 °	
使用環境温度、湿度		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300mm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)
その時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. 取り付けられたモータによっては記載スペックに満たない場合があります。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.223 をご参照ください。

適合モータ

● 適合サーボモータ

仕様		
	フランジサイズ	□ 40
	モータ出力	50 W

※ *1マークの付いた型式についてはモータ出力が異なりますが、取り付けは可能です。
※ *2マークの付いたモータ折曲げタイプについては弊社までお問い合わせください。

モータ仕様	メーカー名	型式
Y	(株)安川電機	SGMJV-A5
		SGM7J-A5
	(株)キーエンス	SV-□005
		SV2-□005
	三菱電機(株)	HF-KP053
		HG-KR053
		HK-KT053
	オムロン(株)	R88M-K05030
		R88M-1M05030
	パナソニック(株)	MHMF5A
	山洋電気(株)	R2□A04005
	多摩川精機(株)	TSM3102
	デルタ電子(株)	ECMA-C1040F
	ファナック(株)	βiS0.2/5000*2
	Siemens	1FK2102-0AG
		1FL6022-2AF
	Schneider	BCH2MBA53
	Beckhoff	AM3011B*1
	Allen-Bradley	TLY-A120*1
P	パナソニック(株)	MSMD5A
		MSMF5A

● 適合ステッピングモータ

仕様		
	フランジサイズ	□ 42

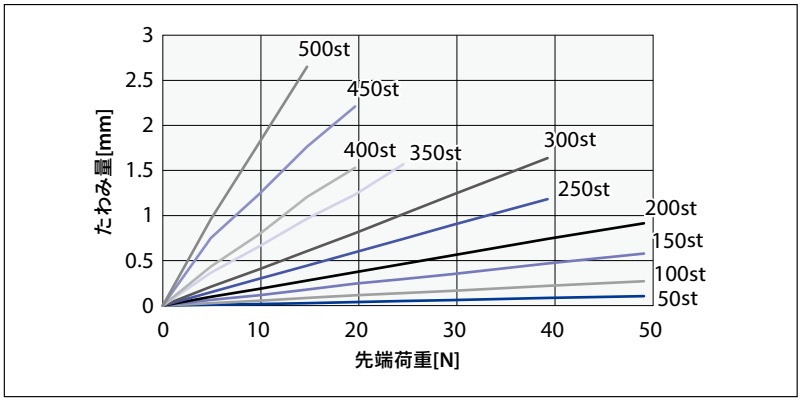
モータ仕様	メーカー名	型式
A	オリエンタルモータ(株)	AZM46
		ARM46
		RKS54
S	オリエンタルモータ(株)	AZM48
N	NEMA規格	NEMA17

※ NEMA規格モータは、メーカーにより寸法が異なる場合があるためご注意ください。
※ モータ仕様：A/S/Nについては折曲げ専用部品の使用はできません。

▶サイクルタイムシミュレーションは弊社メンバーサイトから簡単にできます。

■ ロッドたわみ量(参考値)

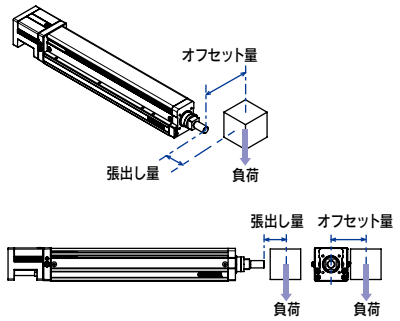
ストロークごとのたわみ量は下記グラフをご参照ください。



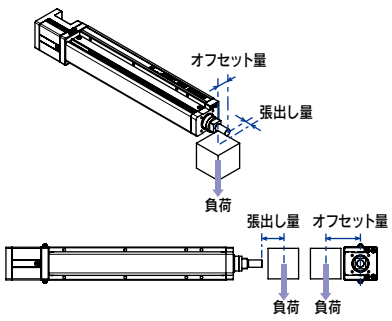
■ 許容可搬質量

オフセット量ごとの許容可搬質量は下記グラフをご参照ください。

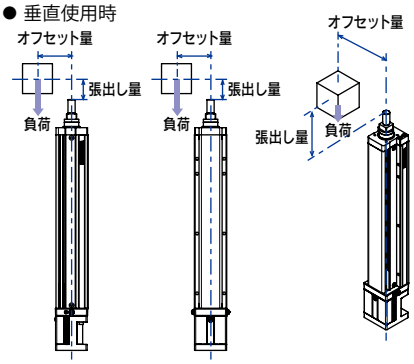
● 水平使用時



● 壁掛使用時

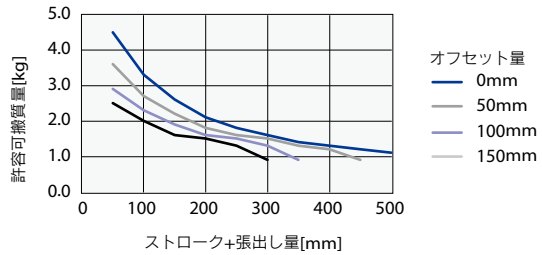


● 垂直使用時

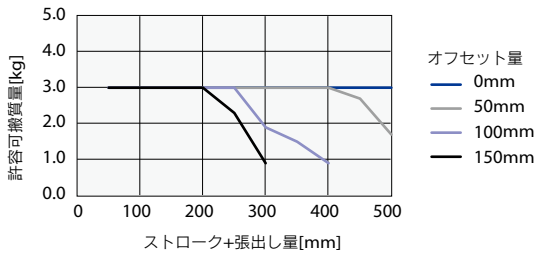


※1. 下記を超える質量の搬送物を可搬する際には外付けサポートガイドを適用ください。
ロッドに不必要な負荷が掛からないように、サポートガイドはフレキシブルな取り付けとしてください。
※2. ガイド寿命5000 km時の値です。

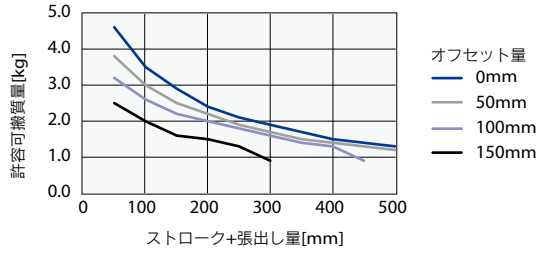
水平 / 壁掛 LBAR04-12



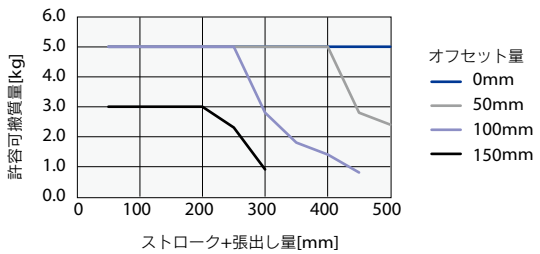
垂直 LBAR04-12



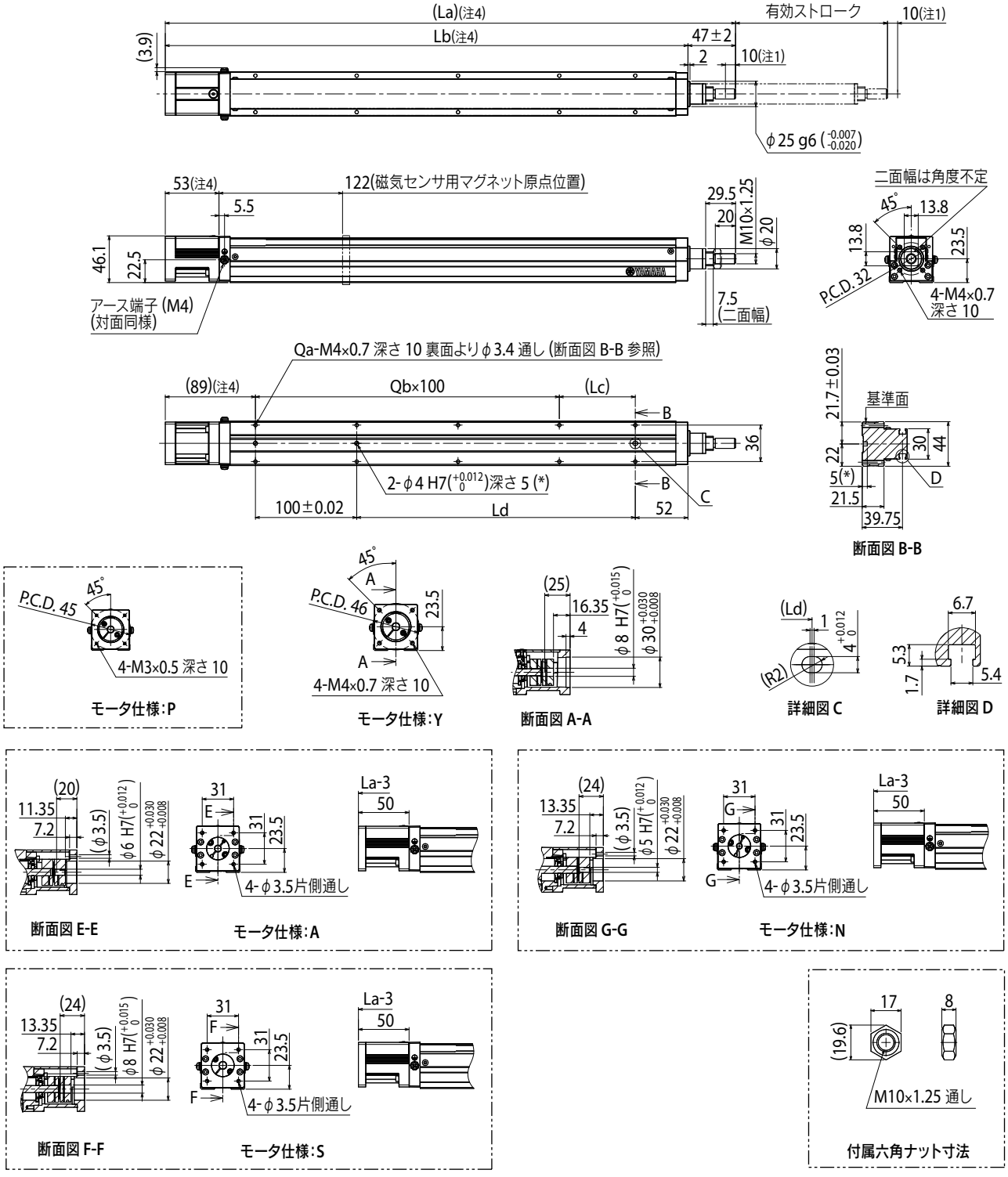
水平 / 壁掛 LBAR04-6



垂直 LBAR04-6



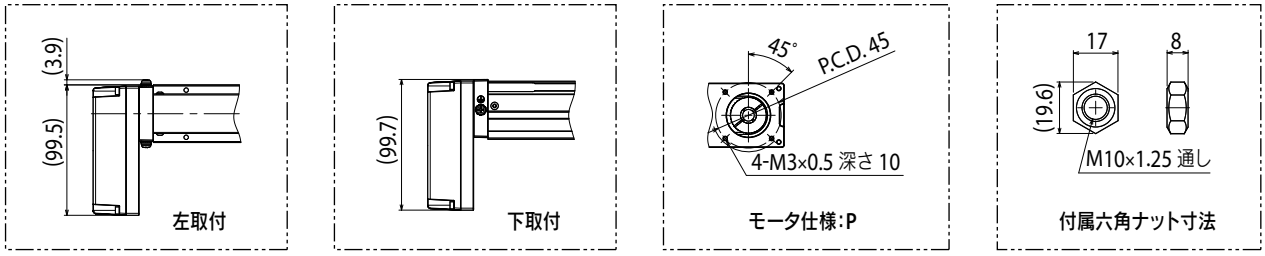
LBAR04　ストレートタイプ (S)

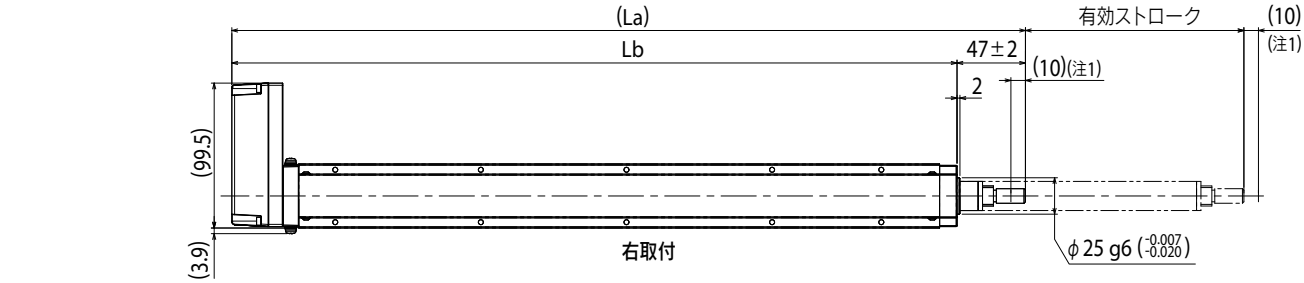


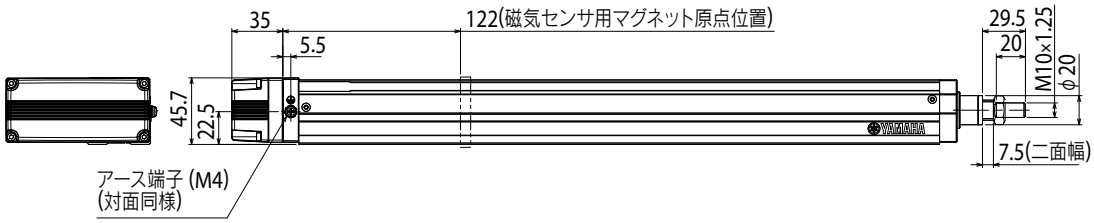
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M3×0.5＞は、首下長さ≪30 mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M4×0.7＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋10 mm以下≫を推奨します。
注4. モータ仕様：A/S/Nの場合、表記寸法の≪－3 mm≫となります。
注5. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.270参照)
　　部品番号：KFU-M3861-00

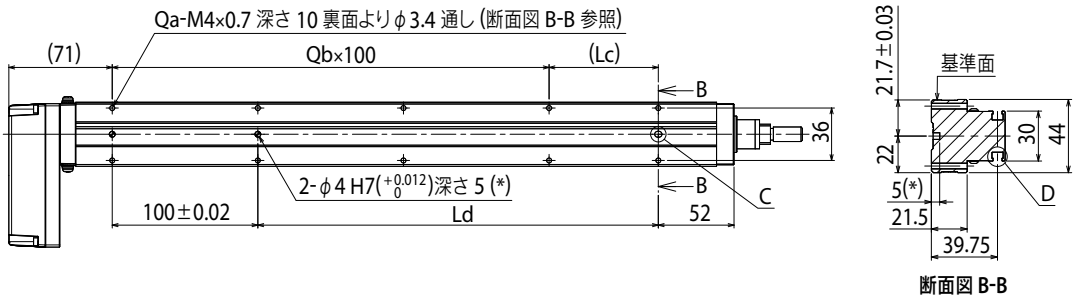
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
La		313	363	413	463	513	563	613	663	713	763
Lb		266	316	366	416	466	516	566	616	666	716
Lc		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Ld		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
本体質量(kg)		0.9	1	1.2	1.4	1.6	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5
最高速度 (mm/sec)	リード12	720						648	504	396	324
	リード6	360						324	252	198	162
	速度設定	–						90%	70%	55%	45%

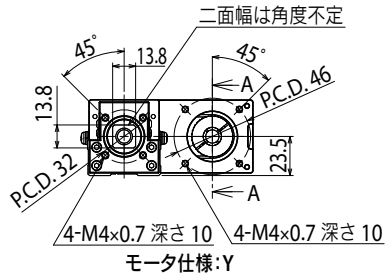
LBAR04　折曲げタイプ（A）

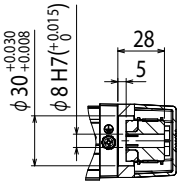


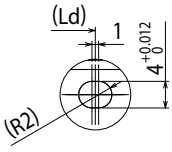


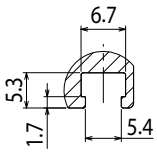










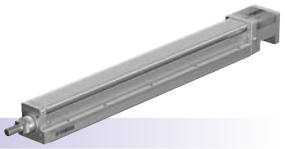


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M3×0.5＞は、首下長さ≪30 mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M4×0.7＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋10 mm以下≫を推奨します。
注4. 給脂用ノズル（推奨）（詳細P.270参照）
　　部品番号：KFU-M3861-00

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
La		295	345	395	445	495	545	595	645	695	745
Lb		248	298	348	398	448	498	548	598	648	698
Lc		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Ld		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
本体質量(kg)		1	1.1	1.3	1.5	1.7	1.9	2	2.2	2.4	2.6
最高速度 (mm/sec)	リード12	720						648	504	396	324
	リード6	360						324	252	198	162
	速度設定	–						90%	70%	55%	45%

LBAR05

Basicモデル　●モータレス単軸アクチュエータ　●ロッドタイプ



注文型式

LBAR05 - □ □ □ - □

本体	リード指定	形状	モータ仕様	ストローク
	20：20 mm	S：ストレート	Y：Y仕様(下記参照)	50～600
	10：10 mm	A：折曲げ	P：P仕様(下記参照)	(50 mmピッチ)
	5：5 mm		A：A仕様(下記参照)	
			S：S仕様(下記参照)	
			N：N仕様(下記参照)	

【ご注意】

本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。

基本仕様

適合モータ		100 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 φ12 (C7級)		
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2 ※3		1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量※3	水平	15 kg	25 kg	50 kg
	垂直	4 kg	8 kg	16 kg
最大押付力※3		100 N	200 N	400 N
ストローク		50 mm～600 mm (50 mmピッチ)		
全長	ストレート	ST + 269.5 mm		
	折曲げ	ST + 249 mm		
本体最大断面外形		W 54 mm × H 54.7 mm		
ロッド不回転精度		±0 °		
使用環境温度、湿度		0～40 °C, 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350mm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)
その時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. 取り付けられたモータによっては記載スペックに満たない場合があります。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.224 をご参照ください。

適合モータ

● 適合サーボモータ

仕様		
	フランジサイズ	□ 40
	モータ出力	100 W

※ *1マークの付いた型式についてはモータ出力が異なりますが、取り付けは可能です。
※ *2マークの付いたモータ折曲げタイプについては弊社までお問い合わせください。

モータ仕様	メーカー名	型式
Y	(株)安川電機	SGMJV-01
		SGM7J-01
	(株)キーエンス	SV-□010
		SV2-□010
	三菱電機(株)	HF-KP13
		HG-KR13
		HK-KT13
	オムロン(株)	R88M-K10030
		R88M-1M10030
	パナソニック(株)	MHMF01
	山洋電気(株)	R2□A04010
	多摩川精機(株)	TSM3104
	デルタ電子(株)	ECMA-C10401
	ファナック(株)	βiS0.3/5000*2
	Kingservo	KSMA01LI □ S
		KSMA01LG
	Siemens	1FK2102-1AG
		1FL6024-2AF
	Schneider	BCH2MB013
	Beckhoff	AM3012C*1
	Allen-Bradley	TLY-A130*1
P	パナソニック(株)	MSMD01
		MSMF01

● 適合ステッピングモータ

仕様		
	フランジサイズ	□ 42

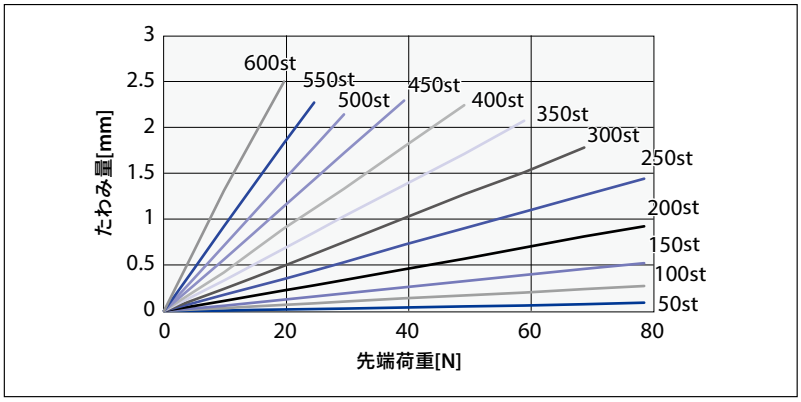
モータ仕様	メーカー名	型式
A	オリエンタルモータ(株)	AZM46
		ARM46
		RKS54
S	オリエンタルモータ(株)	AZM48
N	NEMA規格	NEMA17

※NEMA規格モータは、メーカーにより寸法が異なる場合があるためご注意ください。
※モータ仕様：A/S/Nについては折曲げ専用部品の使用はできません。

▶サイクルタイムシミュレーションは弊社メンバーサイトから簡単にできます。

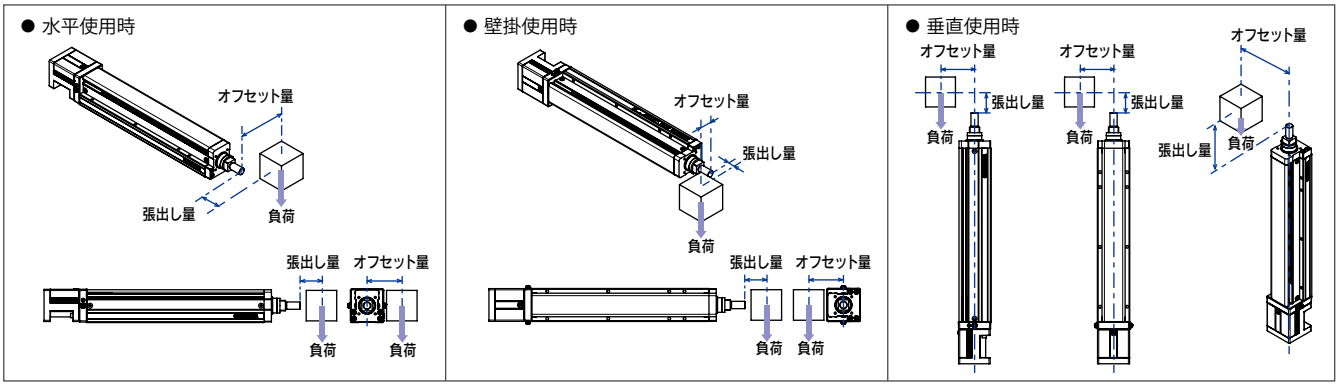
■ロッドたわみ量(参考値)

ストロークごとのたわみ量は下記グラフをご参照ください。



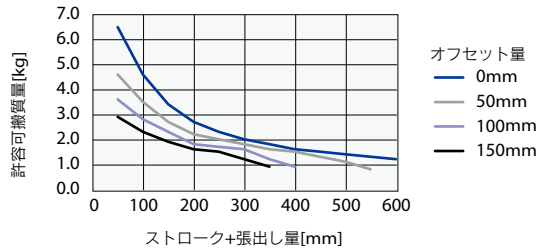
■許容可搬質量

オフセット量ごとの許容可搬質量は下記グラフをご参照ください。

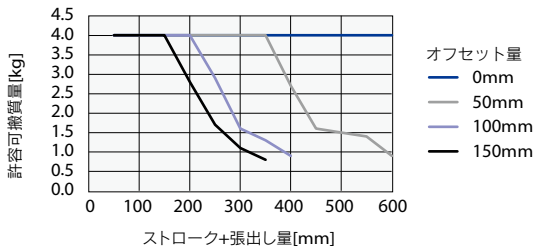


※1. 下記を超える質量の搬送物を可搬する際には外付けサポートガイドを適用ください。
ロッドに不必要な負荷が掛からないように、サポートガイドはフレキシブルな取り付けとしてください。
※2. ガイド寿命5000 km時の値です。

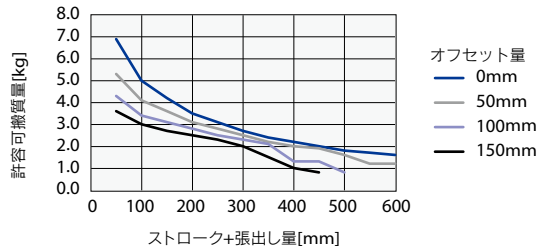
水平 / 壁掛 LBAR05-20



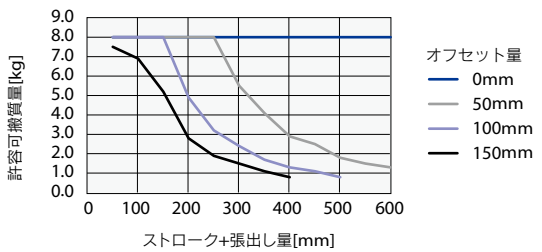
垂直 LBAR05-20



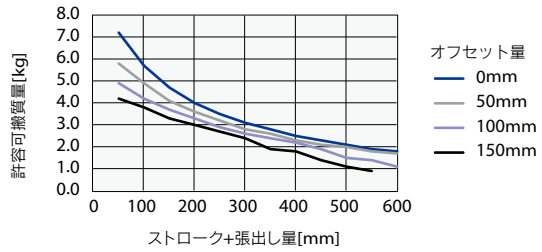
水平 / 壁掛 LBAR05-10



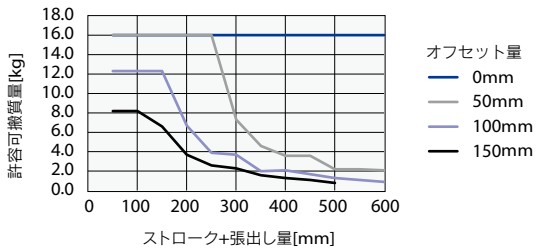
垂直 LBAR05-10



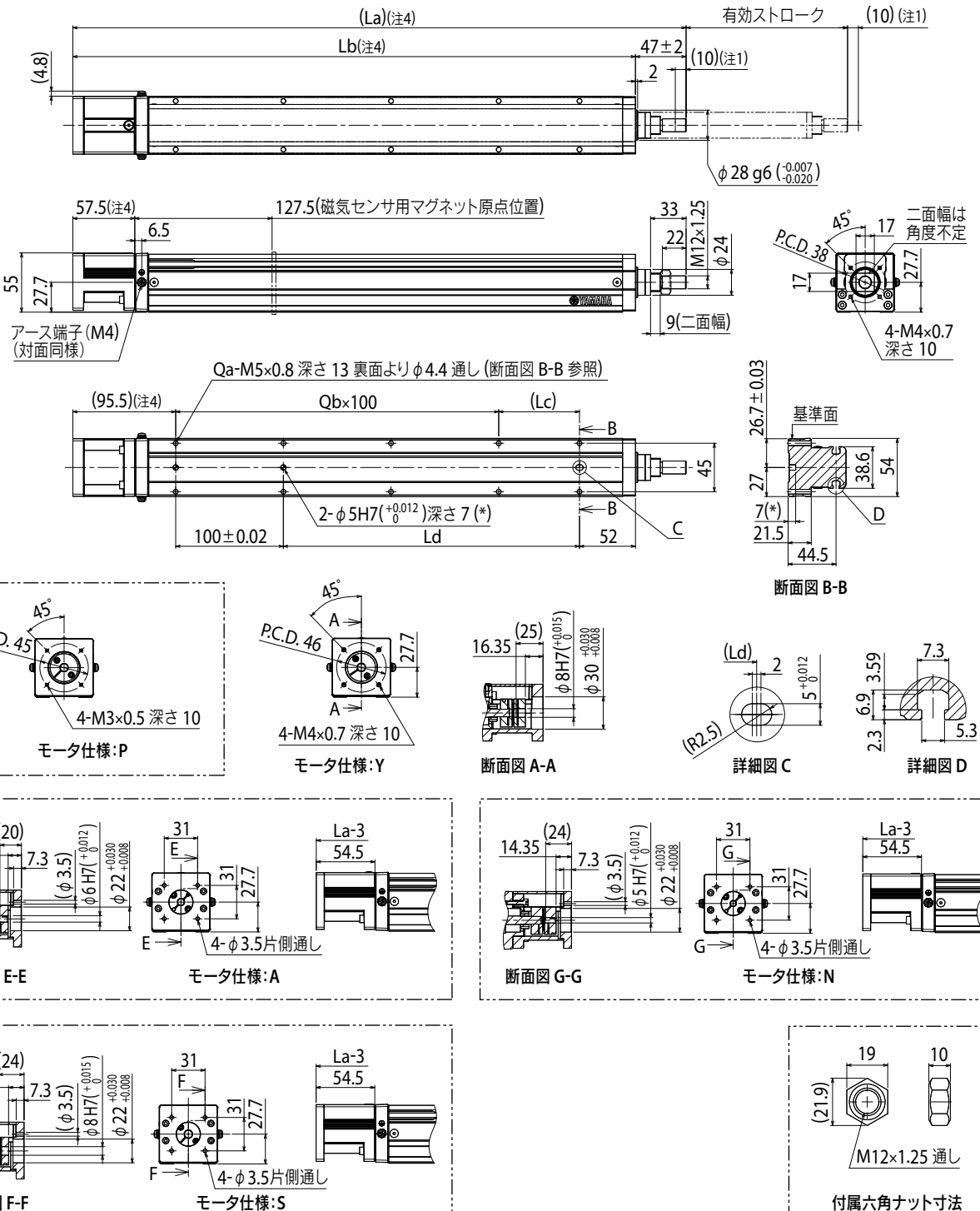
水平 / 壁掛 LBAR05-5



垂直 LBAR05-5



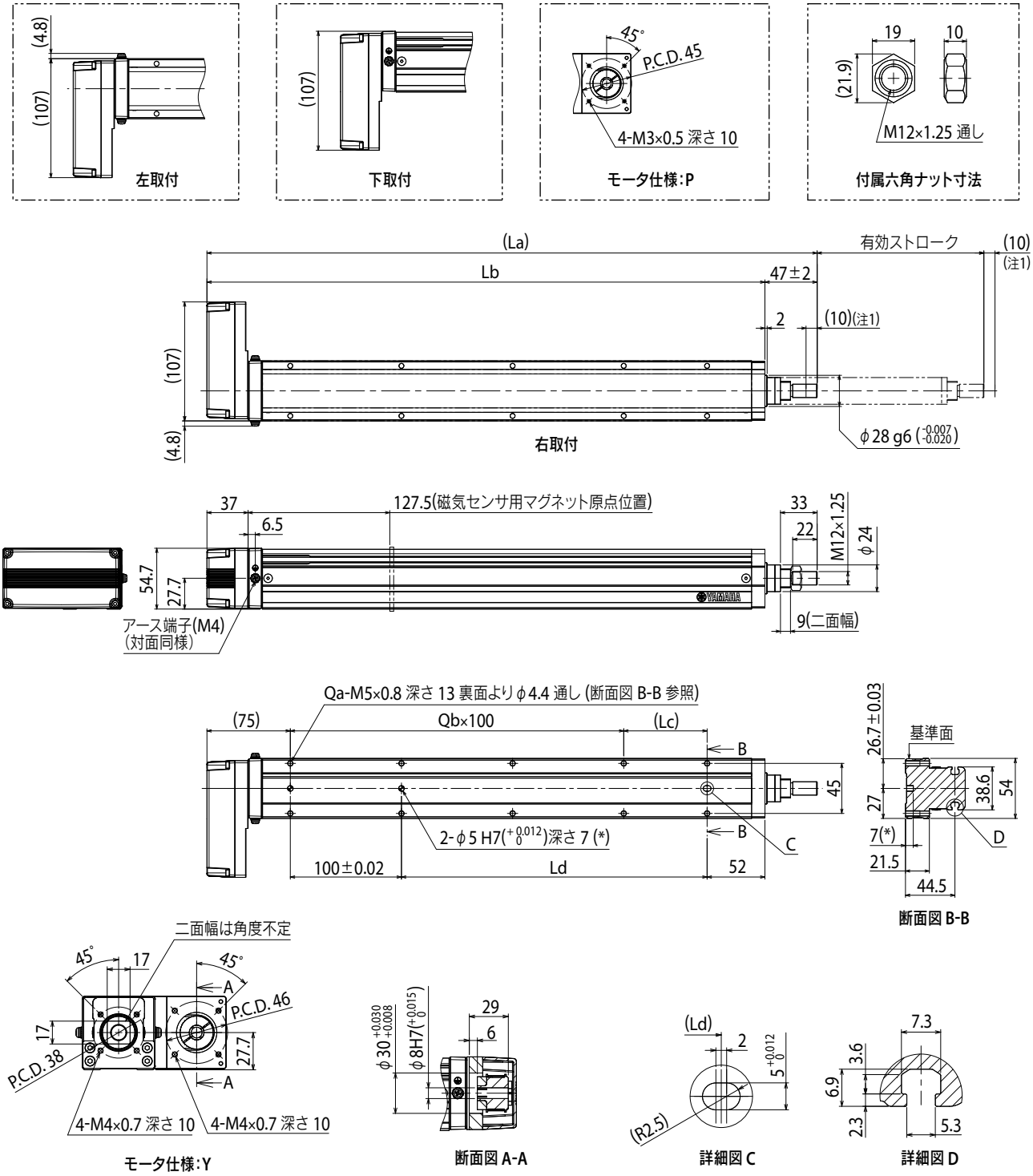
LBAR05　ストレートタイプ (S)



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M4×0.7>は、首下長さ≪30 mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M5×0.8>は、首下長さ≪架台の厚さ＋10 mm以下≫を推奨します。
注4. モータ仕様: A/S/Nの場合、表記寸法の≪－3 mm≫となります。
注5. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.270参照)
　　部品番号: KFU-M3861-00

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
La		319.5	369.5	419.5	469.5	519.5	569.5	619.5	669.5	719.5	769.5	819.5	869.5
Lb		272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5	572.5	622.5	672.5	722.5	772.5	822.5
Lc		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Ld		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
本体質量(kg)		1.7	1.9	2	2.2	2.4	2.6	2.7	2.8	2.9	3	3.2	3.4
最高速度 (mm/sec)	リード20	1200							960	780	600	480	420
	リード10	600							480	390	300	240	210
	リード5	300							240	195	150	120	105
	速度設定	–							80%	65%	50%	40%	35%

LBAR05　折曲げタイプ（A）

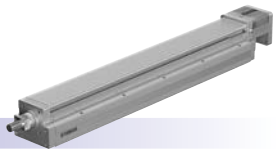


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M4×0.7＞は、首下長さ≪30 mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M5×0.8＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋10 mm以下≫を推奨します。
注4. 給脂用ノズル（推奨）（詳細P.270参照）
　　部品番号：KFU-M3861-00

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
La		299	349	399	449	499	549	599	649	699	749	799	849
Lb		252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802
Lc		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Ld		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
本体質量(kg)		1.8	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.8	2.9	3	3.1	3.3	3.4
最高速度 (mm/sec)	リード20	1200							960	780	600	480	420
	リード10	600							480	390	300	240	210
	リード5	300							240	195	150	120	105
	速度設定	–							80%	65%	50%	40%	35%

LBAR08

Basicモデル　●モータレス単軸アクチュエータ　●ロッドタイプ



注文型式

LBAR08 - □ □ □ - □

本体	リード指定	形状	モータ仕様	ストローク
	20：20 mm	S：ストレート	Y：Y仕様(下記参照)	50～800
	10：10 mm	A：折曲げ	P：P仕様(下記参照)	(50 mmピッチ)
	5：5 mm		K：K仕様(下記参照)	
			A：A仕様(下記参照)	
			N：N仕様(下記参照)	

【ご注意】

本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。

基本仕様

適合モータ		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φ16 (C7級)		
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2 ※3		1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量※3	水平	30 kg	60 kg	80 kg
	垂直	8 kg	20 kg	30 kg
最大押付力※3		201 N	402 N	804 N
ストローク		50 mm～800 mm (50 mmピッチ)		
全長	ストレート	ST + 326 mm		
	折曲げ	ST + 312.5 mm		
本体最大断面外形		W 82 mm × H 73.5 mm		
ロッド不回転精度		±0 °		
使用環境温度、湿度		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400mm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)
その時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. 取り付けられたモータによっては記載スペックに満たない場合があります。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.226 をご参照ください。

適合モータ

● 適合サーボモータ

仕様		
	フランジサイズ	□ 60
	モータ出力	200 W

モータ仕様	メーカー名	型式
Y	(株)安川電機	SGMJV-02
		SGM7J-02
	(株)キーエンス	SV-□020
		SV2-□020
	三菱電機(株)	HF-KP23
		HG-KR23
		HK-KT23
	山洋電気(株)	R2□A06020
	多摩川精機(株)	TSM3202
	デルタ電子(株)	ECMA-C10602
	Siemens	1FL6032-2AF
	Schneider	BCH2LD023
P	オムロン(株)	R88M-K20030
		R88M-1M20030
	パナソニック(株)	MSMD02
		MSMF02
		MHMF02
K	Kingservo	KSMA02LI
		KSMA02LG

● 適合ステッピングモータ

仕様		
	フランジサイズ	□ 60
		□ 56 (NEMA)

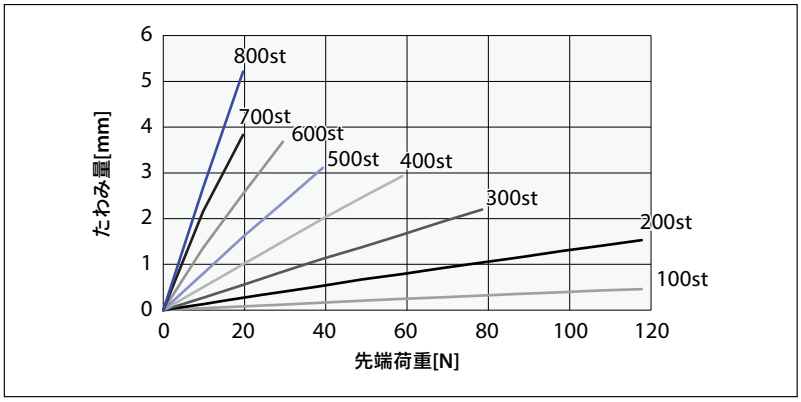
モータ仕様	メーカー名	型式
A	オリエンタルモータ(株)	AZM66
		AZM69
		ARM66
		ARM69
		RKS56
N	NEMA規格	NEMA23

※ NEMA規格モータは、メーカーにより寸法が異なる場合があるためご注意ください。
※ モータ仕様：A/Nについては折曲げ専用部品の使用はできません。

▶サイクルタイムシミュレーションは弊社メンバーサイトから簡単にできます。

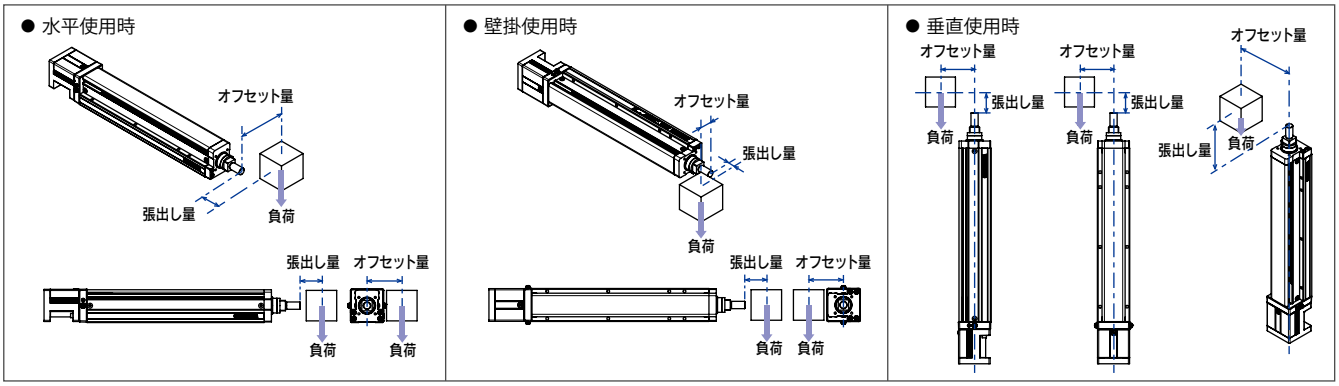
■ロッドたわみ量(参考値)

ストロークごとのたわみ量は下記グラフをご参照ください。



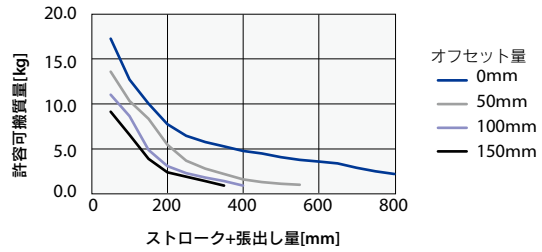
■許容可搬質量

オフセット量ごとの許容可搬質量は下記グラフをご参照ください。

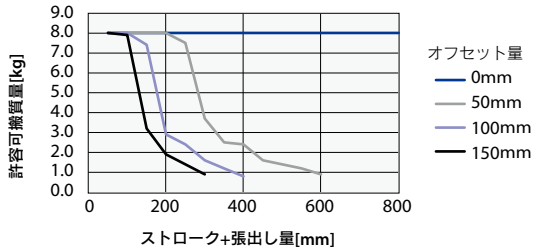


※1. 下記を超える質量の搬送物を可搬する際には外付けサポートガイドを適用ください。
ロッドに不必要な負荷が掛からないように、サポートガイドはフレキシブルな取り付けとしてください。
※2. ガイド寿命5000 km時の値です。

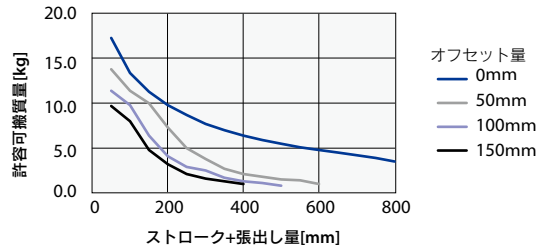
水平 / 壁掛　LBAR08-20



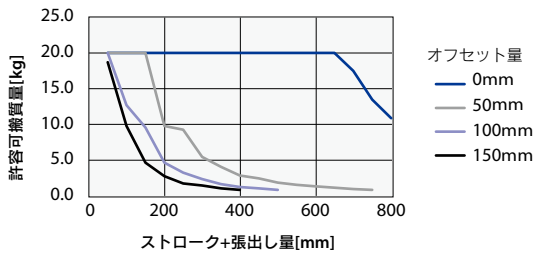
垂直　LBAR08-20



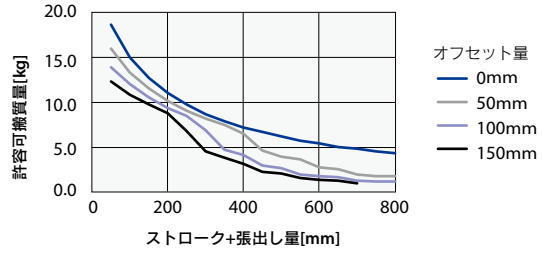
水平 / 壁掛　LBAR08-10



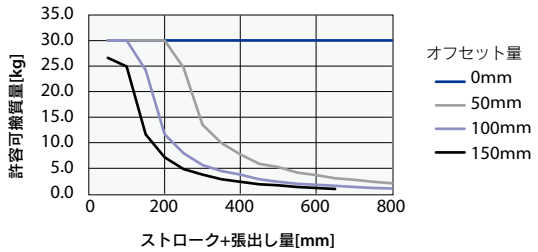
垂直　LBAR08-10



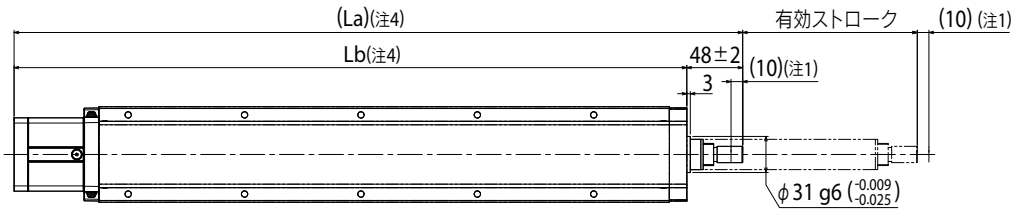
水平 / 壁掛　LBAR08-5

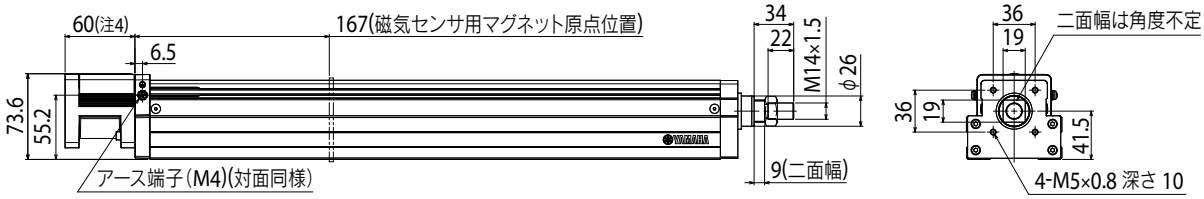


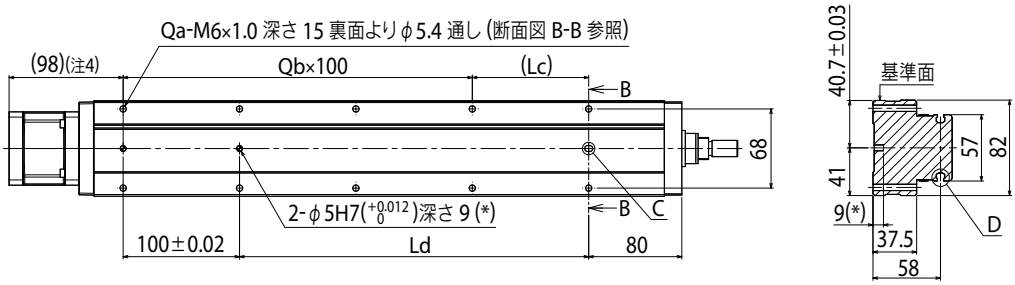
垂直　LBAR08-5

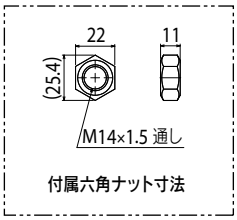


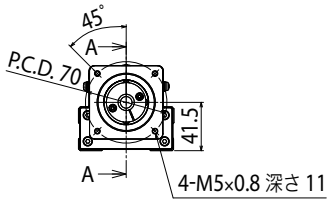
LBAR08　ストレートタイプ (S)

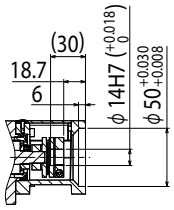


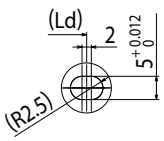


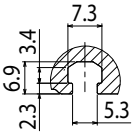


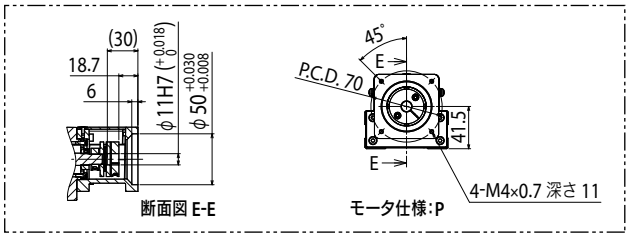


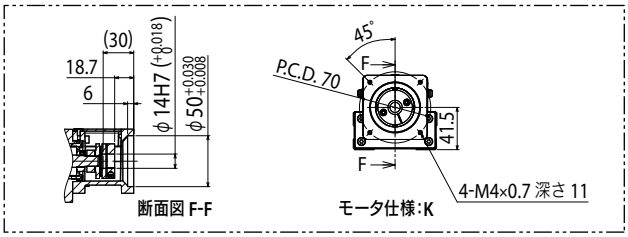


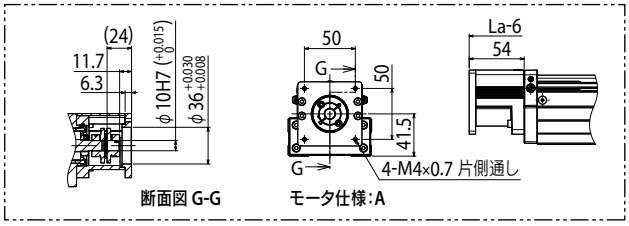


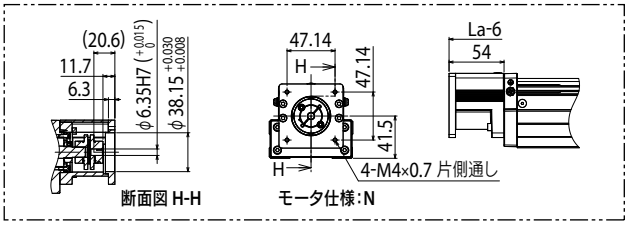








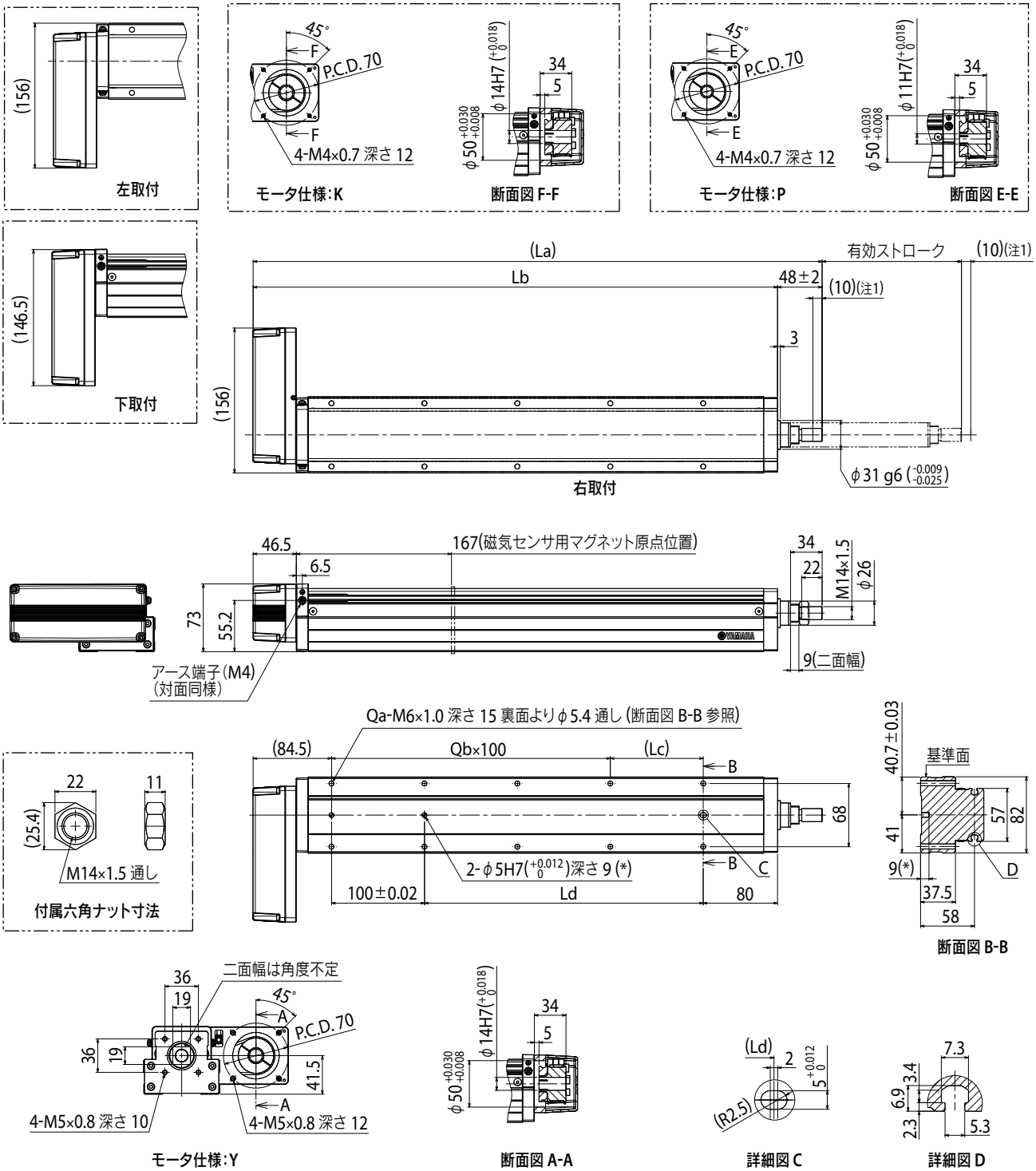




注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M5×0.8＞は、首下長さ≪45 mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M6×1.0＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋15 mm以下≫を推奨します。
注4. モータ仕様：A/Nの場合、表記寸法の≪－6 mm≫となります。
注5. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.270参照)
　　部品番号：KFU-M3861-00

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		376	426	476	526	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126
Lb		328	378	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078
Lc		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Ld		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
本体質量(kg)		3.9	4.3	4.7	5	5.3	5.7	6	6.3	6.6	7	7.4	7.7	8.1	8.4	8.6	8.9
最高速度 (mm/sec)	リード20	1200								900	720	600	480	420	360	300	240
	リード10	600								450	360	300	240	210	180	150	120
	リード5	300								225	180	150	120	105	90	75	60
	速度設定	–								75%	60%	50%	40%	35%	30%	25%	20%

LBAR08　折曲げタイプ（A）

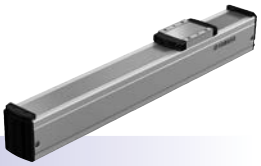


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M5×0.8＞は、首下長さ≪45 mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M6×1.0＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋15 mm以下≫を推奨します。
注4. 給脂用ノズル（推奨）（詳細P.270参照）
　　部品番号：KFU-M3861-00

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5	762.5	812.5	862.5	912.5	962.5	1012.5	1062.5	1112.5
Lb		314.5	364.5	414.5	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5	814.5	864.5	914.5	964.5	1014.5	1064.5
Lc		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Ld		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
本体質量(kg)		4.3	4.7	5.1	5.4	5.7	6.1	6.4	6.7	7	7.4	7.8	8.1	8.5	8.8	9	9.3
最高速度(mm/sec)	リード20	1200								900	720	600	480	420	360	300	240
	リード10	600								450	360	300	240	210	180	150	120
	リード5	300								225	180	150	120	105	90	75	60
	速度設定	–								75%	60%	50%	40%	35%	30%	25%	20%

LGXS05

Advancedモデル　モータレス単軸アクチュエータ　スライダタイプ



注文型式

LGXS05 - □ - □ - □

本体	リード指定	側面カバー	ストローク
	20：20 mm 10：10 mm 5：5 mm	無記入：標準 W：T溝有り（両側） R：T溝有り（右側） L：T溝有り（左側）	50～800 （50 mmピッチ）

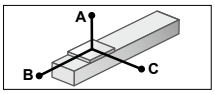
【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。

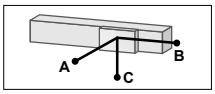
基本仕様

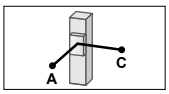
適合モータ		50 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		研削ボールねじ φ12（C5級）		
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2（相当）		1333 mm/sec	666 mm/sec	333 mm/sec
最大可搬質量※3（相当）	水平	5 kg	8 kg	13 kg
	垂直	2 kg	4 kg	8 kg
定格推力※3（相当）		41 N	69 N	138 N
ストローク		50 mm～800 mm（50 mmピッチ）		
全長		ST + 131.5 mm		
本体最大断面外形		W 48 mm × H 65 mm		
クリーン度※4		ISO CLASS 3（ISO14644-1）相当		
吸引量エアー※5		30 Nℓ/min～100 Nℓ/min		
使用環境温度、湿度		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）その時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. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※4. 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1000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.228をご参照ください。

許容オーバーハング量※







LGXS05-20

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
2kg	898	269	350
5kg	583	112	159

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
2kg	323	234	809
5kg	119	76	427

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
1kg	452	452
2kg	217	217

LGXS05-10

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
2kg	2505	382	625
5kg	1366	149	246
8kg	1036	90	150

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
2kg	585	346	2386
5kg	195	113	1164
8kg	95	54	745

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
1kg	732	732
2kg	351	351
4kg	160	160

LGXS05-5

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
3kg	4604	281	497
8kg	2197	101	179
13kg	1593	59	105

壁面取付使用時（単位：mm）

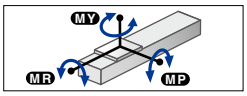
	A	B	C
3kg	439	245	4371
8kg	117	65	1812
13kg	42	24	1000

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
4kg	183	183
6kg	111	111
8kg	75	75

※ 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。

静的許容モーメント



（単位：N・m）

MY	MP	MR
24	27	23

適合サーボモータ

仕様	フランジサイズ	□ 40
	モータ出力	50 W

メーカー名	型式
（株）安川電機	SGMJV-A5
	SGM7J-A5
（株）キーエンス	SV-□005
	SV2-□005
三菱電機（株）	HF-KP053※
	HG-KR053※
	HK-KT053※
オムロン（株）	R88M-K05030
	R88M-1M05030※
パナソニック（株）	MHMF5A

折曲げユニット製品型式	シムプレート部品番号
GX-BEND-40	KES-M2295-00

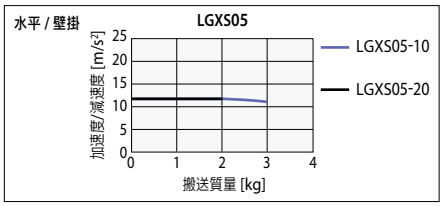
※ 折曲げユニットとの組合せには、専用シムプレートが必要となります。

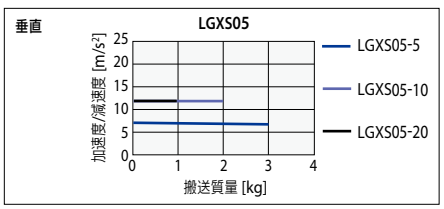
高加減速でご使用の場合（高加減速仕様）

基本仕様

ストローク		50 mm～550 mm（50 mmピッチ）		
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	2 kg	3 kg	–
最高加速度	水平	11.77 m/s²（1.2 G）	11.77 m/s²（1.2 G）	–
最大可搬質量	垂直	1 kg	2 kg	3 kg
最高加速度	垂直	11.77 m/s²（1.2 G）	11.77 m/s²（1.2 G）	7.17 m/s²（0.7 G）

搬送質量–加速度/減速度グラフ（目安）





許容オーバーハング量※

LGXS05-20

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
1kg	498	324	323
2kg	230	157	150

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
1kg	297	288	468
2kg	123	120	199

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
1kg	223	223

LGXS05-10

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
1kg	1159	460	645
3kg	381	148	206

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
1kg	606	424	1129
3kg	163	112	346

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
1kg	396	396
2kg	182	182

LGXS05-5

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
1kg	478	478
3kg	138	138

※ 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550 mm。

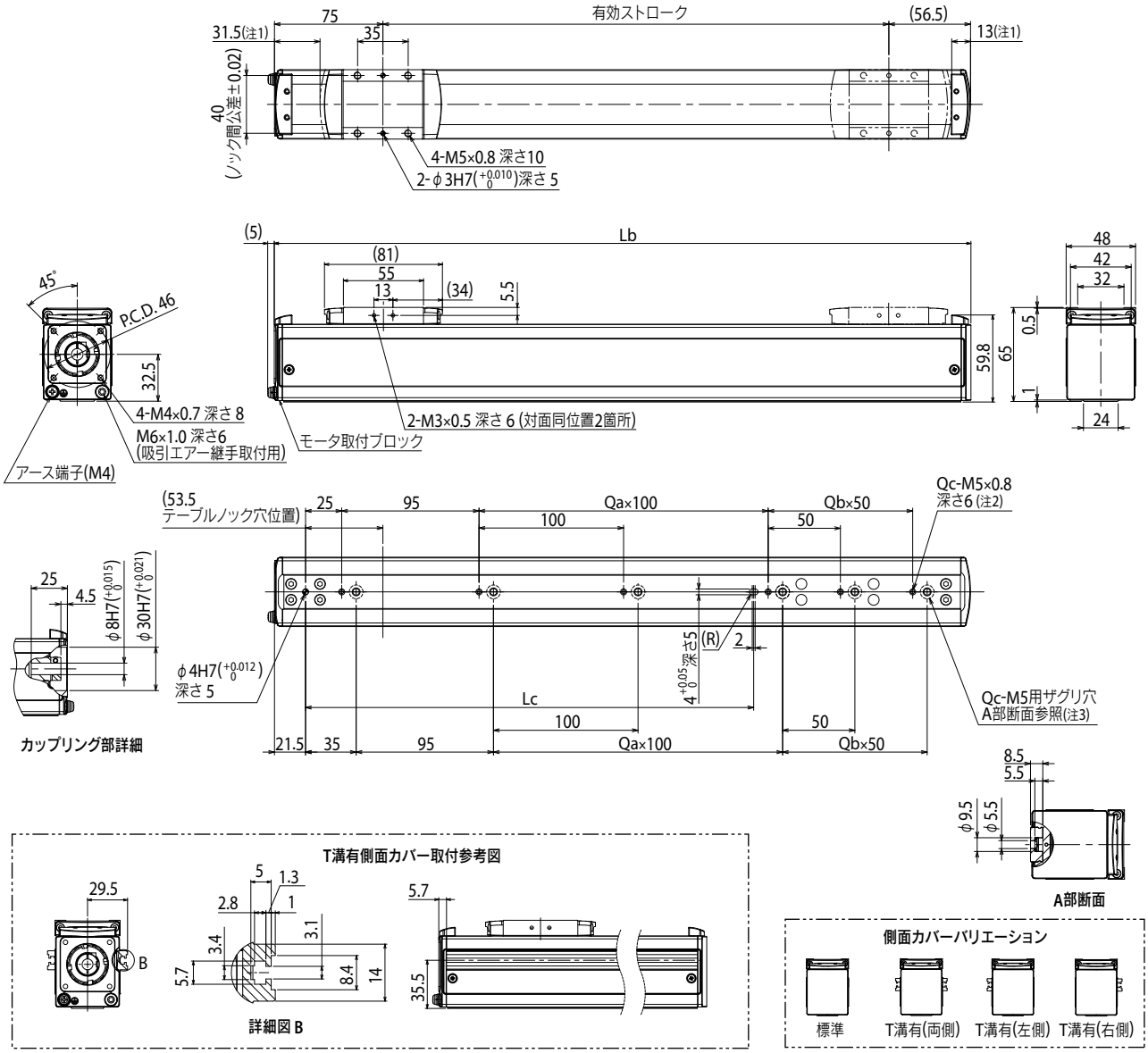
高加減速時の有効ストロークと最高速度

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550
最高速度（mm/sec）	リード20	1333										
	リード10	666										
	リード5	333										

※ 高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。
※ 高加減速仕様は50～550（50 mmピッチ）でご使用ください。
※ 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。
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。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.229をご参照ください。

▶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。

LGXS05

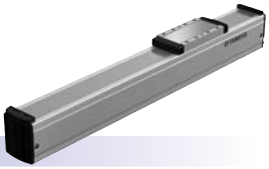


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリュを取外して固定してください。
注3. ザグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを取外して固定してください。
使用する六角穴付ボルト(M5×0.8)は首下長さ15 mm以下としてください。
注4. T溝有り側面カバーはセンサ取付用です。
注5. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.270参照)

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
Lb		181.5	231.5	281.5	331.5	381.5	431.5	481.5	531.5	581.5	631.5	681.5	731.5	781.5	831.5	881.5	931.5
Lc		110	110	110	110	310	310	310	310	310	310	610	610	610	610	610	610
Qa		0	0	0	0	2	2	2	2	2	2	5	5	5	5	5	5
Qb		0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5
Qc		2	3	4	5	4	5	6	7	8	9	7	8	9	10	11	12
本体質量(kg)		1.2	1.4	1.5	1.7	1.9	2.0	2.2	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5
最高速度 (mm/sec)	リード20	1333												1066	933	800	666
	リード10	666												532	466	400	333
	リード5	333												266	233	200	166
	速度設定	–												80%	70%	60%	50%

LGXS05L

Advancedモデル　モータレス単軸アクチュエータ　スライダタイプ



注文型式

LGXS05L-□-□-□

本体	リード指定	側面カバー	ストローク
	20：20 mm 10：10 mm 5：5 mm	無記入：標準 W：T溝有り（両側） R：T溝有り（右側） L：T溝有り（左側）	50～800 （50 mmピッチ）

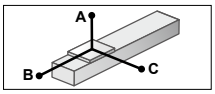
【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。

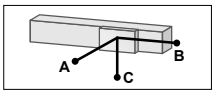
基本仕様

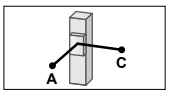
適合モータ		100 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		研削ボールねじ φ12（C5級）		
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2（相当）		1333 mm/sec	666 mm/sec	333 mm/sec
最大可搬質量※3（相当）	水平	12 kg	24 kg	32 kg
	垂直	3 kg	6 kg	12 kg
定格推力※3（相当）		84 N	169 N	339 N
ストローク		50 mm～800 mm（50 mmピッチ）		
全長		ST + 161.5 mm		
本体最大断面外形		W 48 mm × H 65 mm		
クリーン度※4		ISO CLASS 3（ISO14644-1）相当		
吸引量エアー※5		30 Nℓ/min～100 Nℓ/min		
使用環境温度、湿度		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）その時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. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※4. 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1000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.230 をご参照ください。

許容オーバーハング量※







LGXS05L-20

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
3kg	1755	559	426
8kg	737	200	153
12kg	608	133	104

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
3kg	396	486	1594
8kg	106	128	525
12kg	52	61	329

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
1kg	1486	1486
2kg	730	730
3kg	478	478

LGXS05L-10

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
6kg	2416	389	333
12kg	1397	187	161
24kg	875	87	74

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
6kg	277	316	2192
12kg	101	115	1084
24kg	12	14	276

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
4kg	555	555
6kg	360	360

LGXS05L-5

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
10kg	3127	254	225
20kg	1841	120	106
32kg	1554	70	62

壁面取付使用時（単位：mm）

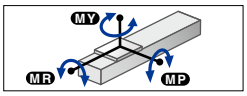
	A	B	C
10kg	162	181	2800
20kg	42	47	1273
32kg	0	0	0

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
5kg	501	501
10kg	235	235
12kg	190	190

※ 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。

静的許容モーメント



（単位：N・m）

MY	MP	MR
72	72	64

適合サーボモータ

仕様		
	フランジサイズ	□ 40
	モータ出力	100 W

メーカー名	型式
（株）安川電機	SGMJV-01
	SGM7J-01
（株）キーエンス	SV-□010
	SV2-□010
三菱電機（株）	HF-KP13※
	HG-KR13※
	HK-KT13※
オムロン（株）	R88M-K10030
	R88M-1M10030※
パナソニック（株）	MHMF01

折曲げユニット製品型式	シムプレート部品番号
GX-BEND-40	KES-M2295-00

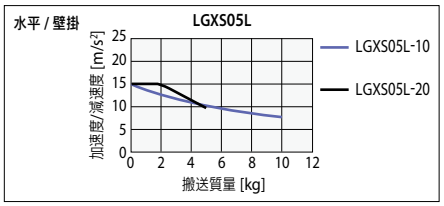
※ 折曲げユニットとの組合せには、専用シムプレートが必要となります。

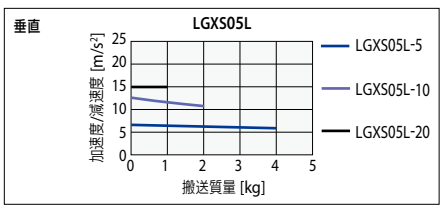
高加減速でご使用の場合（高加減速仕様）

基本仕様

ストローク		50 mm～550 mm（50 mmピッチ）		
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	5 kg	10 kg	–
最高加速度		14.72 m/s²（1.5 G）	14.72 m/s²（1.5 G）	–
最大可搬質量	垂直	1 kg	2 kg	4 kg
最高加速度		14.72 m/s²（1.5 G）	12.68 m/s²（1.3 G）	6.65 m/s²（0.7 G）

搬送質量–加速度/減速度グラフ（目安）





許容オーバーハング量※

LGXS05L-20

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
2kg	675	501	332
5kg	330	191	131

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
2kg	294	428	626
5kg	87	118	251

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
1kg	728	728

LGXS05L-10

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
3kg	1208	469	385
6kg	665	227	188
10kg	441	130	108

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
3kg	331	396	1144
6kg	131	155	580
10kg	49	58	315

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
1kg	1298	1298
2kg	636	636

LGXS05L-5

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
1kg	1555	1555
2kg	762	762
4kg	365	365

※ 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550 mm。

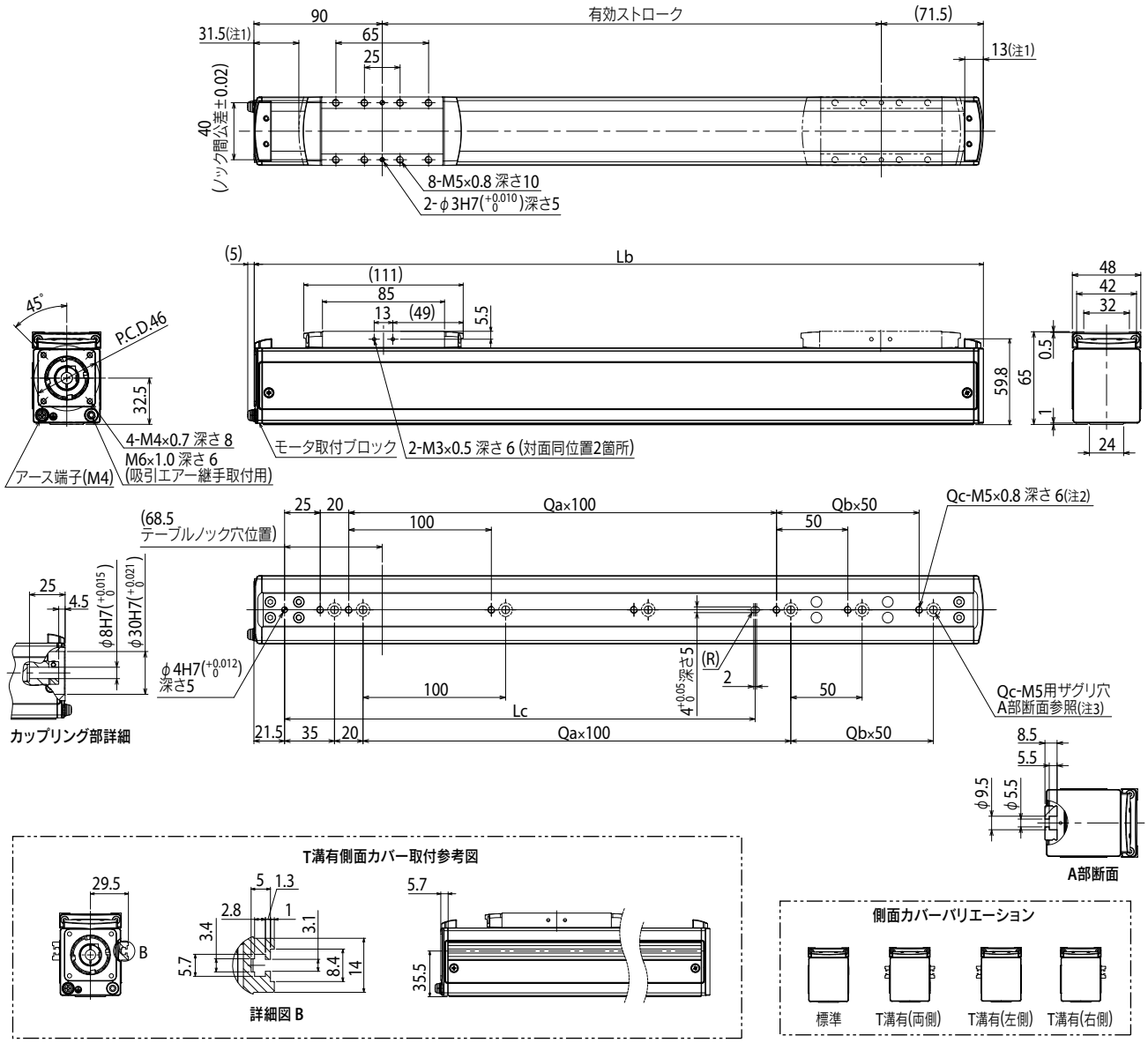
高加減速時の有効ストロークと最高速度

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550
最高速度（mm/sec）	リード20	1333										
	リード10	666										
	リード5	333										

※ 高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。
※ 高加減速仕様は50～550（50 mmピッチ）でご使用ください。
※ 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。
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。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.231をご参照ください。

▶ 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。

LGXS05L

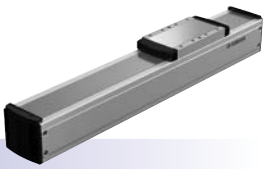


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリュを取外して固定してください。
注3. ザグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを取外して固定してください。
使用する六角穴付ボルト(M5×0.8)は首下長さ15 mm以下としてください。
注4. T溝有り側面カバーはセンサ取付用です。
注5. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.270参照)

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
Lb		211.5	261.5	311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5
Lc		130	130	130	130	330	330	330	330	330	330	630	630	630	630	630	630
Qa		1	1	1	1	3	3	3	3	3	3	6	6	6	6	6	6
Qb		0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5
Qc		3	4	5	6	5	6	7	8	9	10	8	9	10	11	12	13
本体質量(kg)		1.4	1.5	1.7	1.8	2.0	2.2	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5	3.7
最高速度 (mm/sec)	リード20	1333												1066	933	800	666
	リード10	666												532	466	400	333
	リード5	333												266	233	200	166
	速度設定	–												80%	70%	60%	50%

LGXS07

Advancedモデル　モータレス単軸アクチュエータ　スライダタイプ



注文型式

LGXS07 - □ - □ - □

本体	リード指定	側面カバー	ストローク
	30：30 mm 20：20 mm 10：10 mm 5：5 mm	無記入：標準 W：T溝有り（両側） R：T溝有り（右側） L：T溝有り（左側）	50～1100 （50 mmピッチ）

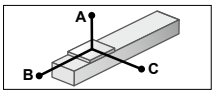
【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。

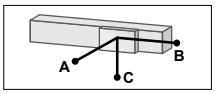
基本仕様

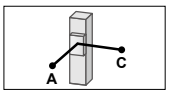
適合モータ		100 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm			
減速機構		研削ボールねじ φ15（C5級）			
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2（相当）		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量※3（相当）	水平	10 kg	25 kg	45 kg	85 kg
	垂直	2 kg	4 kg	8 kg	16 kg
定格推力※3（相当）		56 N	84 N	169 N	339 N
ストローク		50 mm～1100 mm（50 mmピッチ）			
全長		ST + 202 mm			
本体最大断面外形		W 70 mm × H 76.5 mm			
クリーン度※4		ISO CLASS 3（ISO14644-1）相当			
吸引量エアー※5		30 Nℓ/min～115 Nℓ/min			
使用環境温度、湿度		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）その時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. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※4. 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1000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.232 をご参照ください。

許容オーバーハング量※







LGXS07-30

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
2kg	3078	1509	1221
6kg	1191	501	418
10kg	957	317	282

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
2kg	1237	1442	2975
6kg	393	435	1062
10kg	244	251	793

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
1kg	2335	2335
2kg	1158	1158

LGXS07-20

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
10kg	1327	370	358
20kg	1136	186	188
25kg	1509	163	173

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
10kg	313	304	1164
20kg	131	119	804
25kg	109	97	1010

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
1kg	3416	3416
2kg	1701	1701
4kg	841	841

LGXS07-10

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
15kg	2420	338	372
30kg	1531	160	176
45kg	1181	101	111

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
15kg	306	271	2192
30kg	106	94	1155
45kg	39	34	623

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
3kg	1688	1688
6kg	827	827
8kg	612	612

LGXS07-5

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
30kg	2915	172	197
50kg	2535	96	110
85kg	2024	49	56

壁面取付使用時（単位：mm）

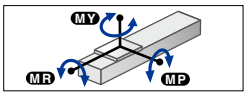
	A	B	C
30kg	122	106	2458
50kg	34	30	1476
85kg	0	0	0

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
6kg	907	907
9kg	591	591
16kg	314	314

※ 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。

静的許容モーメント



（単位：N・m）

MY	MP	MR
138	121	121

適合サーボモータ

仕様	フランジサイズ	□40
	モータ出力	100 W

メーカー名	型式
（株）安川電機	SGMJV-01
	SGM7J-01
（株）キーエンス	SV-□010
	SV2-□010
三菱電機（株）	HF-KP13※
	HG-KR13※
	HK-KT13※
オムロン（株）	R88M-K10030
	R88M-1M10030※
パナソニック（株）	MHMF01

折曲げユニット製品型式	シムプレート部品番号
GX-BEND-40	KES-M2295-00

※ 折曲げユニットとの組合せには、専用シムプレートが必要となります。

高加減速でご使用の場合（高加減速仕様）

基本仕様

ストローク		50 mm～650 mm（50 mmピッチ）			
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	5 kg	10 kg	20 kg	–
最高加速度	水平	14.72 m/s²（1.5 G）	14.72 m/s²（1.5 G）	9.64 m/s²（1 G）	–
最大可搬質量	垂直	1 kg	2 kg	4 kg	8 kg
最高加速度	垂直	14.72 m/s²（1.5 G）	14.72 m/s²（1.5 G）	8.44 m/s²（0.9 G）	4.32 m/s²（0.4 G）

許容オーバーハング量※

LGXS07-30

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
2kg	1020	897	608
5kg	461	346	245

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
2kg	579	830	976
5kg	208	279	401

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
1kg	1165	1165

LGXS07-20

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
3kg	1224	758	640
6kg	684	369	321
10kg	459	214	190

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
3kg	600	692	1175
6kg	274	303	621
10kg	138	147	376

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
1kg	1793	1793
2kg	891	891

LGXS07-10

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
5kg	2208	622	665
12kg	991	249	266
20kg	637	142	152

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
5kg	603	556	2129
12kg	200	182	890
20kg	83	75	497

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
1kg	3012	3012
2kg	1487	1487
4kg	725	725

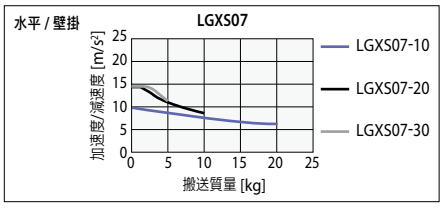
LGXS07-5

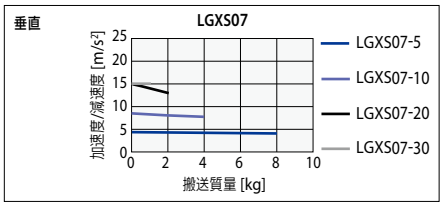
垂直使用時（単位：mm）

	A	C
3kg	1093	1093
5kg	639	639
8kg	384	384

※ 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。

搬送質量–加速度/減速度グラフ（目安）





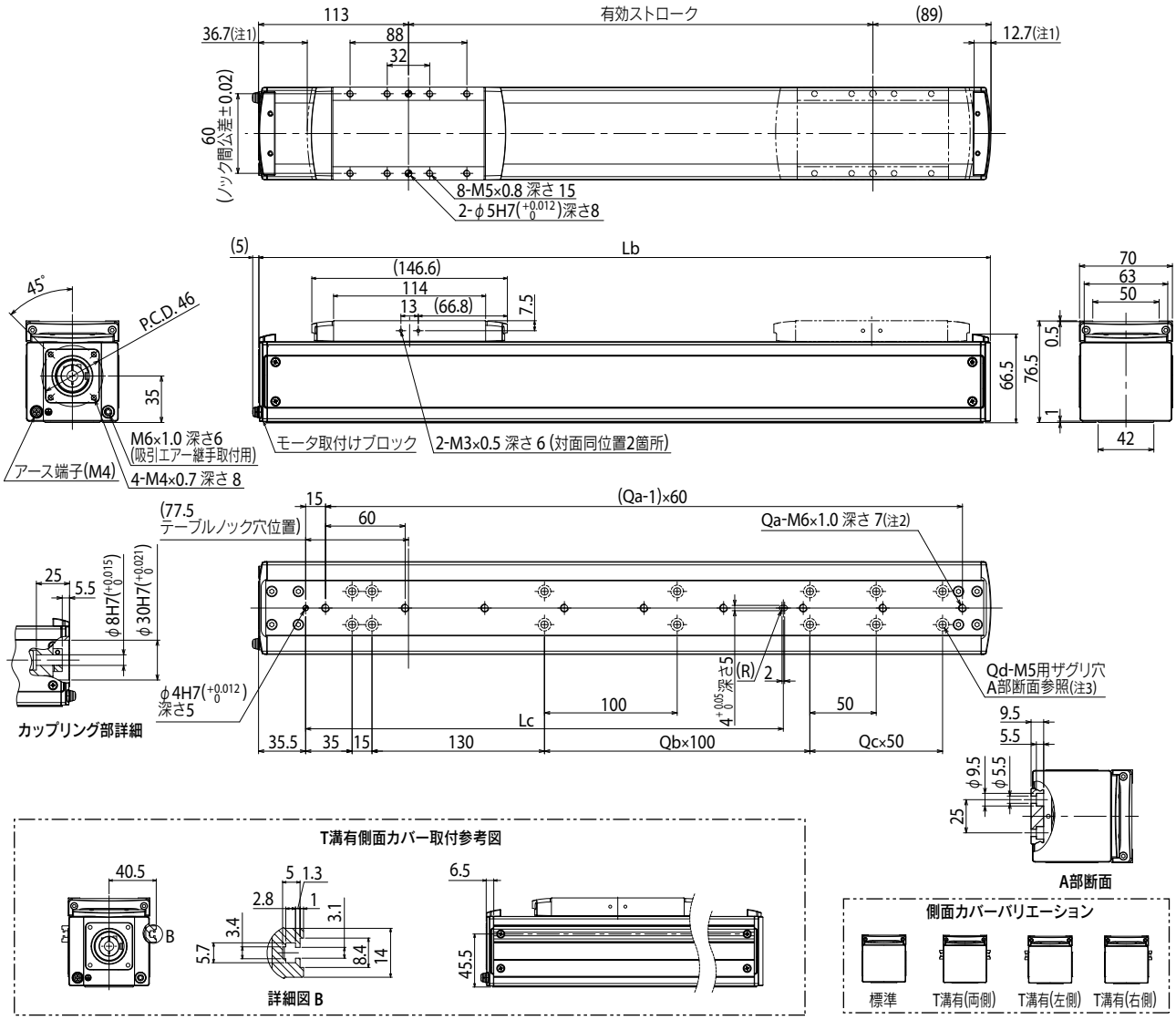
高加減速時の有効ストロークと最高速度

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
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												

※ 高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。
※ 高加減速仕様は50～650（50 mmピッチ）でご使用ください。
※ 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。
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。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.234をご参照ください。

▶ 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。

LGXS07

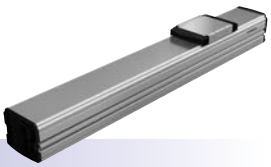


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリュを取外して固定してください。
注3. ザグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを取外して固定してください。
注4. T溝有り側面カバーはセンサ取付用です。
注5. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.270参照)

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
Lb		252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302
Lc		160	160	160	160	360	360	360	360	360	360	360	360	760	760	760	760	760	760	760	760	760	760
Qa		4	5	5	6	7	8	9	10	10	11	12	13	14	15	15	16	17	18	19	20	20	21
Qb		0	0	0	0	2	2	2	2	2	2	2	2	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
Qc		0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	6	7	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
Qd		6	8	10	12	10	12	14	16	18	20	22	24	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36
本体質量(kg)		3.2	3.4	3.7	4.0	4.3	4.5	4.8	5.1	5.3	5.6	5.9	6.2	6.4	6.7	7.0	7.2	7.5	7.8	8.1	8.3	8.6	8.9
最高速度(mm/sec)	リード30	1800														1530	1350	1170	990	900	810	720	630
	リード20	1200														1020	900	780	660	600	540	480	420
	リード10	600														510	450	390	330	300	270	240	210
	リード5	300														255	225	195	165	150	135	120	105
	速度設定	–														85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%

LGXS10

Advancedモデル　●モータレス単軸アクチュエータ　●スライダタイプ



■注文型式

LGXS10-□-□-□

本体	リード指定	モータ仕様	ストローク
	30：30 mm 20：20 mm 10：10 mm 5：5 mm	無記入：標準 P：P仕様(下記参照)	100～1250 (50 mmピッチ)

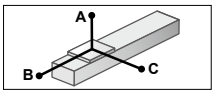
【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。

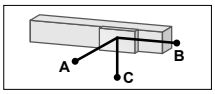
■基本仕様

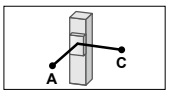
適合モータ		200 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm			
減速機構		研削ボールねじ φ15 (C5級)			
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2 (相当)		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量※3 (相当)	水平	25 kg	40 kg	80 kg	100 kg
	垂直	4 kg	8 kg	20 kg	30 kg
定格推力※3 (相当)		113 N	170 N	341 N	683 N
ストローク		100 mm～1250 mm (50 mmピッチ)			
全長		ST + 175.5 mm			
本体最大断面外形		W 100 mm × H 99.5 mm			
クリーン度※4		ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当			
吸引量エアー※5		30 Nℓ/min～90 Nℓ/min			
使用環境温度、湿度		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)その時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. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※4. 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1000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.235 をご参照ください。

■許容オーバーハング量※







LGXS10-30

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	878	537	292
20kg	609	256	146
25kg	608	211	124

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	271	473	803
20kg	118	192	481
25kg	93	147	454

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
1kg	4135	4135
4kg	985	985

LGXS10-20

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
15kg	1269	451	282
25kg	754	253	158
40kg	466	142	88

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
15kg	252	387	1159
25kg	123	189	629
40kg	51	78	311

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
3kg	2062	2062
6kg	1012	1012
8kg	750	750

LGXS10-10

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	1794	298	203
50kg	1358	162	111
80kg	1266	86	59

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	162	234	1623
50kg	68	98	1060
80kg	16	22	552

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
5kg	1926	1926
10kg	931	931
20kg	434	434

LGXS10-5

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	5605	321	225
50kg	3694	177	124
80kg	2619	95	67
100kg	2224	68	48

壁面取付使用時 (単位：mm)

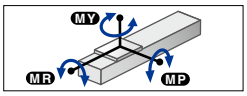
	A	B	C
30kg	181	258	5195
50kg	79	113	3111
80kg	22	31	1557
100kg	0	0	0

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
10kg	1018	1018
20kg	477	477
30kg	296	296

※ 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。

■静的許容モーメント



(単位：N・m)

MY	MP	MR
274	274	241

■適合サーボモータ

仕様		
	フランジサイズ	□60
	モータ出力	200 W

モータ仕様	メーカー名	型式
標準	(株)安川電機	SGMJV-02
		SGM7J-02
	(株)キーエンス	SV-□020
		SV2-□020
	三菱電機(株)	HF-KP23
		HG-KR23※1
		HK-KT23※1
P	オムロン(株)	R88M-K20030
		R88M-1M20030
	パナソニック(株)	MSMD02
		MSMF02
		MHMF02

折曲げユニット製品型式	シムプレート部品番号
GX-BEND-60※2	KEV-M2295-00

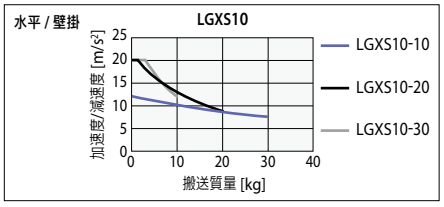
※1. 折曲げユニットとの組合せには、専用シムプレートが必要となります。
※2. 折曲げユニットは標準仕様のみ取り付け可能です。

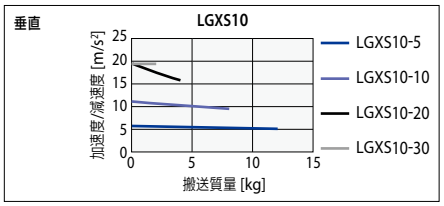
高加減速でご使用の場合(高加減速仕様)

■基本仕様

ストローク		100 mm～650 mm (50 mmピッチ)			
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	10 kg	20 kg	30 kg	–
最高加速度	水平	19.62 m/s² (2 G)	19.62 m/s² (2 G)	11.71 m/s² (1.2 G)	–
最大可搬質量	垂直	2 kg	4 kg	8 kg	12 kg
最高加速度	垂直	19.62 m/s² (2 G)	19.62 m/s² (2 G)	10.84 m/s² (1.1 G)	5.53 m/s² (0.6 G)

■搬送質量–加速度/減速度グラフ(目安)





■許容オーバーハング量※

LGXS10-30

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
3kg	1041	1117	541
6kg	581	534	266
10kg	384	300	153

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
3kg	521	1046	1009
6kg	241	466	539
10kg	125	235	327

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
1kg	2054	2054
2kg	994	994

LGXS10-20

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
5kg	1218	844	493
12kg	575	326	193
20kg	375	177	106

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
5kg	464	778	1177
12kg	159	261	516
20kg	70	113	290

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
2kg	1602	1602
4kg	788	788

LGXS10-10

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	1851	568	383
20kg	973	263	177
30kg	671	162	109

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	343	504	1784
20kg	136	199	885
30kg	67	98	552

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
3kg	1849	1849
5kg	1086	1086
8kg	656	656

LGXS10-5

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
4kg	1550	1550
8kg	743	743
12kg	474	474

※ 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。

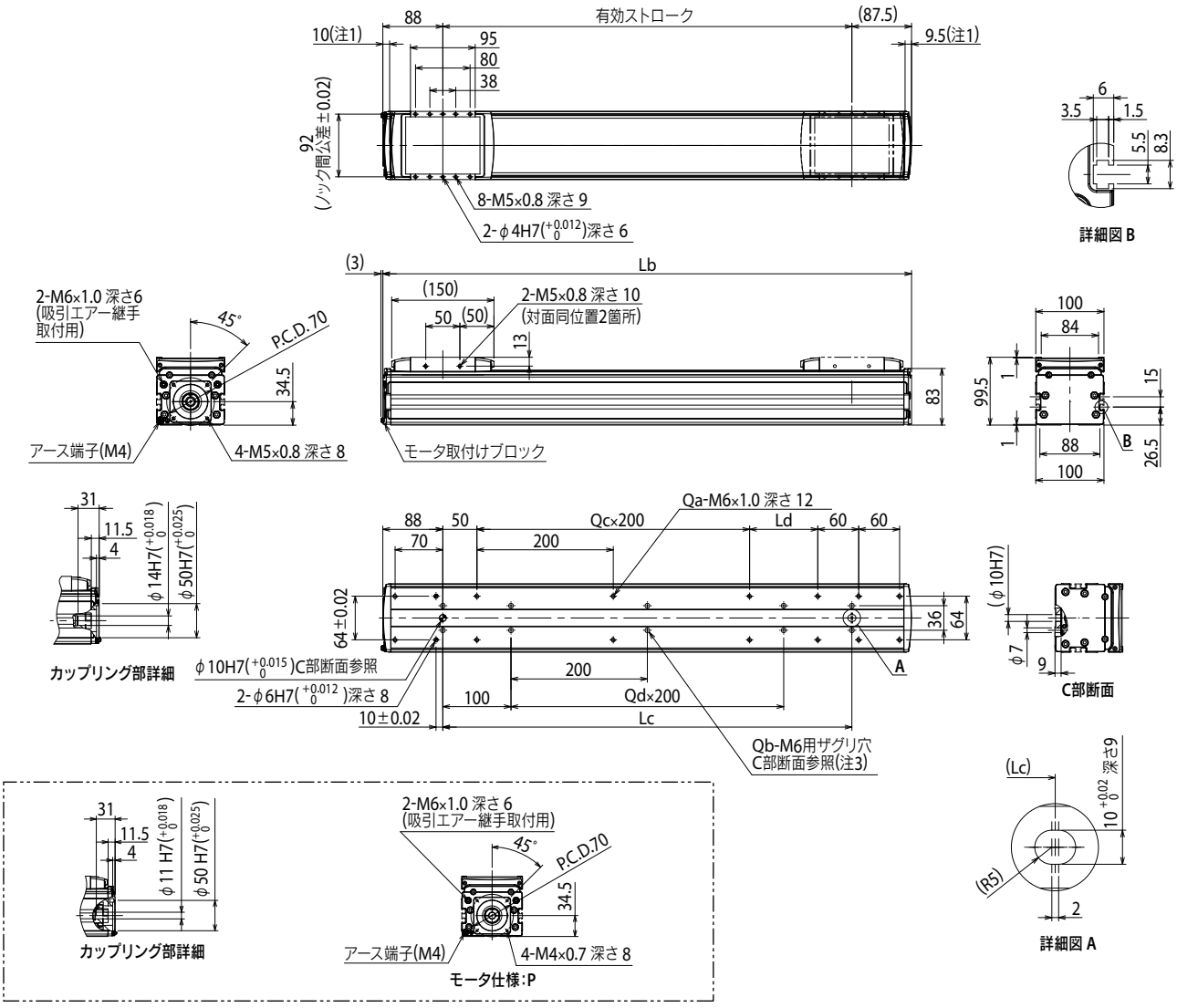
■高加減速時の有効ストロークと最高速度

有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
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											

※ 高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。
※ 高加減速仕様は100～650 (50 mmピッチ)でご使用ください。
※ 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。
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。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.237をご参照ください。

▶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。

LGXS10

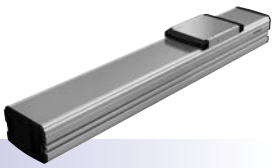


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪20 ㎜以上≫としてください。
取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪架台の厚さ+10 ㎜以下≫を推奨します。
注3. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
注4. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.270参照)

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
Lb		275.5	325.5	375.5	425.5	475.5	525.5	575.5	625.5	675.5	725.5	775.5	825.5	875.5	925.5	975.5	1025.5	1075.5	1125.5	1175.5	1225.5	1275.5	1325.5	1375.5	1425.5
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		0	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
Qa		8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
Qb		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
Qc		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
Qd		0	0	0	0	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)		4.6	5.1	5.6	6.1	6.6	7.1	7.6	8.1	8.6	9.1	9.6	10.1	10.6	11.1	11.6	12.1	12.6	13.1	13.6	14.1	14.6	15.1	15.6	16.1
最高速度(mm/sec)	リード30	1800													1530	1350	1170	990	900	810	720	630	540		450
	リード20	1200													1020	900	780	660	600	540	480	420	360		300
	リード10	600													510	450	390	330	300	270	240	210	180		150
	リード5	300													255	225	195	165	150	135	120	105	90		75
	速度設定	–													85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%		25%

LGXS12

Advancedモデル　●モータレス単軸アクチュエータ　●スライダタイプ



■注文型式

LGXS12-□-□-□

本体	リード指定	モータ仕様	ストローク
	30：30 mm 20：20 mm 10：10 mm 5：5 mm	無記入：標準 P：P仕様（下記参照）	100～1250 （50 mmピッチ）

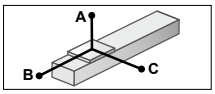
【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。

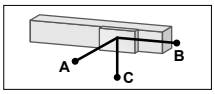
■基本仕様

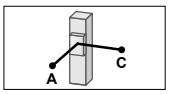
適合モータ		400 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		研削ボールねじ φ15（C5級）		
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2（相当）		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量※3（相当）	水平	35 kg	50 kg	95 kg	115 kg
	垂直	8 kg	15 kg	25 kg	45 kg
定格推力※3（相当）		225 N	339 N	678 N	1360 N
ストローク		100 mm～1250 mm（50 mmピッチ）			
全長		ST＋211.5 mm			
本体最大断面外形		W 125 mm × H 101 mm			
クリーン度※4		ISO CLASS 3（ISO14644-1）相当			
吸引量エアー※5		30 Nℓ/min～90 Nℓ/min			
使用環境温度、湿度		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）その時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. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※4. 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1000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.239 をご参照ください。

■許容オーバーハング量※







LGXS12-30

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
10kg	1796	1074	637
20kg	1300	531	332
35kg	1341	334	227

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
10kg	631	1009	1720
20kg	316	466	1171
35kg	197	269	1130

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
3kg	2642	2642
6kg	1289	1289
8kg	951	951

LGXS12-20

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
15kg	2231	904	613
30kg	1290	428	293
50kg	882	237	164

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
15kg	591	839	2141
30kg	260	363	1167
50kg	126	172	710

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
5kg	2424	2424
10kg	1207	1207
15kg	803	803

LGXS12-10

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
30kg	3109	607	456
50kg	2421	345	260
80kg	2417	198	150
95kg	2559	159	121

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
30kg	413	542	2978
50kg	215	280	2208
80kg	103	133	1927
95kg	73	95	1830

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
10kg	1862	1862
15kg	1221	1221
25kg	708	708

LGXS12-5

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
30kg	11079	653	504
50kg	7434	373	288
80kg	5458	215	166
115kg	4364	136	105

壁面取付使用時（単位：mm）

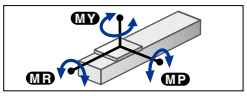
	A	B	C
30kg	456	588	10692
50kg	239	308	6935
80kg	117	150	4713
115kg	55	71	3221

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
15kg	1332	1332
30kg	634	634
45kg	402	402

※ 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。

■静的許容モーメント



（単位：N・m）

MY	MP	MR
334	334	294

■適合サーボモータ

仕様		
	フランジサイズ	□60
	モータ出力	400 W

モータ仕様	メーカー名	型式
標準	（株）安川電機	SGMJV-04
		SGM7J-04
	（株）キーエンス	SV-□040
		SV2-□040
	三菱電機（株）	HF-KP43
		HG-KR43※1
		HK-KT43※1
P	オムロン（株）	R88M-K40030
		R88M-1M40030
	パナソニック（株）	MSMD04
		MSMF04
		MHMF04

折曲げユニット製品型式	シムプレート部品番号
GX-BEND-60※2	KEV-M2295-00

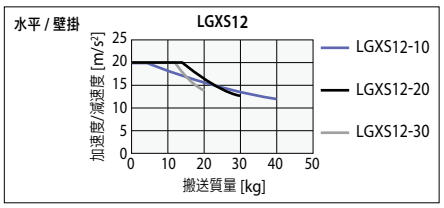
※1. 折曲げユニットとの組合せには、専用シムプレートが必要となります。
※2. 折曲げユニットは標準仕様のみ取り付け可能です。

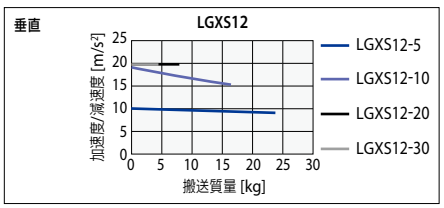
高加減速でご使用の場合（高加減速仕様）

■基本仕様

ストローク		100 mm～650 mm（50 mmピッチ）			
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	20 kg	30 kg	40 kg	–
最高加速度		19.62 m/s²（2 G）	19.62 m/s²（2 G）	19.62 m/s²（2 G）	–
最大可搬質量	垂直	4 kg	8 kg	16 kg	24 kg
最高加速度		19.62 m/s²（2 G）	19.62 m/s²（2 G）	19.62 m/s²（2 G）	9.85 m/s²（1 G）

■搬送質量–加速度/減速度グラフ（目安）





■許容オーバーハング量※

LGXS12-30

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
5kg	1216	1297	669
12kg	461	506	252
20kg	316	280	147

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
5kg	648	1224	1183
12kg	226	436	427
20kg	117	213	266

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
2kg	1984	1984
4kg	960	960

LGXS12-20

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
10kg	999	807	489
20kg	521	378	231
30kg	382	234	146

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
10kg	458	740	966
20kg	196	311	479
30kg	109	168	325

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
3kg	2031	2031
5kg	1193	1193
8kg	722	722

LGXS12-10

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
15kg	1668	737	535
25kg	1060	423	308
40kg	709	246	180

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
15kg	491	672	1628
25kg	263	358	1012
40kg	134	181	644

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
5kg	2071	2071
10kg	1011	1011
16kg	612	612

LGXS12-5

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
8kg	1487	1487
16kg	712	712
24kg	454	454

※ 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。

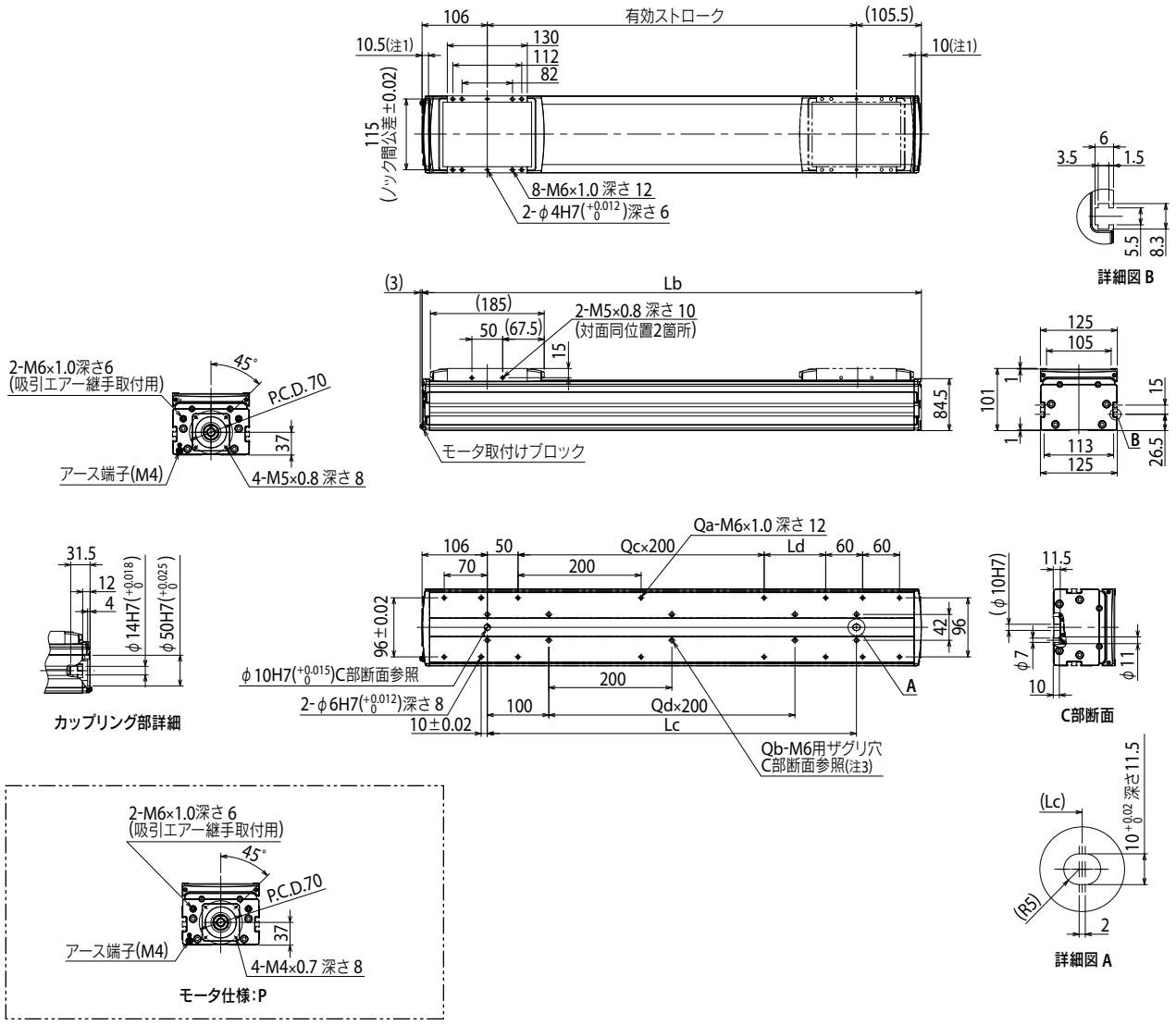
■高加減速時の有効ストロークと最高速度

有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
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											

※ 高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。
※ 高加減速仕様は100～650（50 mmピッチ）でご使用ください。
※ 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。
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。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.241をご参照ください。

▶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。

LGXS12

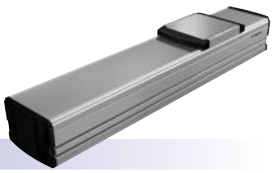


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪20 ㎜以上≫としてください。
取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪架台の厚さ+10 ㎜以下≫を推奨します。
注3. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
注4. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.270参照)

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
Lb		311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	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
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		0	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
Qa		8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
Qb		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
Qc		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
Qd		0	0	0	0	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)		6.5	7.1	7.8	8.5	9.1	9.8	10.5	11.2	11.8	12.5	13.2	13.9	14.5	15.2	15.9	16.5	17.2	17.9	18.6	19.2	19.9	20.6	21.3	21.9
最高速度(mm/sec)	リード30	1800													1530	1350	1170	990	900	810	720	630	540		450
	リード20	1200													1020	900	780	660	600	540	480	420	360		300
	リード10	600													510	450	390	330	300	270	240	210	180		150
	リード5	300													255	225	195	165	150	135	120	105	90		75
	速度設定	–													85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%		25%

LGXS16

Advancedモデル　●モータレス単軸アクチュエータ　●スライダタイプ



■注文型式

LGXS16-□-□-□

本体	リード指定	モータ仕様	ストローク
	40：40 mm 20：20 mm 10：10 mm	無記入：標準 P：P仕様（下記参照）	100～1450 （50 mmピッチ）

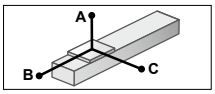
【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。

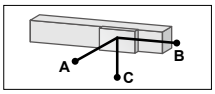
■基本仕様

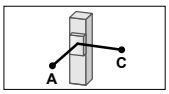
適合モータ		750 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		研削ボールねじ φ20（C5級）		
ボールネジリード		40 mm	20 mm	10 mm
最高速度※2（相当）		2400 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
最大可搬質量※3（相当）	水平	45 kg	95 kg	130 kg
	垂直	12 kg	28 kg	55 kg
定格推力※3（相当）		320 N	640 N	1280 N
ストローク		100 mm～1450 mm（50 mmピッチ）		
全長		ST + 242.5 mm		
本体最大断面外形		W 160 mm × H 130 mm		
クリーン度※4		ISO CLASS 3（ISO14644-1）相当		
吸引量エアー※5		30 Nℓ/min～90 Nℓ/min		
使用環境温度、湿度		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800mm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）その時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. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※4. 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1000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.243 をご参照ください。

■許容オーバーハング量※







LGXS16-40

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
15kg	2876	1866	1253
30kg	2385	997	776
45kg	2339	720	604

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
15kg	1273	1802	2797
30kg	782	935	2263
45kg	598	658	2174

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
3kg	6605	6605
6kg	3699	3699
12kg	2827	2827

LGXS16-20

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
30kg	3862	1255	1106
50kg	2568	733	652
80kg	1798	440	394
95kg	1579	362	325

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
30kg	1102	1192	3742
50kg	630	671	2422
80kg	360	377	1612
95kg	288	300	1373

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
10kg	3404	3404
20kg	1740	1740
28kg	1504	1504

LGXS16-10

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
50kg	6253	1026	1024
80kg	4447	623	624
100kg	3957	489	490
130kg	3786	365	367

壁面取付使用時（単位：mm）

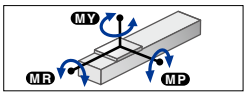
	A	B	C
50kg	980	964	6089
80kg	573	561	4240
100kg	437	426	3706
130kg	312	302	3422

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
15kg	3434	3434
30kg	1684	1684
55kg	889	889

※ 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。

■静的許容モーメント



（単位：N・m）

MY	MP	MR
706	706	620

■適合サーボモータ

仕様		
	フランジサイズ	□80
	モータ出力	750 W

モータ仕様	メーカー名	型式
標準	（株）安川電機	SGMJV-08
		SGM7J-08
	（株）キーエンス	SV-□075
		SV2-□075
	三菱電機（株）	HF-KP73
		HG-KR73※1
		HK-KT7M3※1
P	オムロン（株）	R88M-K75030
		R88M-1M75030
	パナソニック（株）	MSMD08
		MSMF08
		MHMF08

折曲げユニット製品型式	シムプレート部品番号
GX-BEND-80※2	KEX-M2295-00

※1. 折曲げユニットとの組合せには、専用シムプレートが必要となります。
※2. 折曲げユニットは標準仕様のみ取り付け可能です。

高加減速でご使用の場合（高加減速仕様）

■基本仕様

ストローク		100 mm～800 mm（50 mmピッチ）		
ボールネジリード		40 mm	20 mm	10 mm
最大可搬質量	水平	30 kg	60 kg	–
最高加速度		19.62 m/s²（2 G）	19.84 m/s²（2 G）	–
最大可搬質量	垂直	8 kg	16 kg	32 kg
最高加速度		19.62 m/s²（2 G）	18.43 m/s²（1.9 G）	11.17 m/s²（1.1 G）

■許容オーバーハング量※

LGXS16-40

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
10kg	1271	1669	836
20kg	725	803	429
30kg	534	514	287

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
10kg	816	1585	1240
20kg	404	725	683
30kg	259	441	480

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
3kg	2904	2904
5kg	1710	1710
8kg	1038	1038

LGXS16-20

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
20kg	1722	1123	875
40kg	952	535	428
60kg	682	339	276

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
20kg	842	1056	1679
40kg	388	470	895
60kg	232	275	611

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
5kg	3473	3473
10kg	1723	1723
16kg	1064	1064

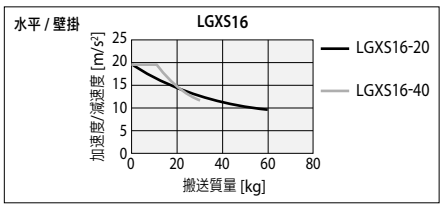
LGXS16-10

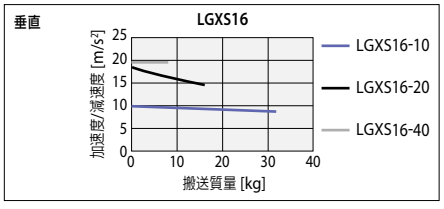
垂直使用時（単位：mm）

	A	C
10kg	2951	2951
20kg	1438	1438
32kg	870	870

※ 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。

■搬送質量–加速度/減速度グラフ（目安）





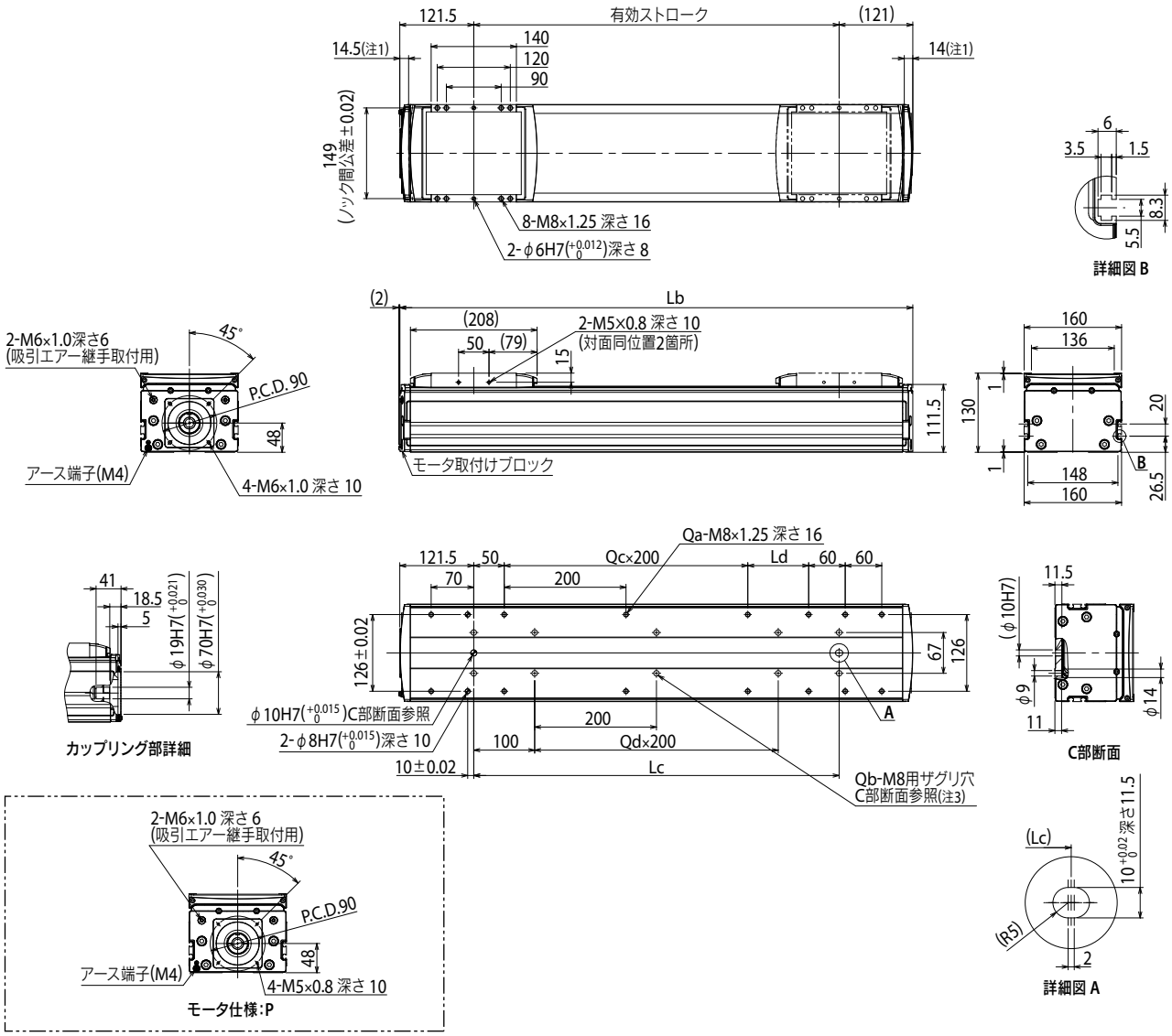
■高加減速時の有効ストロークと最高速度

有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
最高速度（mm/sec）	リード40	2400														
	リード20	1200														
	リード10	600														

※ 高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。
※ 高加減速仕様は100～800（50 mmピッチ）でご使用ください。
※ 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。
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。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.245をご参照ください。

▶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。

LGXS16



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 取付ザグリ穴(C部断面)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≪25 ㎜以上≫としてください。
　　取付タップ穴仕様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+15 ㎜以下≫を推奨します。
注3. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
注4. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.270参照)

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	1300	1350	1400	1450
Lb		342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5	1192.5	1242.5	1292.5	1342.5	1392.5	1442.5	1492.5	1542.5	1592.5	1642.5	1692.5
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	1300	1350	1400	1450
Ld		0	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
Qa		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
Qb		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
Qc		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
Qd		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
本体質量(kg)		11.7	12.7	13.7	14.7	15.7	16.6	17.6	18.6	19.6	20.6	21.5	22.5	23.5	24.5	25.5	26.5	27.4	28.4	29.4	30.4	31.4	32.4	33.3	34.3	35.3	36.3	37.3	38.2
最高速度(mm/sec)	リード40	2400															2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960		840		720	600
	リード20	1200															1080	960	840	720	660	600	540	480		420		360	300
	リード10	600															540	480	420	360	330	300	270	240		210		180	150
	速度設定	–															90%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%		35%		30%	25%

LGXS20

Advancedモデル　●モータレス単軸アクチュエータ

●スライダタイプ



■注文型式

LGXS20 - □ □ - □

本体	リード指定	モータ仕様	ストローク
	40：40 mm	無記入：標準	100～1450
	20：20 mm	P：P仕様(下記参照)	(50 mmピッチ)
	10：10 mm		

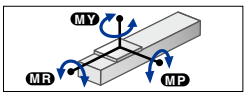
【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。

■基本仕様

適合モータ		750 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		研削ボールねじ φ20 (C5級)		
ボールネジリード		40 mm	20 mm	10 mm
最高速度※2 (相当)		2400 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
最大可搬質量※3 (相当)	水平	65 kg	130 kg	160 kg
	垂直	15 kg	35 kg	65 kg
定格推力※3 (相当)		320 N	640 N	1280 N
ストローク		100 mm～1450 mm (50 mmピッチ)		
全長		ST + 288.5 mm		
本体最大断面外形		W 200 mm × H 140 mm		
クリーン度※4		ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当		
吸引量エアー※5		30 Nℓ/min～90 Nℓ/min		
使用環境温度、湿度		0～40 °C, 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800mm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)
その時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. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※4. 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1000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.246 をご参照ください。

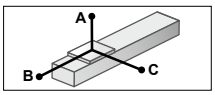
■静的許容モーメント

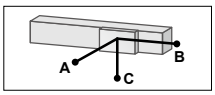


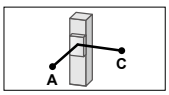
(単位：N・m)

MY	MP	MR
1423	1423	1251

■許容オーバーハング量※







LGXS20-40

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
20kg	5318	2821	2096
40kg	4836	1609	1369
65kg	4824	1088	1001

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
20kg	2171	2751	5211
40kg	1417	1539	4667
65kg	1013	1018	4575

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
5kg	8187	8187
10kg	5203	5203
15kg	4810	4810

LGXS20-20

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
50kg	5436	1493	1377
80kg	4417	911	854
100kg	4592	756	727
130kg	4338	596	584

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
50kg	1390	1423	5265
80kg	849	841	4153
100kg	708	686	4253
130kg	550	526	3933

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
20kg	3436	3436
30kg	2600	2600
35kg	3073	3073

LGXS20-10

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
40kg	22519	2607	2713
80kg	16716	1274	1331
120kg	14066	830	868
160kg	12284	608	637

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
40kg	2704	2537	22210
80kg	1293	1204	16141
120kg	818	760	13223
160kg	580	538	11190

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
20kg	5157	5157
40kg	2553	2553
65kg	1600	1600

※ 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。

■適合サーボモータ

仕様		
	フランジサイズ	□ 80
	モータ出力	750 W

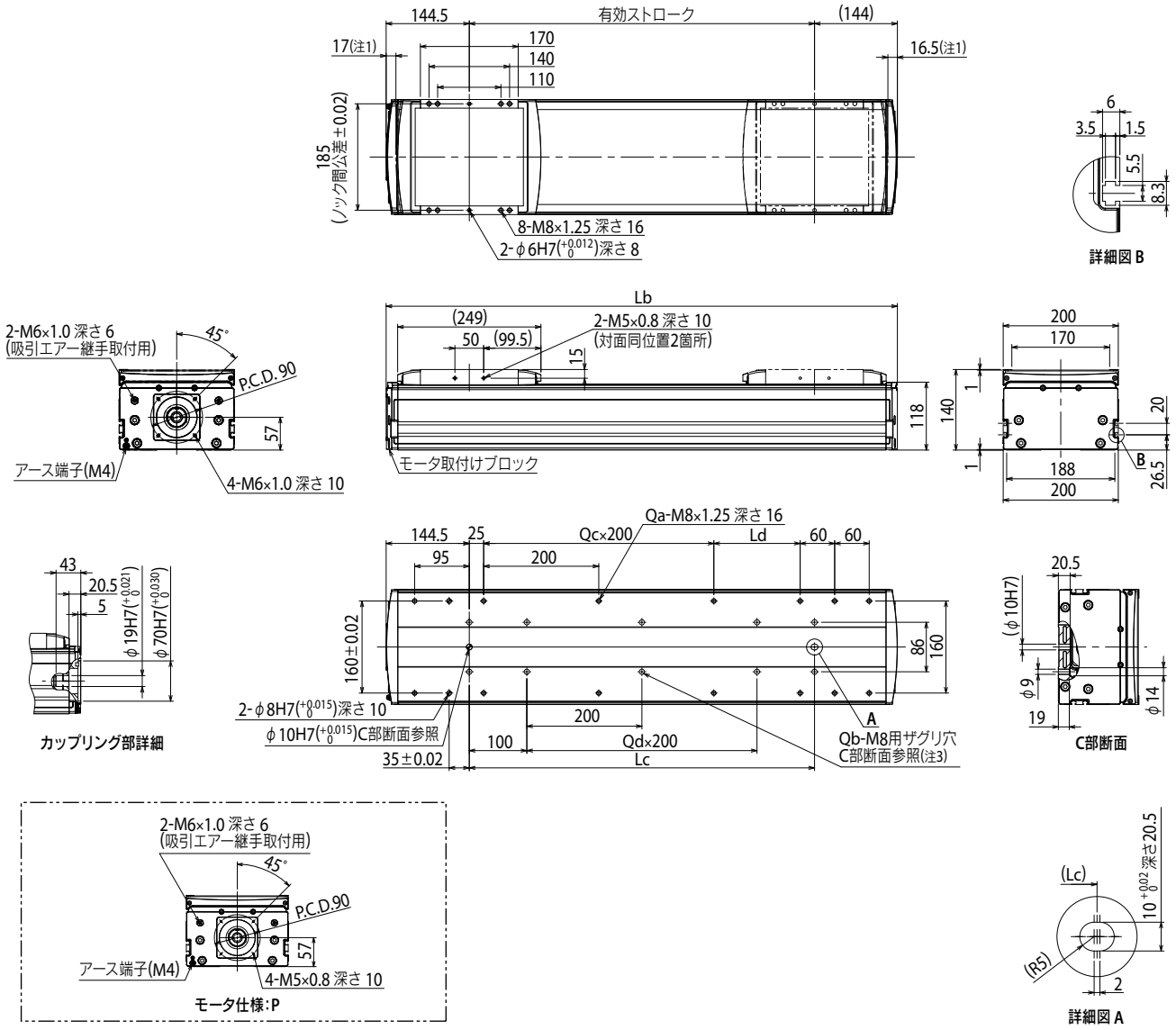
モータ仕様	メーカー名	型式
標準	(株)安川電機	SGMJV-08
		SGM7J-08
	(株)キーエンス	SV-□075
		SV2-□075
	三菱電機(株)	HF-KP73
		HG-KR73※1
		HK-KT7M3※1
P	オムロン(株)	R88M-K75030
		R88M-1M75030
	パナソニック(株)	MSMD08
		MSMF08
		MHMF08

折曲げユニット 製品型式	シムプレート 部品番号
GX-BEND-80※2	KEX-M2295-00

※1. 折曲げユニットとの組合せには、専用シムプレートが必要となります。
※2. 折曲げユニットは標準仕様のみ取り付け可能です。

▶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。

LGXS20



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 取付ザグリ穴(C部断面)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≪25 ㎜以上≫としてください。
取付タップ穴仕様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+15 ㎜以下≫を推奨します。
注3. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
注4. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.270参照)

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	1300	1350	1400	1450
Lb		388.5	438.5	488.5	538.5	588.5	638.5	688.5	738.5	788.5	838.5	888.5	938.5	988.5	1038.5	1088.5	1138.5	1188.5	1238.5	1288.5	1338.5	1388.5	1438.5	1488.5	1538.5	1588.5	1638.5	1688.5	1738.5
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	1300	1350	1400	1450
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
Qa		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
Qb		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
Qc		0	0	0	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
Qd		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
本体質量(kg)		17.2	18.5	19.8	21.1	22.4	23.7	25.0	26.3	27.6	28.8	30.1	31.4	32.7	34.0	35.3	36.6	37.9	39.2	40.4	41.7	43.0	44.3	45.6	46.9	48.2	49.5	50.8	52.0
最高速度 (mm/sec)	リード40	2400															2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960		840	720		600
	リード20	1200															1080	960	840	720	660	600	540	480		420	360		300
	リード10	600															540	480	420	360	330	300	270	240		210	180		150
	速度設定	–															90%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%		35%	30%		25%

LGFS14

Advancedモデル ● モータレス単軸アクチュエータ ● ロングストロークタイプ



注文型式

LGFS14 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

本体	リード指定	モータ仕様	オプション仕様1	オプション仕様2※1	ストローク
	30：30mm 20：20mm 10：10mm 5：5mm	Y：Y仕様(下記参照) P：P仕様(下記参照) K：K仕様(下記参照)	無記入：標準 M：集中給油	無記入：標準 D：低露点環境仕様	100～1050 (50 mmピッチ)

※1. 折曲げユニットを取付けた場合は低露点環境で使用できません。

【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。

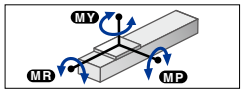
LGFS14 (200W)

基本仕様

適合モータ		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)			
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2 (相当)		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量※3 (相当)	水平	30 kg	45 kg	90 kg	120 kg
	垂直	3 kg	6 kg	16 kg	30 kg
定格推力※3 (相当)		113 N	170 N	341 N	683 N
ストローク		100～1050 (50mmピッチ)			
全長		ST + 394.5 mm			
本体最大断面外形		W 140 mm × H 83 mm			
クリーン度※4		ISO CLASS3(ISO14644-1)相当			
吸引量エアー※5		90 Nℓ /min～100 Nℓ /min			
使用環境温度、湿度		0～40 ℃, 35～80 %RH (結露なきこと)			
露点温度※6 ※7		-80℃ Dp(DewPoint)			

※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. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※4. 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。
※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※6. 低露点環境仕様を選択した場合の仕様です。
※7. 200Wモータとの組合せではリード20/リード30は低露点環境仕様対象外です。
※ 加速度 / 減速度・慣性モーメントは P.248 をご参照ください。

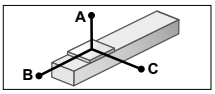
静的許容モーメント

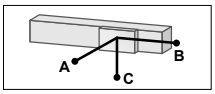


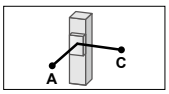
(単位：N・m)

MY	MP	MR
441	543	478

許容オーバーハング量※







LGFS14-30(200W)

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

LGFS14-20(200W)

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

LGFS14-10(200W)

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

LGFS14-5(200W)

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。

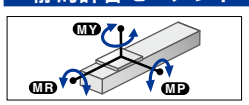
LGFS14 (400W)

基本仕様

適合モータ		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)			
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2 (相当)		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量※3 (相当)	水平	50 kg	70 kg	110 kg	140 kg
	垂直	10 kg	15 kg	30 kg	45 kg
定格推力※3 (相当)		225 N	339 N	678 N	1360 N
ストローク		100～1050 (50mmピッチ)			
全長		ST + 394.5 mm			
本体最大断面外形		W 140 mm × H 83 mm			
クリーン度※4		ISO CLASS3(ISO14644-1)相当			
吸引量エアー※5		90 Nℓ /min～100 Nℓ /min			
使用環境温度、湿度		0～40 ℃, 35～80 %RH (結露なきこと)			
露点温度※6		-80℃ Dp(DewPoint)			

※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. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※4. 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。
※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※6. 低露点環境仕様を選択した場合の仕様です。
※ 加速度 / 減速度・慣性モーメントは P.250 をご参照ください。

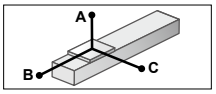
静的許容モーメント

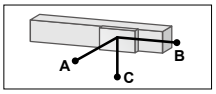


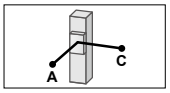
(単位：N・m)

MY	MP	MR
441	543	478

許容オーバーハング量※







LGFS14-30(400W)

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

LGFS14-20(400W)

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

LGFS14-10(400W)

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

LGFS14-5(400W)

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。

■適合モータ

● 適合サーボモータ

モータ仕様	フランジサイズ	モータ出力	メーカー名	型式
Y	□60	200W	多摩川精機（株）	TSM4252N□□00E200
			(株)安川電機	SGM7J-02
				SGMXJ-02
			(株)キーエンス	SV-□020
				SV2-□020
				SV3-□020
			三菱電機(株)	HG-KR23※1
				HK-KT23※1
				HK-MT23※1
		400W	多摩川精機（株）	TSM4254N□□00E200
			(株)安川電機	SGM7J-04
				SGMXJ-04
			(株)キーエンス	SV-□040
				SV2-□040
				SV3-□040
			三菱電機(株)	HG-KR43※1
				HK-KT43※1
				HK-MT43※1
		500W	ファナック（株）	βiS1/6000-B※1
P	□60	200W	オムロン(株)	R88M-K20030
				R88M-1M20030
			パナソニック(株)	MSMF022
				MHMF022
				MHMG022
K	□60	400W	オムロン(株)	R88M-K40030
				R88M-1M40030
			パナソニック(株)	MSMF042
				MHMF042
				MHMG042

※1. 折曲げユニットとの組合せには、専用シムプレートが必要です。

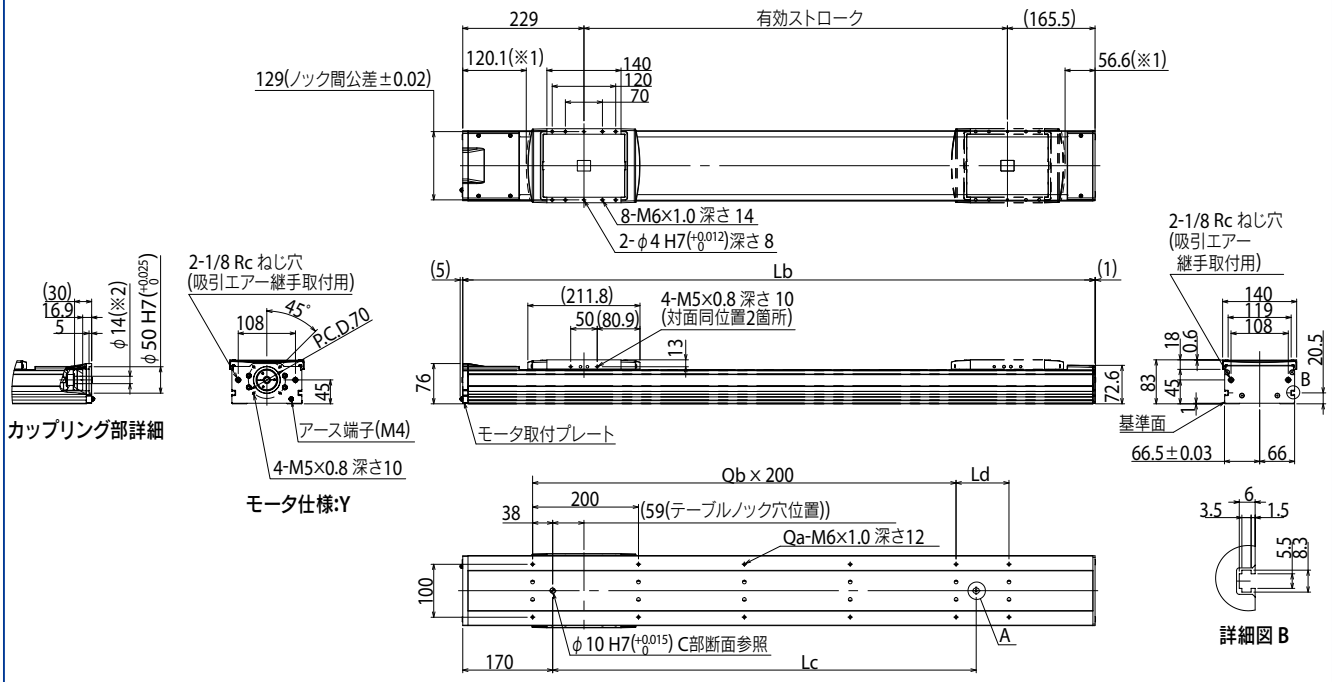
シムプレート部品番号
KEV-M2295-00

※2. 折曲げユニットはY仕様のみ取りつけ可能です。

折曲げユニット部品番号
KEV-M221M-01※2

LGFS14

LGFS14

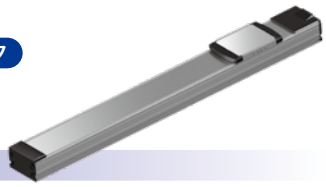


※1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
※2. 適用軸径の推奨寸法許容差はh6およびh7となります。
注. タップ穴で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6x1.0>は、首下長さ《架台の厚さ+10mm以下》を推奨します。

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
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)		7.9	8.5	9	9.5	10.1	10.6	11.1	11.6	12.2	12.7	13.2	13.8	14.3	14.8	15.4	15.9	16.4	16.9	17.5	18
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%	555%	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																			

LGFS14L

Advancedモデル　モータレス単軸アクチュエータ　ロングストロークタイプ



注文型式

LGFS14L -

本体	リード指定	モータ仕様	オプション仕様1	オプション仕様2※1	ストローク
	30：30mm 20：20mm 10：10mm 5：5mm	Y：Y仕様(下記参照) P：P仕様(下記参照) K：K仕様(下記参照)	無記入：標準 M：集中給油	無記入：標準 D：低露点環境仕様	750～2000 (50 mmピッチ)

※1. 折曲げユニットを取付けた場合は低露点環境で使用できません。

【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。

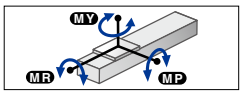
LGFS14L (200W)

基本仕様

適合モータ		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)			
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2 (相当)		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量※3 (相当)	水平	30 kg	45 kg	90 kg	120 kg
	垂直	3 kg	6 kg	16 kg	30 kg
定格推力※3 (相当)		113 N	170 N	341 N	683 N
ストローク		750～2000 (50mmピッチ)			
全長		ST + 462.5 mm			
本体最大断面外形		W 140 mm × H 91.5 mm			
クリーン度※4		ISO CLASS3(ISO14644-1)相当			
吸引量エアー※5		90 Nℓ /min～100 Nℓ /min			
使用環境温度、湿度		0～40 °C, 35～80 %RH (結露なきこと)			
露点温度※6 ※7		-80℃ Dp(DewPoint)			

※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. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※4. 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。
※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※6. 低露点環境仕様を選択した場合の仕様です。
※7. 200Wモータとの組合せではリード20/リード30は低露点環境仕様対象外です。
※ 加速度 / 減速度・慣性モーメントは P.248 をご参照ください。

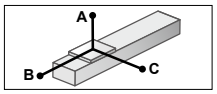
静的許容モーメント

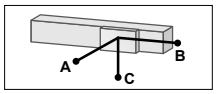


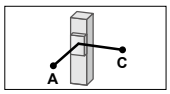
(単位：N・m)

MY	MP	MR
441	543	478

許容オーバーハング量※







LGFS14L-30(200W)

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

LGFS14L-20(200W)

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

LGFS14L-10(200W)

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

LGFS14L-5(200W)

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。

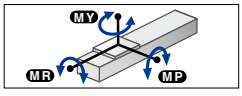
LGFS14L (400W)

基本仕様

適合モータ		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)			
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2 (相当)		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量※3 (相当)	水平	50 kg	70 kg	110 kg	140 kg
	垂直	10 kg	15 kg	30 kg	45 kg
定格推力※3 (相当)		225 N	339 N	678 N	1360 N
ストローク		750～2000 (50mmピッチ)			
全長		ST + 462.5 mm			
本体最大断面外形		W 140 mm × H 91.5 mm			
クリーン度※4		ISO CLASS3(ISO14644-1)相当			
吸引量エアー※5		90 Nℓ /min～100 Nℓ /min			
使用環境温度、湿度		0～40 °C, 35～80 %RH (結露なきこと)			
露点温度※6		-80℃ Dp(DewPoint)			

※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. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※4. 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。
※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※6. 低露点環境仕様を選択した場合の仕様です。
※ 加速度 / 減速度・慣性モーメントは P.250 をご参照ください。

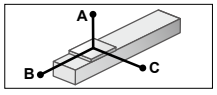
静的許容モーメント

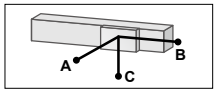


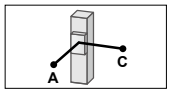
(単位：N・m)

MY	MP	MR
441	543	478

許容オーバーハング量※







LGFS14L-30(400W)

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

LGFS14L-20(400W)

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

LGFS14L-10(400W)

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

LGFS14L-5(400W)

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。

■適合モータ

● 適合サーボモータ

モータ仕様	フランジサイズ	モータ出力	メーカー名	型式
Y	□60	200W	多摩川精機(株)	TSM4252N□□00E200
			(株)安川電機	SGM7J-02
				SGMXJ-02
			(株)キーエンス	SV-□020
				SV2-□020
				SV3-□020
			三菱電機(株)	HG-KR23※1
				HK-KT23※1
				HK-MT23※1
		400W	多摩川精機(株)	TSM4254N□□00E200
			(株)安川電機	SGM7J-04
				SGMXJ-04
			(株)キーエンス	SV-□040
				SV2-□040
				SV3-□040
			三菱電機(株)	HG-KR43※1
				HK-KT43※1
				HK-MT43※1
		500W	ファナック(株)	βiS1/6000-B※1
P	□60	200W	オムロン(株)	R88M-K20030
				R88M-1M20030
			パナソニック(株)	MSMF022
				MHMF022
				MHMG022
K	□60	400W	オムロン(株)	R88M-K40030
				R88M-1M40030
			パナソニック(株)	MSMF042
				MHMF042
				MHMG042

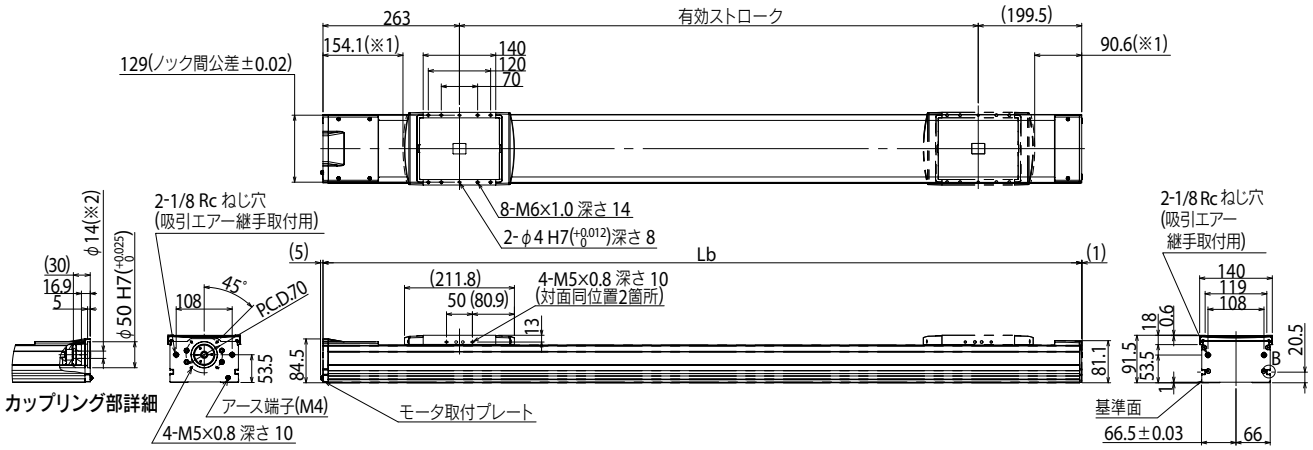
※1. 折曲げユニットとの組合せには、専用シムプレートが必要です。

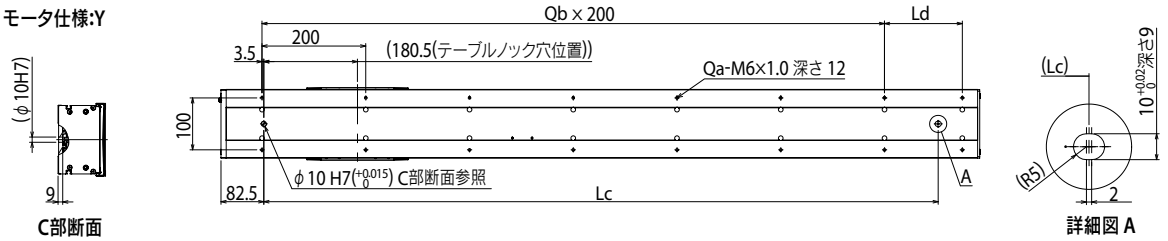
シムプレート部品番号
KEV-M2295-00

※2. 折曲げユニットはY仕様のみ取りつけ可能です。

折曲げユニット部品番号
KEV-M221M-01※2

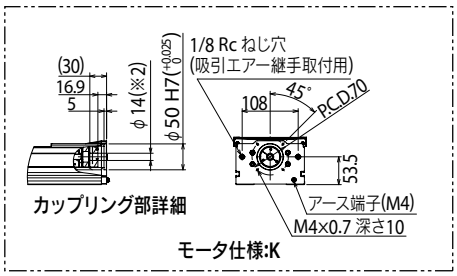
LGFS14L

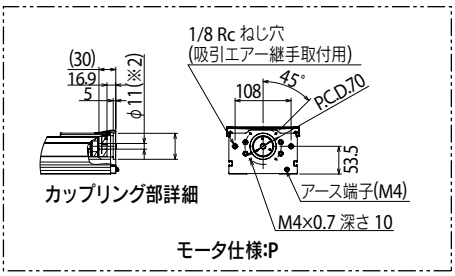


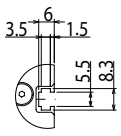


C部断面

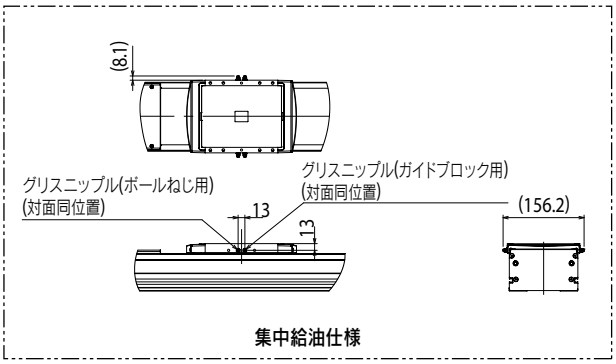
詳細図 A



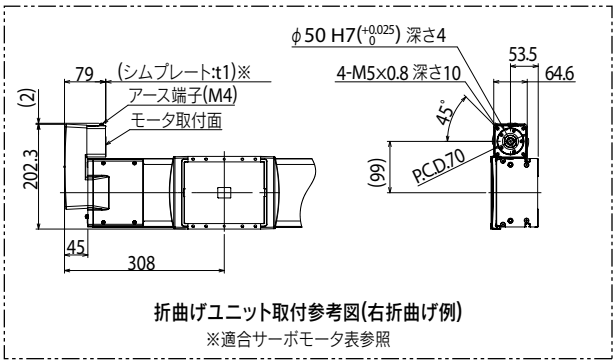




詳細図 B



集中給油仕様



折曲げユニット取付参考図(右折曲げ例)

※適合サーボモータ表参照

※1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
※2. 適用軸径の推奨寸法許容差はh6およびh7となります。
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。

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
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)		18.6	19.2	19.8	20.3	20.9	21.5	22.1	22.6	23.2	23.8	24.3	24.9	25.5	26.1	26.6	27.2	27.8	28.4	28.9	29.5	30.1	30.6	31.2	31.8	32.4	32.9
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																									

LGFS17

Advancedモデル　モータレス単軸アクチュエータ
ロングストロークタイプ



注文型式

LGFS17 - [　] - [　] - [　] - [　] - [　]

本体	リード指定	モータ仕様	オプション仕様1	オプション仕様2※1	ストローク
	40：40mm 20：20mm 10：10mm 5：5mm	Y：Y仕様(下記参照) P：P仕様(下記参照) T：T仕様(下記参照) K：K仕様(下記参照)	無記入：標準 M：集中給油	無記入：標準 D：低露点環境仕様	100～1250 (50 mmピッチ)

※1. 折曲げユニットを取付けた場合は低露点環境で使用できません。

【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。

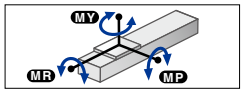
LGFS17 (400W)

基本仕様

適合モータ		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)			
ボールネジリード		40 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2 (相当)		2400 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量※3 (相当)	水平	40 kg	90 kg	140 kg	-
	垂直	6 kg	12 kg	35 kg	50 kg
定格推力※3 (相当)		169 N	339 N	678 N	1356 N
ストローク		100～1250 (50mmピッチ)			
全長		ST + 456 mm			
本体最大断面外形		W 168 mm × H 100 mm			
クリーン度※4		ISO CLASS3(ISO14644-1)相当			
吸引量エアー※5		115 Nℓ/min			
使用環境温度、湿度		0～40 ℃, 35～80 %RH (結露なきこと)			
露点温度※6		-80℃ Dp(DewPoint)			

※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. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※4. 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。
※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※6. 低露点環境仕様を選択した場合の仕様です。
※ 加速度 / 減速度・慣性モーメントは P.252 をご参照ください。

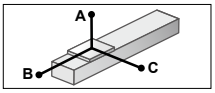
静的許容モーメント

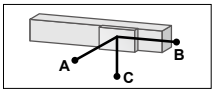


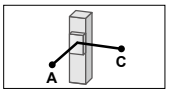
(単位：N・m)

MY	MP	MR
1062	1063	934

許容オーバーハング量※







LGFS17-40(400W)

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

LGFS17-20(400W)

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

LGFS17-10(400W)

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

LGFS17-5(400W)

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。

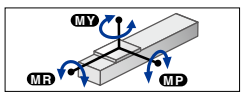
LGFS17 (750W)

基本仕様

適合モータ		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)			
ボールネジリード		40 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2 (相当)		2400 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量※3 (相当)	水平	80 kg	150 kg	200 kg	-
	垂直	12 kg	35 kg	70 kg	100 kg
定格推力※3 (相当)		320 N	640 N	1280 N	2560 N
ストローク		100～1250 (50mmピッチ)			
全長		ST + 459.5 mm			
本体最大断面外形		W 168 mm × H 100 mm			
クリーン度※4		ISO CLASS3(ISO14644-1)相当			
吸引量エアー※5		115 Nℓ/min			
使用環境温度、湿度		0～40 ℃, 35～80 %RH (結露なきこと)			
露点温度※6		-80℃ Dp(DewPoint)			

※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. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※4. 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。
※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※6. 低露点環境仕様を選択した場合の仕様です。
※ 加速度 / 減速度・慣性モーメントは P.255 をご参照ください。

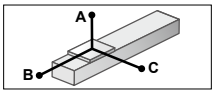
静的許容モーメント

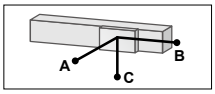


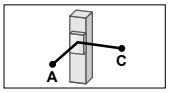
(単位：N・m)

MY	MP	MR
1062	1063	934

許容オーバーハング量※







LGFS17-40(750W)

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

LGFS17-20(750W)

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

LGFS17-10(750W)

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

LGFS17-5(750W)

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。

■ 適合モータ

● 適合サーボモータ

モータ仕様	フランジサイズ	モータ出力	メーカー名	型式
Y	□60	400W	多摩川精機（株）	TSM4254N□□00E200
			(株)安川電機	SGM7J-04
				SGMXJ-04
			(株)キーエンス	SV-□040
				SV2-□040
				SV3-□040
			三菱電機(株)	HG-KR43
				HK-KT43
				HK-MT43
		500W	ファナック（株）	βiS1/6000-B
P	□60	400W	オムロン(株)	R88M-K40030
				R88M-1M40030
			パナソニック(株)	MSMF042
				MHMF042
				MHMG042
T	□80	750W	多摩川精機（株）	TSM4354N□□00E200
			(株)安川電機	SGM7J-08
				SGMXJ-08
			(株)キーエンス	SV□075※1
				SV2□075
				SV3□075
			三菱電機(株)	HG-KR73※1
				HK-KT7M3※1
				HK-MT7M3※1
K	□80	750W	オムロン(株)	R88M-K75030
				R88M-1M75030
			パナソニック(株)	MSMF082
				MHMF082
				MHMG082

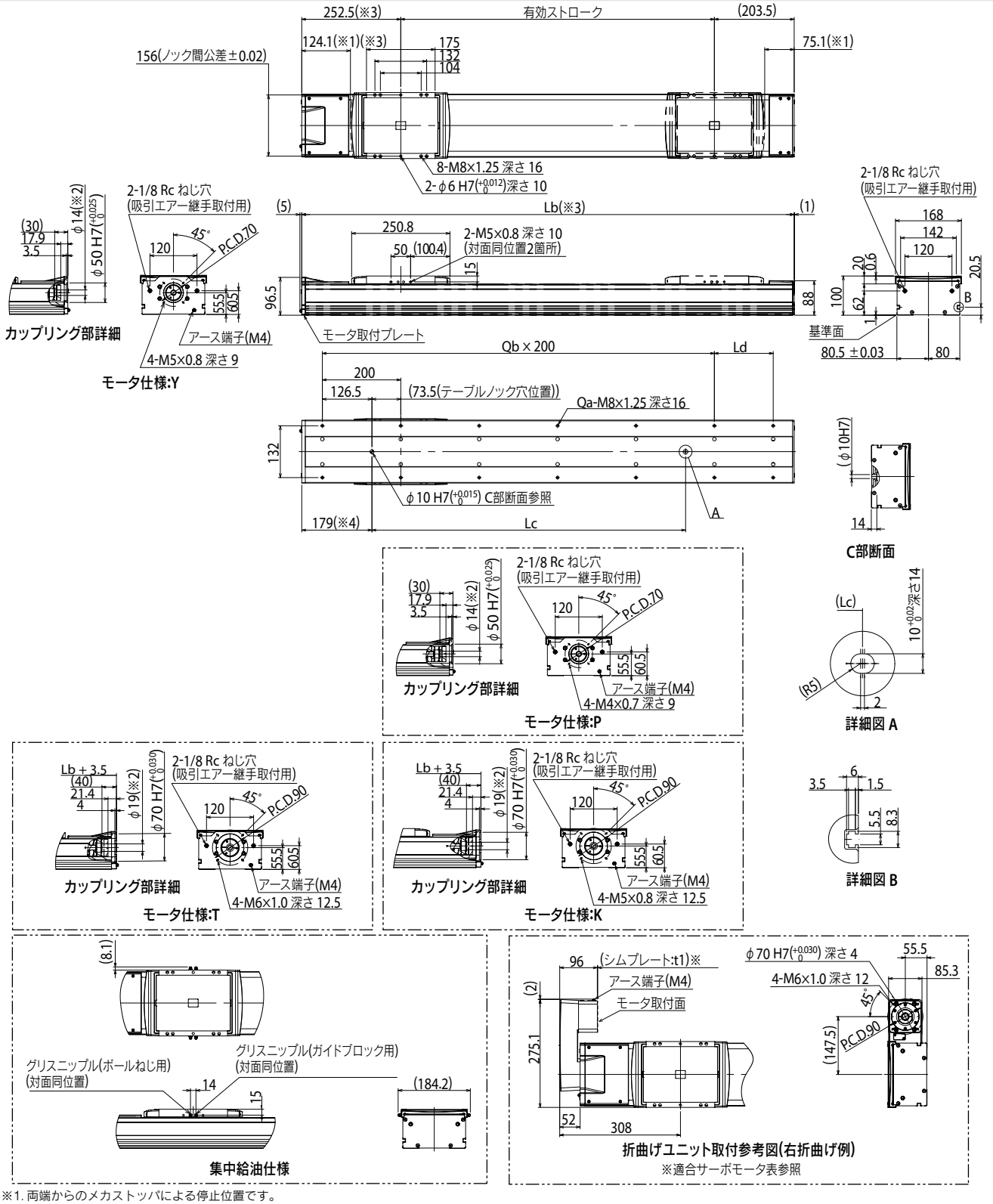
※1. 折曲げユニットとの組合せには、専用シムプレートが必要です。

シムプレート部品番号
KEX-M2295-00

※2. 折曲げユニットはT仕様のみ取りつけ可能です。

折曲げユニット部品番号
KEX-M221M-01※2

LGFS17



※1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
※2. 適用軸径の推奨寸法許容差はh6およびh7となります。
※3. T仕様およびK仕様の場合、表記の寸法《+3.5mm》となります。
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。

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
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	4	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7
本体質量 (kg)		14.8	15.6	16.4	17.2	17.9	18.7	19.5	20.3	21.1	21.8	22.6	23.4	24.2	24.9	25.7	26.5	27.3	28.1	28.8	29.6	30.4	31.2	32	32.7
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																							

LGFS17L

Advancedモデル　モータレス単軸アクチュエータ
ロングストロークタイプ



注文型式

LGFS17L - [　] - [　] - [　] - [　] - [　]

本体	リード指定	モータ仕様	オプション仕様1	オプション仕様2※1	ストローク
	40：40mm	Y：Y仕様(下記参照)	無記入：標準	無記入：標準	850～3000
	20：20mm	P：P仕様(下記参照)	M：集中給油	D：低露点環境仕様	(50 mmピッチ)
	10：10mm	T：T仕様(下記参照)			
	5：5mm	K：K仕様(下記参照)			

※1. 折曲げユニットを取付けた場合は低露点環境で使用できません。

【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。

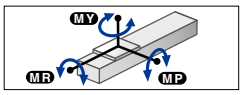
LGFS17L (400W)

基本仕様

適合モータ		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)			
ボールネジリード		40 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2 (相当)		2400 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量※3 (相当)	水平	40 kg	90 kg	140 kg	-
	垂直	6 kg	12 kg	35 kg	50 kg
定格推力※3 (相当)		169 N	339 N	678 N	1356 N
ストローク		850～3000 (50mmピッチ)			
全長		ST + 570 mm			
本体最大断面外形		W 168 mm × H 105.5 mm			
クリーン度※4		ISO CLASS3(ISO14644-1)相当			
吸引量エアー※5		115 Nℓ /min			
使用環境温度、湿度		0～40 °C, 35～80 %RH (結露なきこと)			
露点温度※6 ※7		-80℃ Dp(DewPoint)			

※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. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※4. 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。
※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※6. 低露点環境仕様を選択した場合の仕様です。
※7. 400Wモータとの組合せではリード40は低露点環境仕様対象外です。
※ 加速度 / 減速度・慣性モーメントは P.252 をご参照ください。

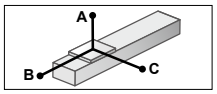
静的許容モーメント

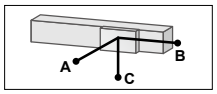


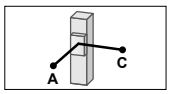
(単位：N・m)

MY	MP	MR
1062	1063	934

許容オーバーハング量※







LGFS17L-40(400W)

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

LGFS17L-20(400W)

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

LGFS17L-10(400W)

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

LGFS17L-5(400W)

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。

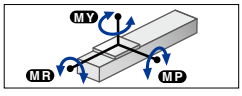
LGFS17L (750W)

基本仕様

適合モータ		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)			
ボールネジリード		40 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2 (相当)		2400 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量※3 (相当)	水平	80 kg	150 kg	200 kg	-
	垂直	12 kg	35 kg	70 kg	100 kg
定格推力※3 (相当)		320 N	640 N	1280 N	2560 N
ストローク		850～3000 (50mmピッチ)			
全長		ST + 573.5 mm			
本体最大断面外形		W 168 mm × H 105.5 mm			
クリーン度※4		ISO CLASS3(ISO14644-1)相当			
吸引量エアー※5		115 Nℓ /min			
使用環境温度、湿度		0～40 °C, 35～80 %RH (結露なきこと)			
露点温度※6		-80℃ Dp(DewPoint)			

※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. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※4. 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。
※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※6. 低露点環境仕様を選択した場合の仕様です。
※ 加速度 / 減速度・慣性モーメントは P.255 をご参照ください。

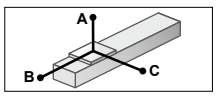
静的許容モーメント

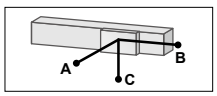


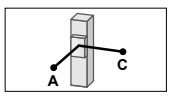
(単位：N・m)

MY	MP	MR
1062	1063	934

許容オーバーハング量※







LGFS17L-40(750W)

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

LGFS17L-20(750W)

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

LGFS17L-10(750W)

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

LGFS17L-5(750W)

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。

▶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。

■ 適合モータ

● 適合サーボモータ

モータ仕様	フランジサイズ	モータ出力	メーカー名	型式
Y	□60	400W	多摩川精機（株）	TSM4254N□□00E200
			(株)安川電機	SGM7J-04
				SGMXJ-04
			(株)キーエンス	SV-□040
				SV2-□040
				SV3-□040
			三菱電機(株)	HG-KR43
				HK-KT43
				HK-MT43
		500W	ファナック（株）	βiS1/6000-B
P	□60	400W	オムロン(株)	R88M-K40030
				R88M-1M40030
			パナソニック(株)	MSMF042
				MHMF042
				MHMG042
T	□80	750W	多摩川精機（株）	TSM4354N□□00E200
			(株)安川電機	SGM7J-08
				SGMXJ-08
			(株)キーエンス	SV□075※1
				SV2□075
				SV3□075
			三菱電機(株)	HG-KR73※1
				HK-KT7M3※1
				HK-MT7M3※1
K	□80	750W	オムロン(株)	R88M-K75030
				R88M-1M75030
			パナソニック(株)	MSMF082
				MHMF082
				MHMG082

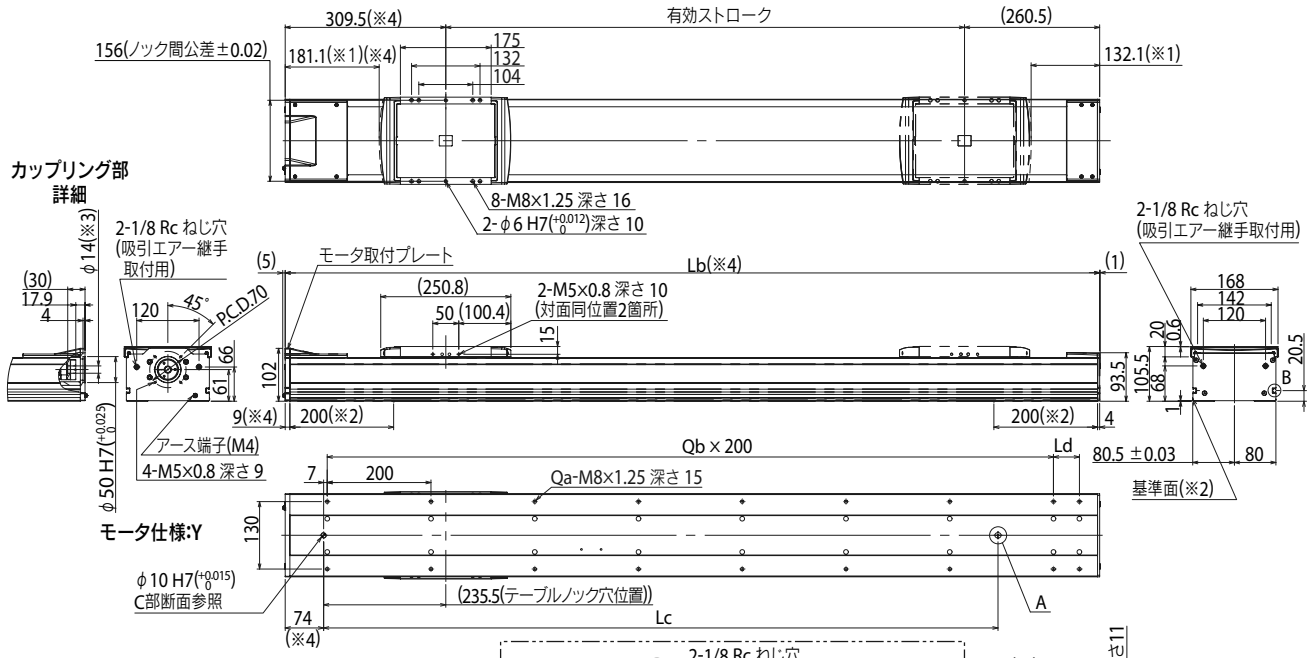
※1. 折曲げユニットとの組合せには、専用シムプレートが必要です。

シムプレート部品番号
KEX-M2295-00

※2. 折曲げユニットはT仕様のみ取りつけ可能です。

折曲げユニット部品番号
KEX-M221M-01※2

LGFS17L



※1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
※2. 有効ストロークが2050mm以上の場合、基準面はフレーム端面から200mmの範囲となります。
※3. 適用軸径の推奨寸法許容差はh6およびh7となります。
※4. T仕様およびK仕様の場合、表記の寸法《+3.5mm》となります。
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。

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
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)		32.1	33	33.8	34.7	35.5	36.4	37.2	38.1	38.9	39.8	40.6	41.5	42.3	43.2	44	44.9	45.7	46.6	47.4	48.3	49.1	50	50.8	51.6	52.5	53.3	54.2	55	55.9	56.7	57.6	58.4	59.3	60.1	61	61.8	62.7	63.5	64.4	65.2	66.1	66.9	67.8	68.6
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																																										

LGBS10

Advancedモデル ● モータレス単軸アクチュエータ
● タイミングベルト駆動タイプ



■ 注文型式

LGBS10 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

本体	リード指定	形状	モータ仕様	ストローク
	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	Y：Y仕様(リード30のみ) (下記参照) T：T仕様(下記参照) P：P仕様(下記参照)	150~3000 (50 mmピッチ)

【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。

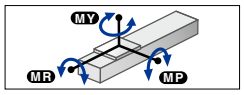
LGBS10 (100W)

■ 基本仕様

適合モータ		100 W
繰り返し位置決め精度※1		±0.04 mm
ベルト		リード30相当
最高速度※2(相当)		2250 mm/sec
最大可搬質量(相当)※3	水平	12 kg
ストローク		150 mm～3000 mm (50 mmピッチ)
全長	L/R仕様	ST + 402.2 mm
	上記以外	ST + 332.7 mm
本体最大断面外形		W 100 mm × H 81 mm
クリーン度※4		ISO CLASS3(ISO14644-1)相当
吸引量エアー※5		60N ℓ /min～70N ℓ /min
使用環境温度、湿度		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.最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※4.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。
※5.必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※ 加速度 / 減速度・慣性モーメントは P.259 をご参照ください。

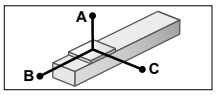
■ 静的許容モーメント

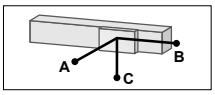


(単位：N・m)

MY	MP	MR
186	186	164

■ 許容オーバーハング量※





LGBS10-30(100W)

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。

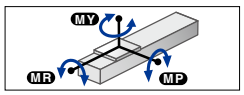
LGBS10 (200W)

■ 基本仕様

適合モータ		200 W	
繰り返し位置決め精度※1		±0.04 mm	
ベルト		リード50相当	リード30相当
最高速度※2(相当)		3750 mm/sec	2250 mm/sec
最大可搬質量(相当)※3	水平	18 kg	35 kg
ストローク		150 mm～3000 mm (50 mmピッチ)	
全長	L/R仕様	ST + 402.2 mm	
	上記以外	ST + 332.7 mm	
本体最大断面外形		W 100 mm × H 81 mm	
クリーン度※4		ISO CLASS3(ISO14644-1)相当	
吸引量エアー※5		60N ℓ /min～70N ℓ /min	
使用環境温度、湿度		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.最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※4.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。
※5.必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※ 加速度 / 減速度・慣性モーメントは P.260 をご参照ください。

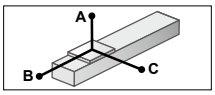
■ 静的許容モーメント

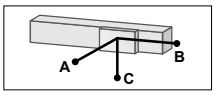


(単位：N・m)

MY	MP	MR
186	186	164

■ 許容オーバーハング量※





LGBS10-50(200W)

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

LGBS10-30(200W)

水平使用時 (単位：mm)

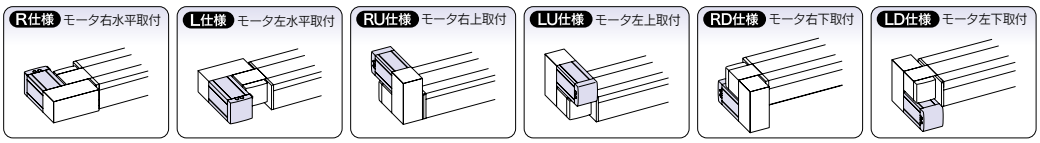
	A	B	C
15kg	630	238	223
25kg	626	152	168
35kg	648	115	139

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。



▶ 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。

■適合モータ

● 適合サーボモータ

モータ仕様	フランジサイズ	モータ出力	メーカー名	型式
Y※1	□40	100W	多摩川精機（株）	TSM4154N□□00E200
			(株)安川電機	SGM7J-01
				SGMXJ-01
			(株)キーエンス	SV-□010
				SV2-□010
				SV3-□010
			三菱電機(株)	HG-KR13※2
				HK-KT13※2
				HK-MT13※2
			オムロン(株)	R88M-K10030
				R88M-1M10030※2
			パナソニック(株)	MHMF012
				MHMG012
T	□60	200W	多摩川精機（株）	TSM4252N□□00E200
			(株)安川電機	SGM7J-02
				SGMXJ-02
			(株)キーエンス	SV-□020
				SV2-□020
				SV3-□020
			三菱電機(株)	HG-KR23※3
				HK-KT23※3
				HK-MT23※3
P	□60	200W	オムロン(株)	R88M-K20030
				R88M-1M20030
			パナソニック(株)	MSMF022
				MHMF022
				MHMG022

※1. Y仕様はリード30のみ選択可能です。

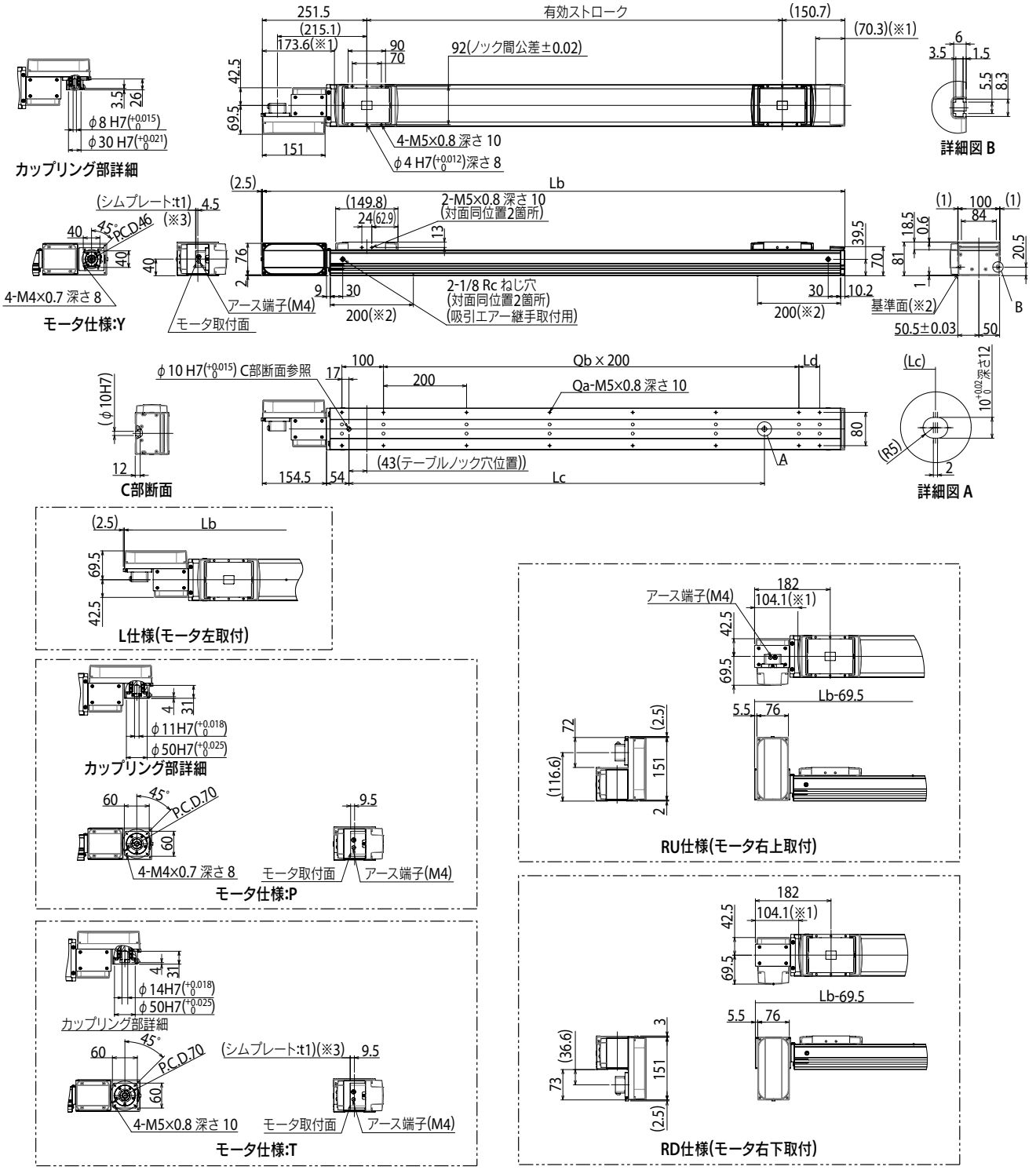
※2. 下記の専用シムプレートが必要です。

シムプレート部品番号
KES-M2295-00

※3.下記の専用シムプレートが必要です。

シムプレート部品番号
KEV-M2295-00

LGBS10



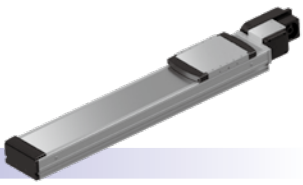
※1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
※2. 有効ストロークが2050mm以上の場合、基準面はフレーム両端から200mmの範囲となります。
※3. 取り付けるモータによってシムプレートが必要になります。詳細は適合サーボモータ表(P.95)をご参照ください。
注. タップ穴で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M5x0.8>は、首下長さ《架台の厚さ+10mm以下》を推奨します。

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)	5.9	6.3	6.7	7.1	7.5	7.9	8.3	8.7	9	9.4	9.8	10.2	10.6	11	11.4	11.8	12.2	12.6	13	13.4	13.7	14.1	14.5	14.9	15.3	15.7	16.1	16.5	16.9
ストローク規制 水平	ストローク規制なし																												
ストローク規制 壁掛け	2000stまで																												
ストローク規制 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	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15	
本体質量(kg)	17.3	17.7	18.1	18.4	18.8	19.2	19.6	20	20.4	20.8	21.2	21.6	22	22.4	22.8	23.1	23.5	23.9	24.3	24.7	25.1	25.5	25.9	26.3	26.7	27.1	27.5	27.9	28.2
ストローク規制 水平	ストローク規制なし																												
ストローク規制 壁掛け	2000stまで																												
ストローク規制 天吊り																													

LGBS14

Advancedモデル　モータレス単軸アクチュエータ
タイミングベルト駆動タイプ



注文型式

LGBS14 - [　] [　] [　] - [　] [　]

本体	リード指定	形状	モータ仕様	オプション仕様	ストローク
	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	Y：Y仕様（下記参照） P：P仕様（下記参照） K：K仕様（下記参照）	無記入：標準 M：集中給油	150～4000 （50 mmピッチ）

【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。

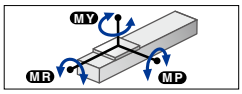
LGBS14 (200W)

基本仕様

適合モータ		200 W	
繰り返し位置決め精度※1		±0.04 mm	
ベルト		リード50相当	リード30相当
最高速度※2（相当）		3750 mm/sec	2250 mm/sec
最大可搬質量（相当）※3	水平	8 kg	30 kg
ストローク		150 mm～4000 mm（50 mmピッチ）	
全長	L/R仕様	ST + 474.5 mm	
	上記以外	ST + 405 mm	
本体最大断面外形		W 140 mm × H 83 mm	
クリーン度※4		ISO CLASS3(ISO14644-1)相当	
吸引量エアー※5		90N ℓ /min	
使用環境温度、湿度		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. 最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※4. 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。
※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※ 加速度 / 減速度・慣性モーメントは P.261 をご参照ください。

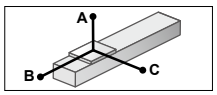
静的許容モーメント

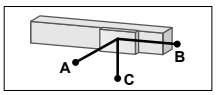


（単位：N・m）

MY	MP	MR
537	537	472

許容オーバーハング量※





LGBS14-50(200W)

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

LGBS14-30(200W)

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。

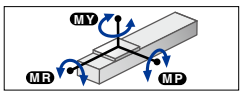
LGBS14 (400W)

基本仕様

適合モータ		400 W	
繰り返し位置決め精度※1		±0.04 mm	
ベルト		リード50相当	リード30相当
最高速度※2（相当）		3750 mm/sec	2250 mm/sec
最大可搬質量（相当）※3	水平	30 kg	60 kg
ストローク		150 mm～4000 mm（50 mmピッチ）	
全長	L/R仕様	ST + 474.5 mm	
	上記以外	ST + 405 mm	
本体最大断面外形		W 140 mm × H 83 mm	
クリーン度※4		ISO CLASS3(ISO14644-1)相当	
吸引量エアー※5		90N ℓ /min	
使用環境温度、湿度		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. 最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※4. 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。
※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※ 加速度 / 減速度・慣性モーメントは P.262 をご参照ください。

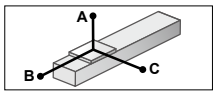
静的許容モーメント

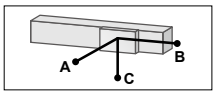


（単位：N・m）

MY	MP	MR
537	537	472

許容オーバーハング量※





LGBS14-50(400W)

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

LGBS14-30(400W)

水平使用時（単位：mm）

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

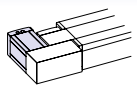
壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
20kg	653	601	1449
40kg	414	308	1374
60kg	309	213	1410

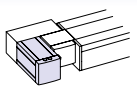
ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは1,000 mm。
※ 天吊り使用時の場合は水平使用時と同じオーバーハング量となります。

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。

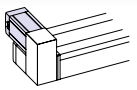
R仕様 モータ右水平取付



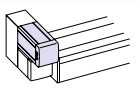
L仕様 モータ左水平取付



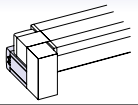
RU仕様 モータ右上取付



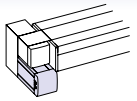
LU仕様 モータ左上取付



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。

■ 適合モータ

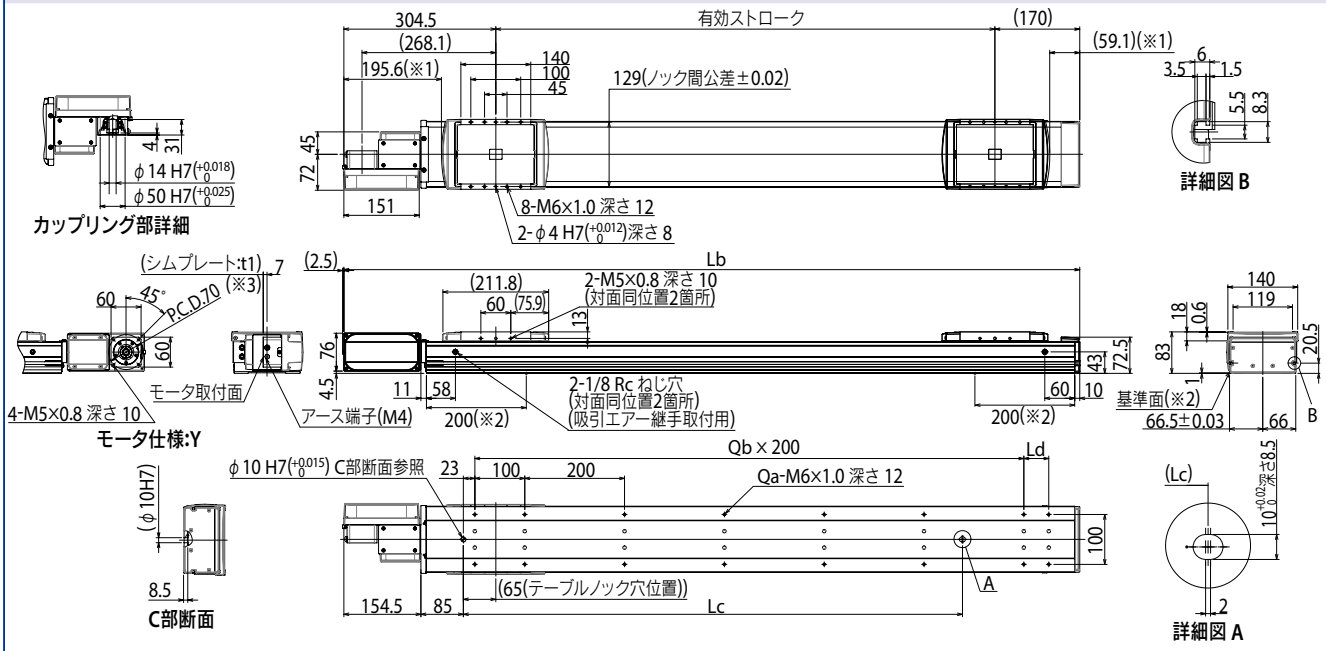
● 適合サーボモータ

モータ仕様	フランジサイズ	モータ出力	メーカー名	型式
Y	□60	200W	多摩川精機（株）	TSM4252N□□00E200
			(株)安川電機	SGM7J-02
				SGMXJ-02
			(株)キーエンス	SV-□020
				SV2-□020
				SV3-□020
			三菱電機(株)	HG-KR23※1
				HK-KT23※1
				HK-MT23※1
		400W	多摩川精機（株）	TSM4254N□□00E200
			(株)安川電機	SGM7J-04
				SGMXJ-04
			(株)キーエンス	SV-□040
				SV2-□040
				SV3-□040
			三菱電機(株)	HG-KR43※1
				HK-KT43※1
				HK-MT43※1
		500W	ファナック(株)	βiS1/6000-B※1
P	□60	200W	オムロン(株)	R88M-K20030
				R88M-1M20030
			パナソニック(株)	MSMF022
				MHMF022
				MHMG022
K	□60	400W	オムロン(株)	R88M-K40030
				R88M-1M40030
			パナソニック(株)	MSMF042
				MHMF042
				MHMG042

※1. 下記の専用シムプレートが必要です。

シムプレート部品番号
KEV-M2295-00

LGBS14



※1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
※2. 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。
※3. 取り付けるモータによってシムプレートが必要になります。詳細は適合サーボモータ表(P.98)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。

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)	8.6	9.1	9.5	10.0	10.4	10.9	11.4	11.8	12.3	12.7	13.2	13.7	14.1	14.6	15.0	15.5	16.0	16.4	16.9	17.3	17.8	18.2	18.7	19.2	19.6	20.1	20.5	21.0	21.5	21.9	22.4	22.8	23.3	23.8	24.2	24.7	25.1	25.6	26.1
ストローク規制 水平	ストローク規制なし																																						
ストローク規制 壁掛け	2000stまで																																						
ストローク規制 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)	26.5	27.0	27.4	27.9	28.3	28.8	29.3	29.7	30.2	30.6	31.1	31.6	32.0	32.5	32.9	33.4	33.9	34.3	34.8	35.2	35.7	36.1	36.6	37.1	37.5	38	38.4	38.9	39.4	39.8	40.3	40.7	41.2	41.7	42.1	42.6	43	43.5	44
ストローク規制 水平	ストローク規制なし																																						
ストローク規制 壁掛け																																							
ストローク規制 天吊り																																							

ABFS03

Basicモデル　単軸ロボット
低床タイプ



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	規格	入出力選択	バッテリユニット※2
ABFS03	8:8mm 4:4mm 2:2mm	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	50～300 (50 mmピッチ)	R3:3 m R5:5 m R10:10 m	R:モータ後方 F:モータ前方	EP-01	A10:200W以下	無記入 SNI	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

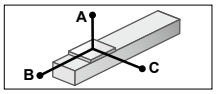
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. モータ仕様が標準(S、BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。
※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

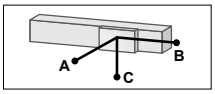
基本仕様

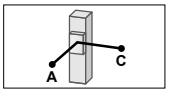
モータ出力AC		50 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		転造ボールねじ φ6 (C7級)		
ボールネジリード		8 mm	4 mm	2 mm
最高速度※2		480 mm/sec	240 mm/sec	100 mm/sec
最大可搬質量	水平	10 kg	10 kg	13 kg
	垂直	2 kg	4 kg	5 kg
定格推力		88 N	143 N	352 N
ストローク		50 mm～300 mm (50 mmピッチ)		
全長	ストレート	ST + 220.5 mm		
	折曲げ	ST + 143 mm		
本体最大断面外形		W 42.2 mm x H 30 mm		
動的許容モーメント(MY,MP,MR)		8.1 / 8.1 / 9.3		
クリーン度※3		ISO CLASS4 (SO14644-1)相当		
吸引量エアー※4		50 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		0～40℃、35～80% RH (結露なきこと)		
露点温度※5 ※6		-80℃ Dp(DewPoint)		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。折曲げ仕様は±0.01。
※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。
※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1,000 mm/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. R:右折曲げ、L:左折曲げを選択した場合、低露点環境では使用できません。
※6. 低露点環境ではロボットケーブルは固定ケーブルとしてのみ使用ください。可動ケーブルとしては使用できません。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.198 をご参照ください。

許容オーバーハング量※







ABFS03-8

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
4kg	785	113	116
7kg	492	60	61
10kg	360	38	39

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
4kg	116	113	785
7kg	61	60	492
10kg	39	38	360

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
1kg	493	493
2kg	248	248

ABFS03-4

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
4kg	1877	128	141
7kg	1202	68	75
10kg	912	44	49

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
4kg	141	128	1877
7kg	75	68	1202
10kg	49	44	912

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
2kg	279	279
4kg	140	140

ABFS03-2

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
5kg	4769	126	142
9kg	3117	65	73
13kg	2415	41	46

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
5kg	142	126	4769
9kg	73	65	3117
13kg	46	41	2415

垂直使用時 (単位:mm)

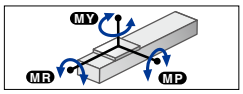
	A	C
3kg	230	230
5kg	138	138

※ 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300 mm。

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

静的許容モーメント



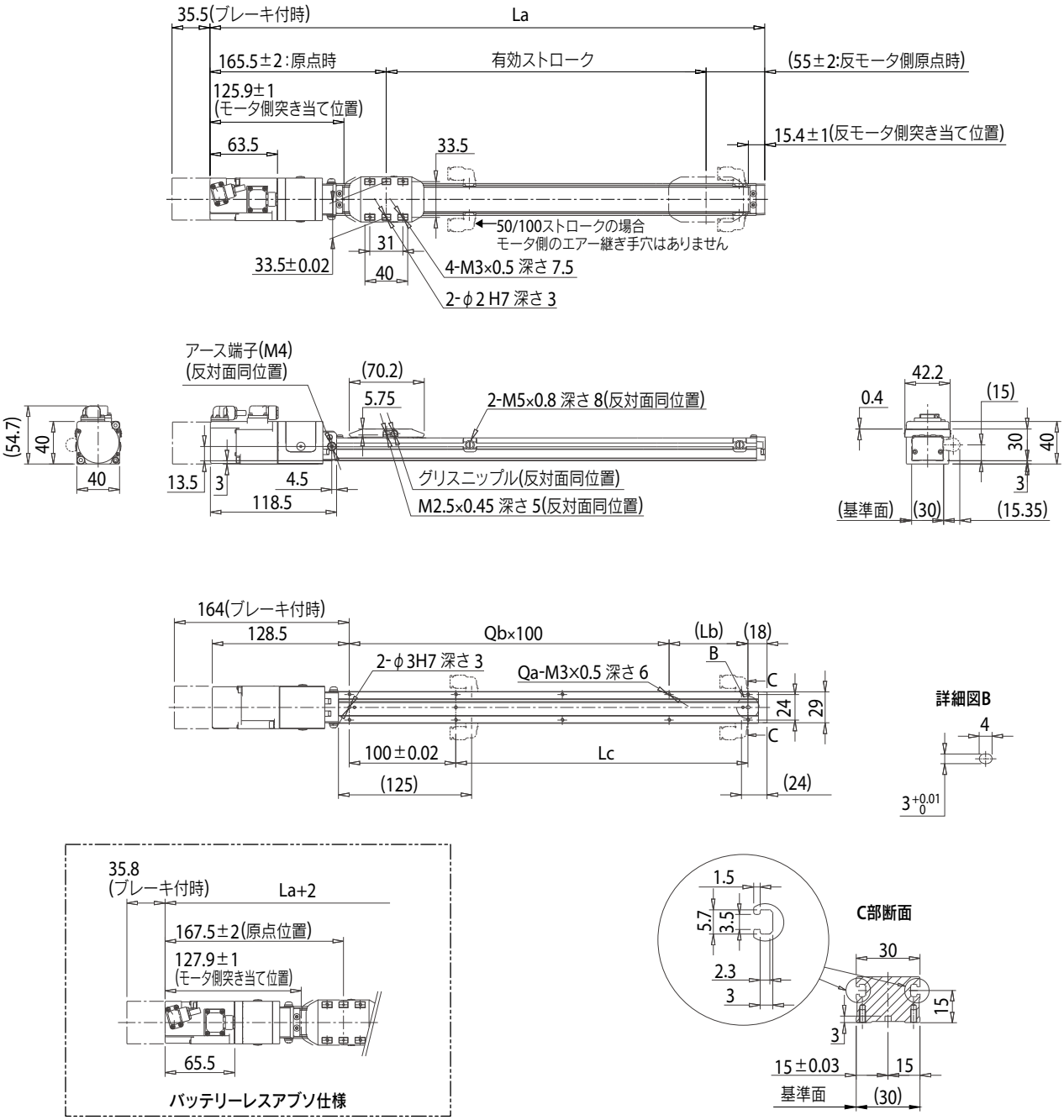
(単位:N・m)

MY	MP	MR
13	13	15

▶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 ▶ 276

ABFS03　ストレート（S）

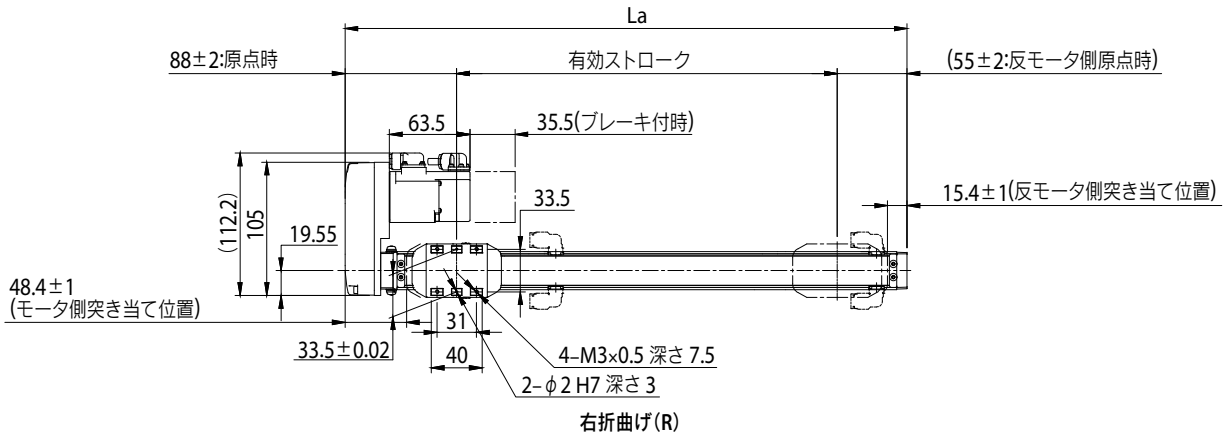


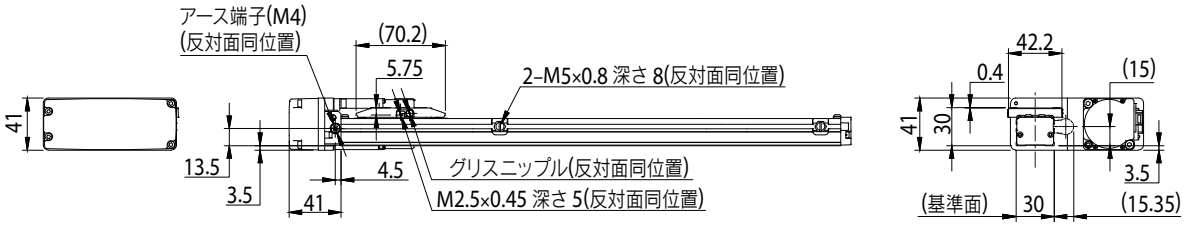
※1. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付時は本体質量表中の値より 0.2 kg重くなります。
注. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注. 取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M3×0.5＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋6mm以下≫を推奨します。
注. 給脂用先端ノズル(推奨)　部品番号: KFU-M3861-00
注. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定: R30／可動: R50以上でご使用ください。仕様により取出し方向が異なります。

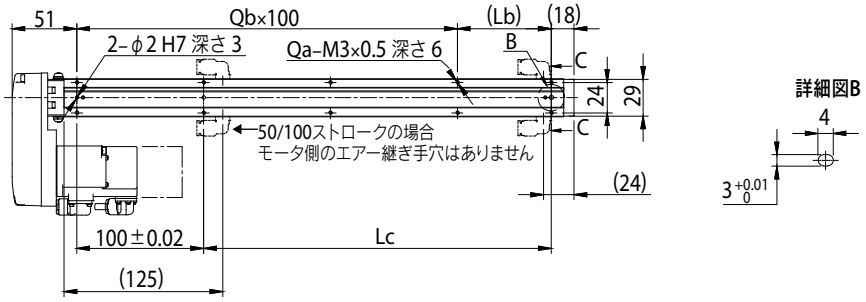
有効ストローク		50	100	150	200	250	300
La		270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5
Lb		24	74	24	74	24	74
Lc		24	74	124	174	224	274
Qa		6	6	8	8	10	10
Qb		1	1	2	2	3	3
本体質量(kg)※1		0.69	0.75	0.82	0.88	0.95	1.01
最高速度 (mm/sec)	リード8	480					
	速度設定	-					
	リード4	240					
	速度設定	-					
	リード2	100					
	速度設定	-					

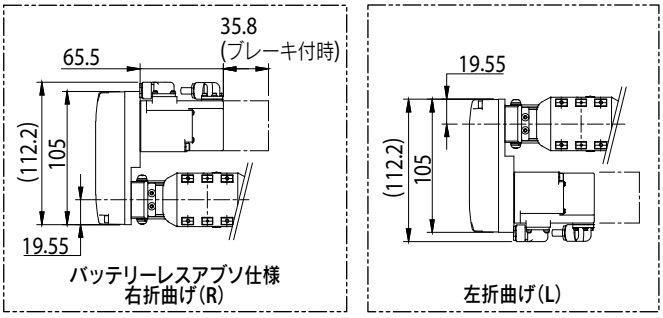
適用コントローラ　EP-01 ▶ 276

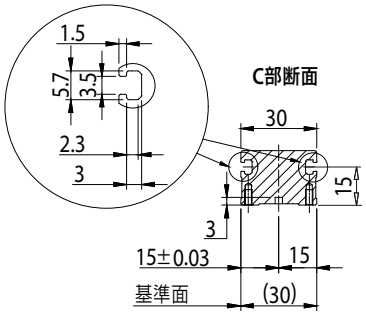
ABFS03　折曲げ（R/L）











※1. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付時は本体質量表中の値より 0.2 kg重くなります。
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. 取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M3×0.5＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋6mm以下≫を推奨します。
注. 給脂用先端ノズル(推奨)　部品番号: KFU-M3861-00
注. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定: R30／可動: R50以上でご使用ください。仕様により取出し方向が異なります。

有効ストローク		50	100	150	200	250	300
La		193	243	293	343	393	443
Lb		24	74	24	74	24	74
Lc		24	74	124	174	224	274
Qa		6	6	8	8	10	10
Qb		1	1	2	2	3	3
本体質量(kg)※1		0.91	0.96	1.01	1.06	1.11	1.16
最高速度 (mm/sec)	リード8	480					
	速度設定	-					
	リード4	240					
	速度設定	-					
	リード2	100					
	速度設定	-					

適用コントローラ EP-01 ▶ 276

ABFS04

Basicモデル　単軸ロボット
低床タイプ



注文型式

							EP-01					
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	規格	入出力選択	バッテリユニット※2
ABFS04	12:12mm 6:6mm 2:2mm	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	50～500 (50 mmピッチ)	R3:3 m R5:5 m R10:10 m	R:モータ後方 F:モータ前方	EP-01	A10:200W以下	無記入 SNI	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

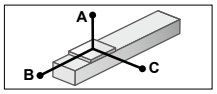
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. モータ仕様が標準(S、BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。
※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

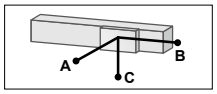
基本仕様

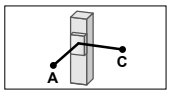
モータ出力AC		50 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		転造ボールねじ φ10 (C7級)		
ボールネジリード		12 mm	6 mm	2 mm
最高速度※2		720 mm/sec	360 mm/sec	120 mm/sec
最大可搬質量	水平	12 kg	20 kg	25 kg
	垂直	3 kg	5 kg	8 kg
定格推力		71 N	141 N	424 N
ストローク		50 mm～500 mm (50 mmピッチ)		
全長	ストレート	ST + 284 mm		
	折曲げ	ST + 204 mm		
本体最大断面外形		W 49.7 mm x H 40 mm		
動的許容モーメント(MY,MP,MR)		17.2 / 17.2 / 23.3		
クリーン度※3		ISO CLASS4 (SO14644-1)相当		
吸引量エアー※4		80 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		0～40℃、35～80% RH (結露なきこと)		
露点温度※5 ※6		-80℃ Dp(DewPoint)		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。折曲げ仕様は±0.01。
※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。
※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1,000 mm/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. R:右折曲げ、L:左折曲げを選択した場合、低露点環境では使用できません。
※6. 低露点環境ではロボットケーブルは固定ケーブルとしてのみ使用ください。可動ケーブルとしては使用できません。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.199 をご参照ください。

許容オーバーハング量※







ABFS04-12

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
4kg	896	228	259
8kg	596	107	125
12kg	465	67	78

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
4kg	256	228	864
8kg	130	107	691
12kg	84	67	619

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
1kg	913	913
3kg	316	316

ABFS04-6

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
5kg	1867	209	272
10kg	1181	98	127
20kg	748	42	55

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
5kg	272	209	1867
10kg	127	98	1181
20kg	55	42	748

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
3kg	369	369
5kg	222	222

ABFS04-2

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
10kg	4004	128	172
18kg	2635	65	87
25kg	2088	43	58

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
10kg	172	128	4004
18kg	87	65	2635
25kg	58	43	2088

垂直使用時 (単位:mm)

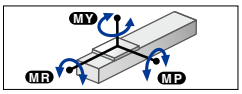
	A	C
4kg	354	354
8kg	177	177

※ 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500 mm。

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

静的許容モーメント



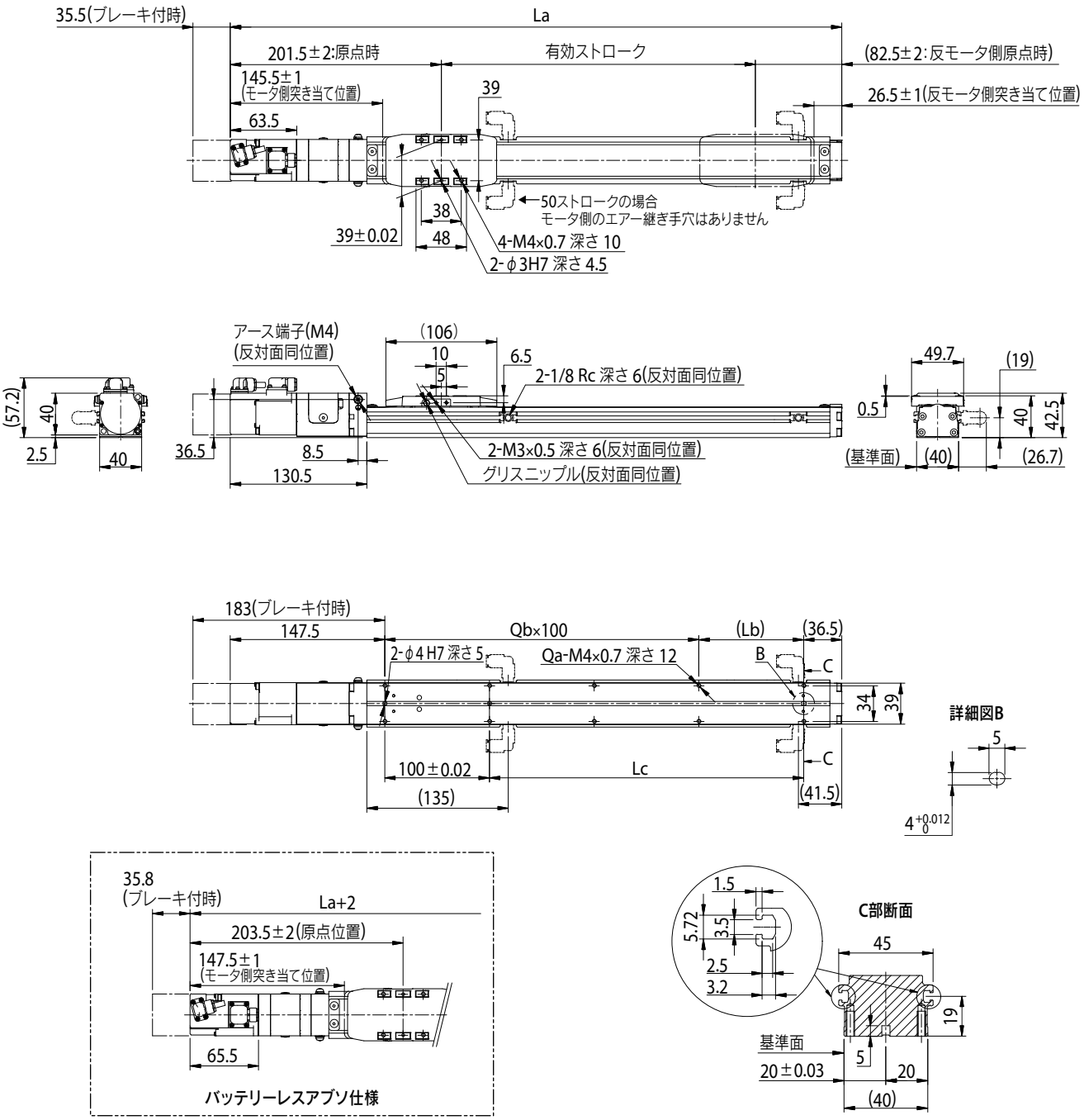
(単位:N・m)

MY	MP	MR
47	47	64

▶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 ▶ 276

ABFS04　ストレート（S）

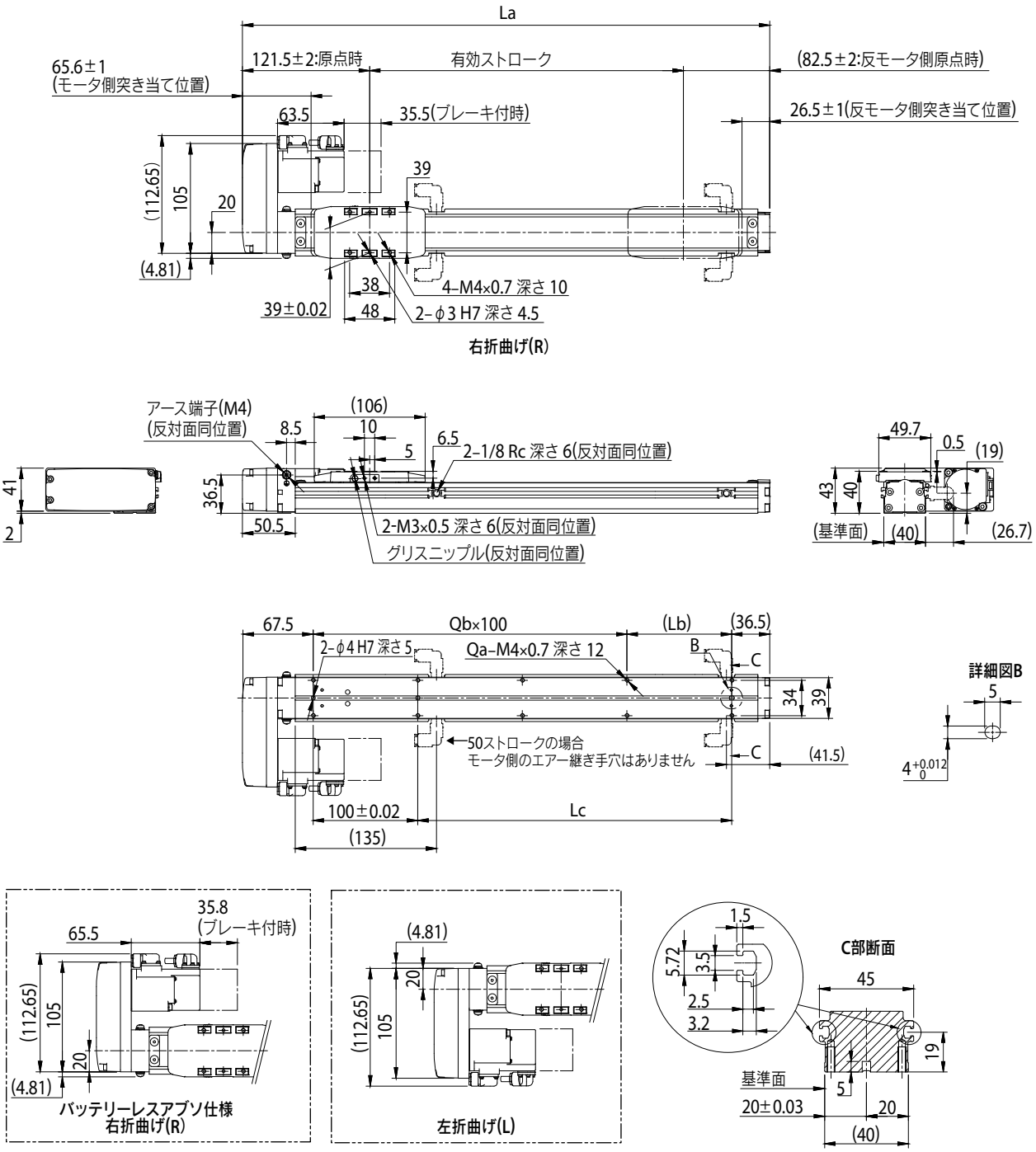


※1. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付時は本体質量表中の値より 0.2 kg重くなります。
注. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注. 取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M4×0.7＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋12mm以下≫を推奨します。
注. 給脂用先端ノズル(推奨)　部品番号: KFU-M3861-00
注. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定: R30／可動: R50以上でご使用ください。仕様により取出し方向が異なります。

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
La		334	384	434	484	534	584	634	684	734	784
Lb		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Lc		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
本体質量(kg)※1		1.29	1.4	1.52	1.64	1.76	1.89	1.99	2.11	2.23	2.35
最高速度 (mm/sec)	リード12	720									
	速度設定	-									
	リード6	360									
	速度設定	-									
	リード2	120									
	速度設定	-									

適用コントローラ EP-01 ▶ 276

ABFS04　折曲げ（R/L）



※1. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付時は本体質量表中の値より 0.2 kg重くなります。
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. 取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M4×0.7＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋12mm以下≫を推奨します。
注. 給脂用先端ノズル(推奨)　部品番号: KFU-M3861-00
注. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定: R30／可動: R50以上でご使用ください。仕様により取出し方向が異なります。

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
La		254	304	354	404	454	504	554	604	654	704
Lb		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Lc		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
本体質量(kg)※1		1.42	1.53	1.64	1.75	1.86	1.97	2.08	2.19	2.3	2.42
最高速度 (mm/sec)	リード12	720									
	速度設定	-									
	リード6	360									
	速度設定	-									
	リード2	120									
	速度設定	-									

適用コントローラ　EP-01 ▶ 276

ABFS05

Basicモデル　単軸ロボット
低床タイプ



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	規格	入出力選択	バッテリユニット※2
ABFS05	20:20mm 12:12mm 6:6mm 2:2mm	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	50～800 (50 mmピッチ)	R3:3 m R5:5 m R10:10 m	R:モータ後方 F:モータ前方	EP-01	A10:200W以下	無記入 SNI	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

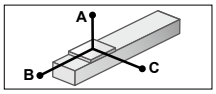
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. モータ仕様が標準(S、BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。
※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

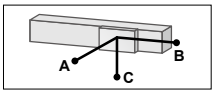
基本仕様

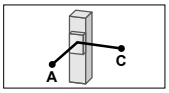
モータ出力AC		100 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm			
減速機構		転造ボールねじ φ10(C7級)			
ボールネジリード		20 mm	12 mm	6 mm	2 mm
最高速度※2		1200 mm/sec	800 mm/sec	400 mm/sec	120 mm/sec
最大可搬質量	水平	10 kg	22 kg	25 kg	30 kg
	垂直	3 kg	4 kg	6 kg	10 kg
定格推力		85 N	142 N	285 N	854 N
ストローク		50 mm～800 mm(50 mmピッチ)			
全長	ストレート	ST + 288.5 mm			
	折曲げ	ST + 195 mm			
本体最大断面外形		W 58 mm x H 40 mm			
動的許容モーメント(MY,MP,MR)		24.6 / 24.6 / 39.4			
クリーン度※3		ISO CLASS4 (SO14644-1)相当			
吸引量エアー※4		80 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		0～40℃、35～80% RH(結露なきこと)			
露点温度※5 ※6		-80℃ Dp(DewPoint)			

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。折曲げ仕様は±0.01。
※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(A)mm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)
(A):リード20の場合700mm、リード2,6,12の場合600mm
※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1,000 mm/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. R:右折曲げ、L:左折曲げを選択した場合、低露点環境では使用できません。
※6. 低露点環境ではロボットケーブルは固定ケーブルとしてのみ使用ください。可動ケーブルとしては使用できません。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.200 をご参照ください。

許容オーバーハング量※







ABFS05-20

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
3kg	637	348	330
6kg	330	165	161
10kg	234	92	95

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
3kg	330	348	637
6kg	161	165	330
10kg	95	92	234

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
1kg	941	941
3kg	327	327

ABFS05-12

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
8kg	511	151	186
15kg	353	73	93
22kg	268	44	57

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
8kg	186	151	511
15kg	93	73	353
22kg	57	44	268

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
2kg	640	640
4kg	322	322

ABFS05-6

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
10kg	1178	140	208
15kg	830	88	130
25kg	566	46	68

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
10kg	208	140	1178
15kg	130	88	830
25kg	68	46	566

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
3kg	520	520
6kg	260	260

ABFS05-2

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
10kg	9257	186	293
20kg	6043	84	133
30kg	4746	50	79

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
10kg	293	186	9257
20kg	133	84	6043
30kg	79	50	4746

垂直使用時 (単位:mm)

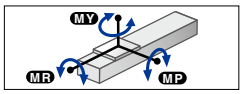
	A	C
5kg	406	406
10kg	203	203

※ 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500 mm。

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

静的許容モーメント



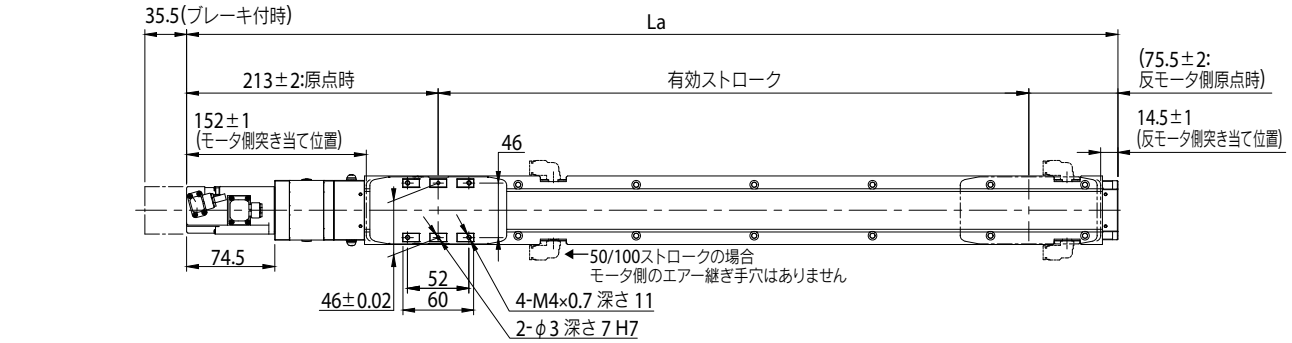
(単位:N・m)

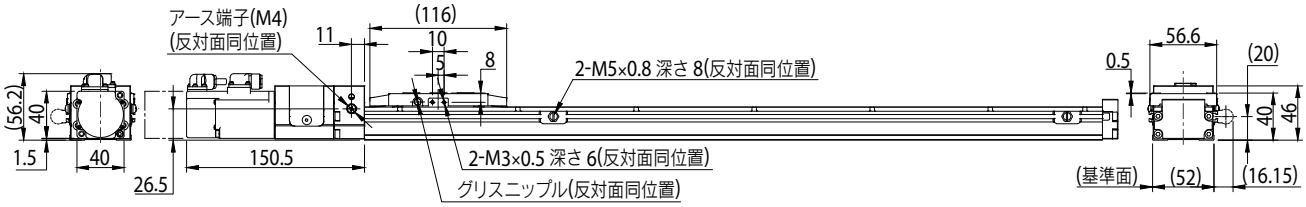
MY	MP	MR
73	73	115

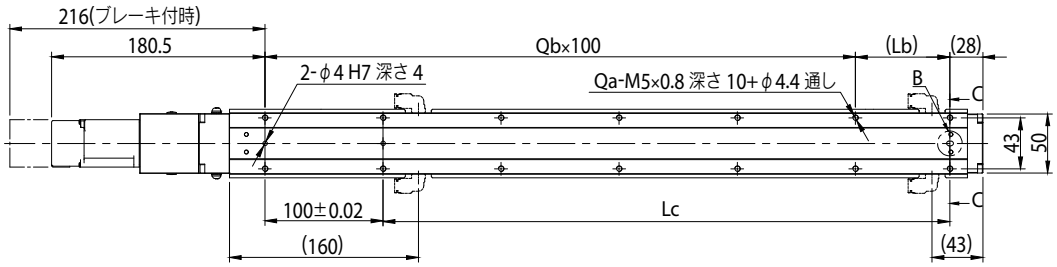
▶サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

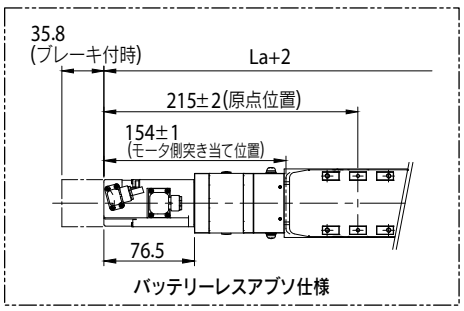
適用コントローラ EP-01 ▶ 276

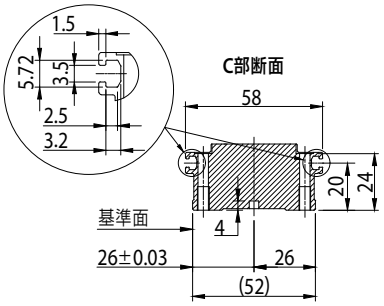
ABFS05　ストレート (S)

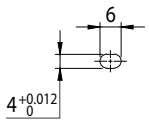










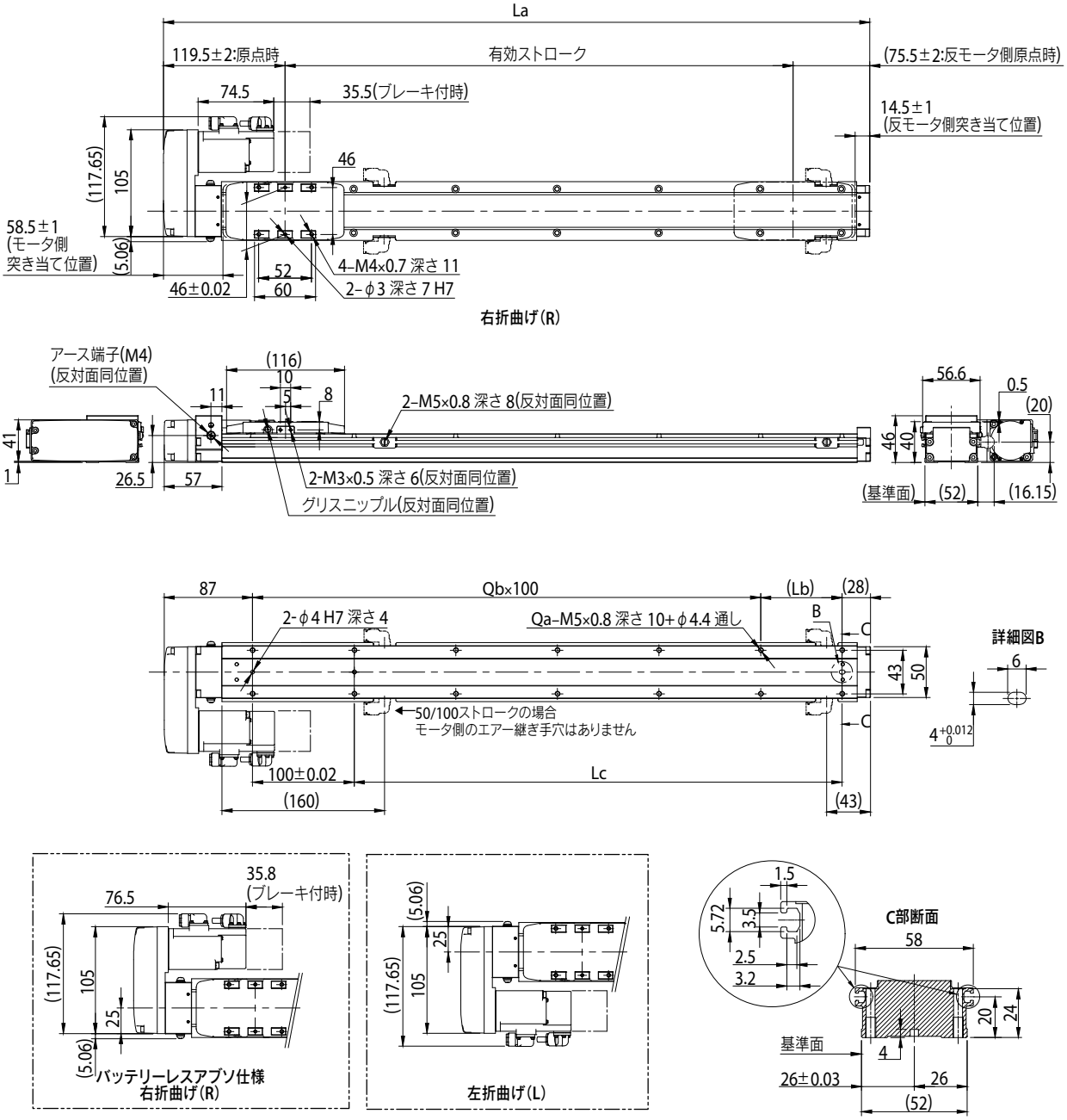


※1. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付時は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M4×0.7＞は、首下長さ≪35mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M5×0.8＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋10mm以下≫を推奨します。
注. 給脂用先端ノズル(推奨)　部品番号：KFU-M3861-00
注. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定：R30／可動：R50以上でご使用ください。仕様により取出し方向が異なります。

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		338.5	388.5	438.5	488.5	538.5	588.5	638.5	688.5	738.5	788.5	838.5	888.5	938.5	988.5	1038.5	1088.5
Lb		30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80
Lc		30	80	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
本体質量(kg)※1		1.33	1.57	1.82	2.06	2.30	2.55	2.79	3.03	3.28	3.52	3.76	4.00	4.25	4.49	4.73	4.98
最高速度 (mm/sec)	リード20	1200													780	720	600
	速度設定	-													65%	60%	50%
	リード12	800											680	560	480	400	360
	速度設定	-											85%	70%	60%	50%	45%
	リード6	400											340	280	240	200	180
	速度設定	-											85%	70%	60%	50%	45%
	リード2	120											102	90	78	66	60
	速度設定	-											85%	75%	65%	55%	50%

適用コントローラ　EP-01 ▶ 276

ABFS05　折曲げ（R/L）



※1. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付時は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
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. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M4×0.7＞は、首下長さ≪35mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M5×0.8＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋10mm以下≫を推奨します。
注. 給脂用先端ノズル（推奨）　部品番号：KFU-M3861-00
注. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定：R30／可動：R50以上でご使用ください。仕様により取出し方向が異なります。

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		245	295	345	395	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995
Lb		30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80
Lc		30	80	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
本体質量(kg)※1		1.24	1.41	1.57	1.74	1.91	2.08	2.24	2.41	2.58	2.75	2.91	3.08	3.25	3.42	3.58	3.75
最高速度(mm/sec)	リード20	1200													780	720	600
	速度設定	-													65%	60%	50%
	リード12	800											680	560	480	400	360
	速度設定	-											85%	70%	60%	50%	45%
	リード6	400											340	280	240	200	180
	速度設定	-											85%	70%	60%	50%	45%
	リード2	120											102	90	78	66	60
	速度設定	-											85%	75%	65%	55%	50%

適用コントローラ EP-01 ▶ 276

ABFS06

Basicモデル ● 単軸ロボット
● 低床タイプ



注文型式

EP-01

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	規格	回生装置※2	入出力選択	バッテリユニット※3
ABFS06	20：20mm 12：12mm 6：6mm	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	50～800 (50 mmピッチ)	R3：3 m R5：5 m R10：10 m	R：モータ後方 F：モータ前方	EP-01	A10：200W以下	無記入 SNI	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

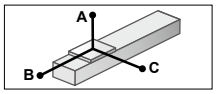
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. 垂直使用時でリード12の250mmストローク以上、及びリード6の200mmストローク以上の場合は回生装置が必要です。
水平使用時でリード20の550～650mmストロークの場合は回生装置が必要です。
※3. モータ仕様が標準(S、BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。
※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

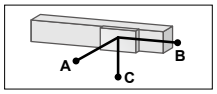
基本仕様

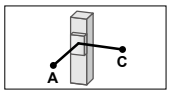
モータ出力AC		100 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		転造ボールねじ φ10 (C7級)		
ボールネジリード		20 mm	12 mm	6 mm
最高速度※2		1333 mm/sec	800 mm/sec	400 mm/sec
最大可搬質量	水平	18 kg	30 kg	45 kg
	垂直	6 kg	9 kg	12 kg
定格推力		85 N	142 N	285 N
ストローク		50 mm～800 mm (50 mmピッチ)		
全直	ストレート	ST + 315 mm		
	折曲げ	ST + 224 mm		
本体最大断面外形		W 65 mm x H 44 mm		
動的許容モーメント(MY,MP,MR)		40.6 / 40.6 / 60.2		
クリーン度※3		ISO CLASS4 (SO14644-1) 相当		
吸引量エアー※4		80 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		0～40℃、35～80% RH (結露なきこと)		
露点温度※5 ※6		-80℃ Dp(DewPoint)		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。折曲げ仕様は±0.01。
※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(A)mm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)
(A)：リード20の場合650mm、リード6,12の場合550mm
※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1,000 mm/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. R:右折曲げ、L:左折曲げを選択した場合、低露点環境では使用できません。
※6. 低露点環境ではロボットケーブルは固定ケーブルとしてのみ使用ください。可動ケーブルとしては使用できません。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.202 をご参照ください。

許容オーバーハング量※







ABFS06-20

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
6kg	471	255	226
12kg	299	117	112
18kg	267	79	81

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
6kg	226	255	471
12kg	112	117	299
18kg	81	79	267

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
3kg	477	477
6kg	255	255

ABFS06-12

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	1055	201	245
20kg	618	90	111
30kg	457	54	68

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	245	201	1055
20kg	111	90	618
30kg	68	54	457

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
5kg	429	429
9kg	218	218

ABFS06-6

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
15kg	1830	152	213
30kg	1016	65	92
45kg	691	37	52

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
15kg	213	152	1830
30kg	92	65	1016
45kg	52	37	691

垂直使用時 (単位：mm)

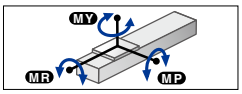
	A	C
6kg	429	429
12kg	215	215

※ 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500 mm。

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

静的許容モーメント



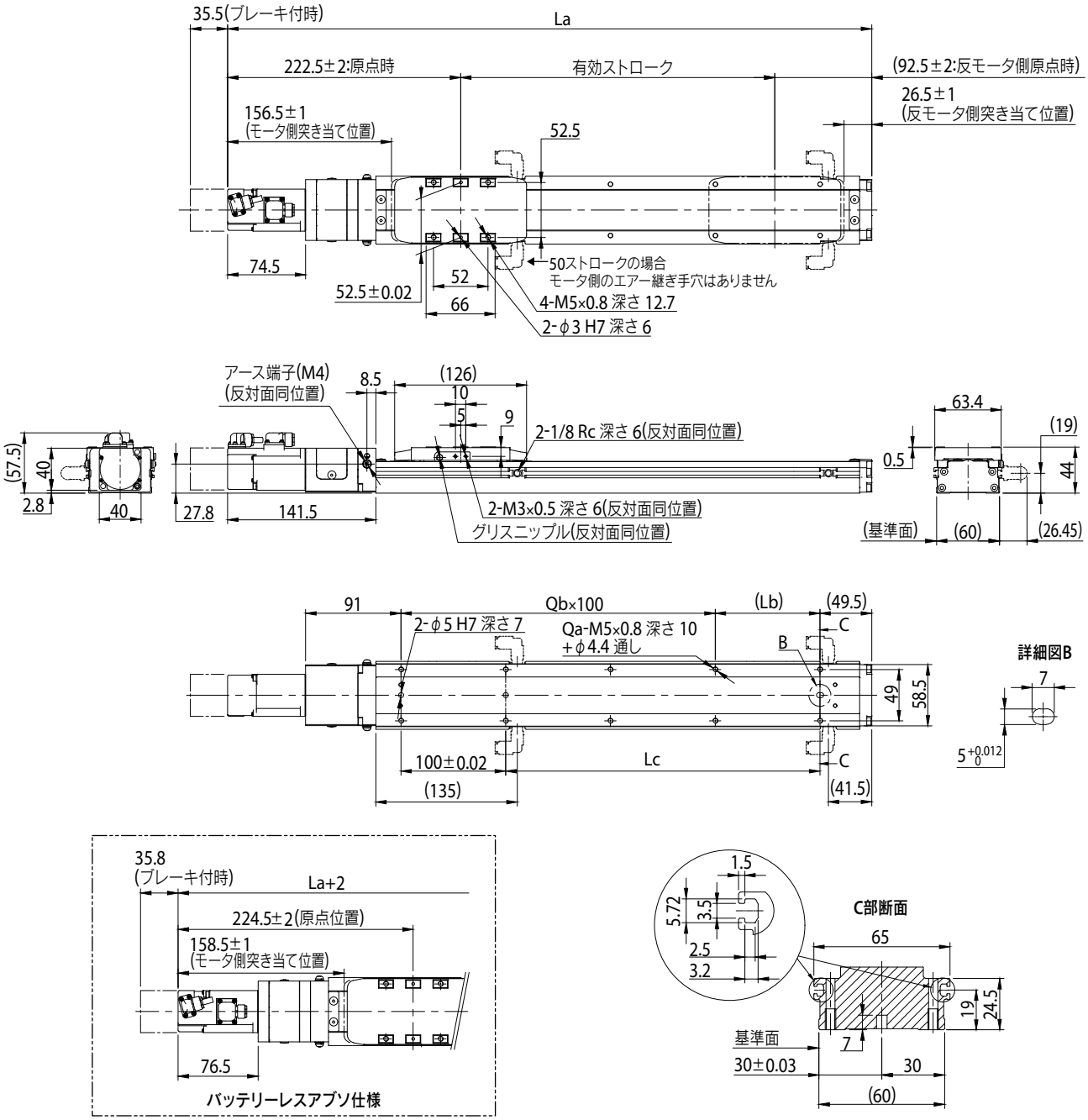
(単位：N・m)

MY	MP	MR
99	99	176

▶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 ▶ 276

ABFS06　ストレート（S）

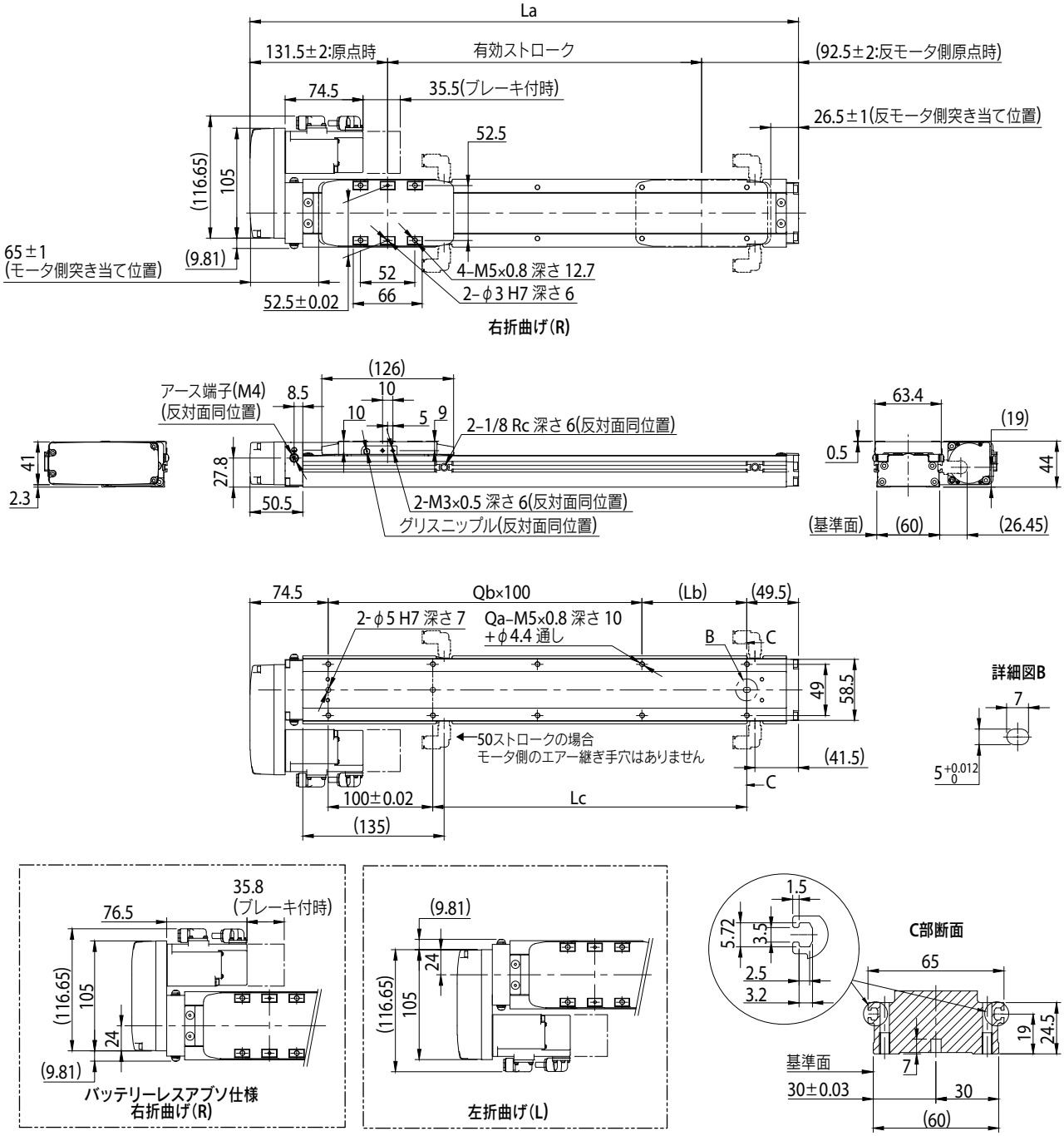


※1. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付時は本体質量表中の値より 0.2kg重くなります。
注. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M4×0.7＞は、首下長さ≪35mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M5×0.8＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋10mm以下≫を推奨します。
注. 給脂用先端ノズル（推奨）　部品番号：KFU-M3861-00
注. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定：R30／可動：R50以上でご使用ください。仕様により取出し方向が異なります。

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965	1015	1065	1115
Lb		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Lc		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
本体質量(kg)※1		1.91	2.07	2.22	2.38	2.54	2.69	2.85	3.0	3.16	3.32	3.47	3.63	3.78	3.94	4.1	4.26
最高速度 (mm/sec)	リード20	1333												933	733	667	533
	速度設定	-												70%	55%	50%	40%
	リード12	800										680	560	480	400	360	320
	速度設定	-										85%	70%	60%	50%	45%	40%
	リード6	400										340	280	240	200	180	160
	速度設定	-										85%	70%	60%	50%	45%	40%

適用コントローラ EP-01 ▶ 276

ABFS06　折曲げ（R/L）



※1. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付時は本体質量表中の値より 0.2kg重くなります。
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. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M4×0.7＞は、首下長さ≪35mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M5×0.8＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋10mm以下≫を推奨します。
注. 給脂用先端ノズル（推奨）　部品番号：KFU-M3861-00
注. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定：R30／可動：R50以上でご使用ください。仕様により取出し方向が異なります。

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		274	324	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024
Lb		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Lc		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
本体質量(kg)※1		2.2	2.34	2.48	2.62	2.76	2.90	3.04	3.18	3.32	3.46	3.60	3.74	3.88	4.02	4.16	4.30
最高速度 (mm/sec)	リード20	1333												933	733	667	533
	速度設定	-												70%	55%	50%	40%
	リード12	800										680	560	480	400	360	320
	速度設定	-										85%	70%	60%	50%	45%	40%
	リード6	400										340	280	240	200	180	160
	速度設定	-										85%	70%	60%	50%	45%	40%

適用コントローラ　EP-01 ▶ 276

ABFS07

Basicモデル　単軸ロボット　低床タイプ



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	規格	回生装置※2	入出力選択	バッテリユニット※3
ABFS07	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	50～1050 (50 mmピッチ)	R3：3 m R5：5 m R10：10 m	R：モータ後方 F：モータ前方	EP-01	A10：200W以下	無記入 SNI	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

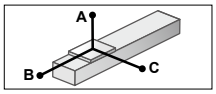
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. 垂直使用時でリード20の600mmストローク以上、及びリード10の300mmストローク以上、及びリード5の250mmストローク以上の場合は回生装置が必要です。
※3. モータ仕様が標準(S、BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。
※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

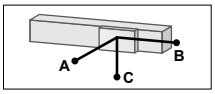
基本仕様

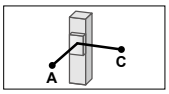
モータ出力AC		100 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		転造ボールねじ φ12 (C7級)		
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1333 mm/sec	666 mm/sec	333 mm/sec
最大可搬質量	水平	25 kg	45 kg	85 kg
	垂直	4 kg	10 kg	16 kg
定格推力		84 N	169 N	339 N
ストローク		50 mm～1050 mm (50 mmピッチ)		
全直	ストレート	ST + 315.5 mm		
	折曲げ	ST + 224 mm		
本体最大断面外形		W 75 mm x H 48 mm		
動的許容モーメント(MY,MP,MR)		50.4 / 50.4 / 79.4		
クリーン度※3		ISO CLASS4 (SO14644-1) 相当		
吸引量エアー※4		80 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		0～40℃、35～80% RH (結露なきこと)		
露点温度※5 ※6		-80℃ Dp(DewPoint)		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。折曲げ仕様は±0.01。
※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550mm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)
※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1,000 mm/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. R:右折曲げ、L:左折曲げを選択した場合、低露点環境では使用できません。
※6. 低露点環境ではロボットケーブルは固定ケーブルとしてのみ使用ください。可動ケーブルとしては使用できません。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.204 をご参照ください。

許容オーバーハング量※







ABFS07-20

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	1330	239	290
18kg	955	129	166
25kg	800	89	118

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	290	239	1330
18kg	166	129	955
25kg	118	89	800

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
2kg	1275	1275
4kg	653	653

ABFS07-10

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
15kg	1199	169	228
30kg	561	73	98
45kg	339	41	55

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
15kg	228	169	1199
30kg	98	73	561
45kg	55	41	339

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
5kg	571	571
10kg	287	287

ABFS07-5

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	1187	86	129
60kg	565	31	47
85kg	344	15	23

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	129	86	1187
60kg	47	31	565
85kg	35	23	485

垂直使用時 (単位：mm)

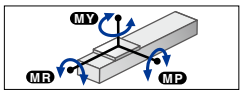
	A	C
8kg	412	412
16kg	206	206

※ 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500 mm。

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

静的許容モーメント



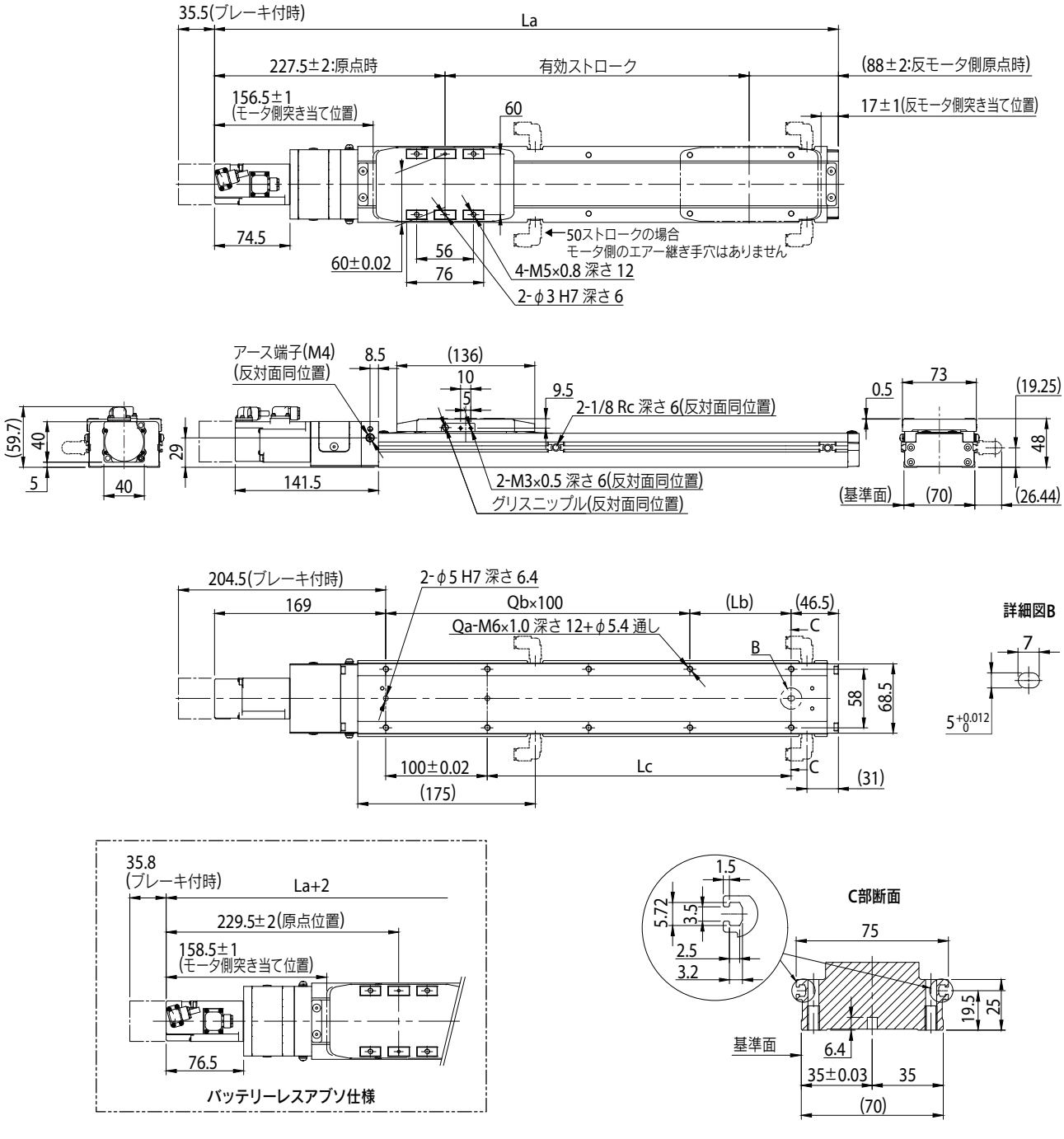
(単位：N・m)

MY	MP	MR
130	130	278

▶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 ▶ 276

ABFS07　ストレート (S)

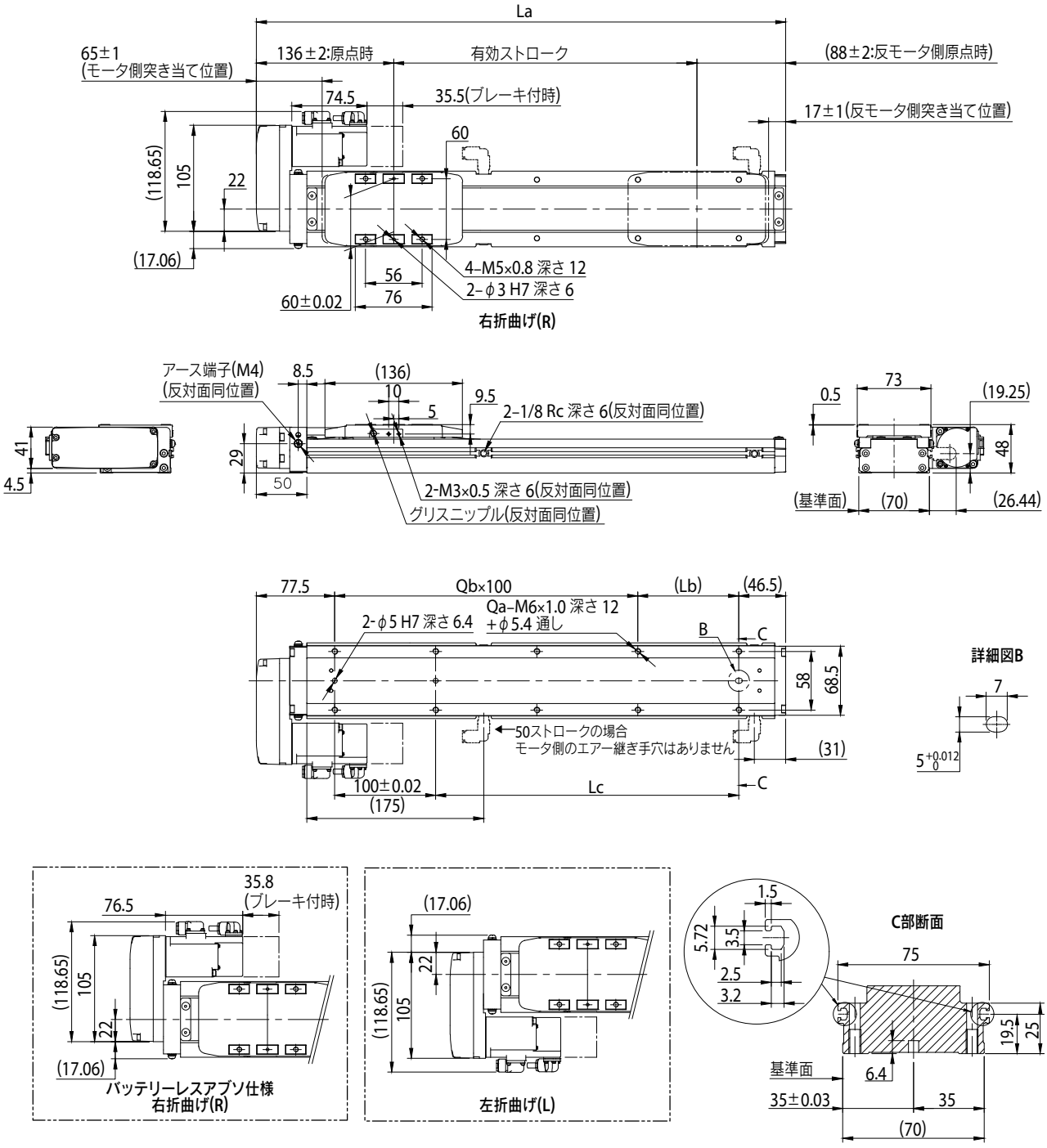


※1. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付時は本体質量表中の値より 0.2kg重くなります。
注. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M5×0.8＞は、首下長さ≪35mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M6×1.0＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋12mm以下≫を推奨します。
注. 給脂用先端ノズル(推奨)　部品番号: KFU-M3861-00
注. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定: R30／可動: R50以上でご使用ください。仕様により取出し方向が異なります。

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
La		365.5	415.5	465.5	515.5	565.5	615.5	665.5	715.5	765.5	815.5	865.5	915.5	965.5	1015.5	1065.5	1115.5	1165.5	1215.5	1265.5	1315.5	1365.5
Lb		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
Lc		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
本体質量(kg)※1		2.56	2.74	2.92	3.10	3.28	3.46	3.64	3.82	4.00	4.18	4.36	4.54	4.72	4.90	5.08	5.26	5.44	5.62	5.80	5.98	6.16
最高速度 (mm/sec)	リード20	1333										1262	1064	932	800	664	600	532	466	400	400	332
	速度設定	-										95%	80%	70%	60%	50%	45%	40%	35%	30%	30%	25%
	リード10	666										632	532	466	400	332	300	266	232	200	200	166
	速度設定	-										95%	80%	70%	60%	50%	45%	40%	35%	30%	30%	25%
	リード5	333										316	266	233	200	166	150	133	116	100	100	83
	速度設定	-										95%	80%	70%	60%	50%	45%	40%	35%	30%	30%	25%

適用コントローラ　EP-01 ▶ 276

ABFS07　折曲げ（R/L）



※1. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付時は本体質量表中の値より 0.2kg重くなります。
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. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M5×0.8＞は、首下長さ≪35mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M6×1.0＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋12mm以下≫を推奨します。
注. 給脂用先端ノズル（推奨）　部品番号：KFU-M3861-00
注. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定：R30／可動：R50以上でご使用ください。仕様により取出し方向が異なります。

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
La		274	324	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024	1074	1124	1174	1224	1274
Lb		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
Lc		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
本体質量(kg)※1		2.33	2.52	2.71	2.90	3.09	3.28	3.47	3.66	3.85	4.04	4.23	4.42	4.61	4.80	4.99	5.18	5.37	5.56	5.75	5.94	6.13
最高速度(mm/sec)	リード20	1333										1262	1064	932	800	664	600	532	466	400	400	332
	速度設定	-										95%	80%	70%	60%	50%	45%	40%	35%	30%	30%	25%
	リード10	666										632	532	466	400	332	300	266	232	200	200	166
	速度設定	-										95%	80%	70%	60%	50%	45%	40%	35%	30%	30%	25%
	リード5	333										316	266	233	200	166	150	133	116	100	100	83
	速度設定	-										95%	80%	70%	60%	50%	45%	40%	35%	30%	30%	25%

適用コントローラ EP-01 ▶ 276

ABFS08/ABFS08H

Basicモデル　単軸ロボット
低床タイプ



注文型式

EP-01

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	規格	回生装置※2	入出力選択	バッテリユニット※3
ABFS08 ABFS08H	24:24mm 12:12mm 6:6mm	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	50～1250 (50 mmピッチ)	R3:3 m R5:5 m R10:10 m	R:モータ後方 F:モータ前方	EP-01	A10:200W以下 A30:400W/750W	無記入 SNI	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.【ABFS08の場合】
垂直使用時でリード24の350mmストローク以上、及びリード12の150mmストローク以上、及びリード6の150mm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24の300～850mmストローク、及びリード12の450～600mmストロークの場合は回生装置が必要です。
【ABFS08Hの場合】
垂直使用時でリード24の150mmストローク以上、及びリード12の150mmストローク以上、及びリード6の200mm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24の400～650mmストローク、及びリード12の400mmストローク以上、及びリード6の200mm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)

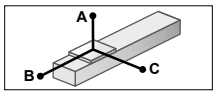
ABFS08 (200W)

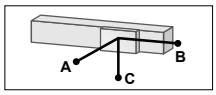
基本仕様

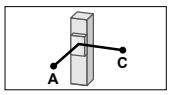
モータ出力 AC		200 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		転造ボールねじ φ14 (C7級)		
ボールネジリード		24 mm	12 mm	6 mm
最高速度※2		1440 mm/sec	720 mm/sec	360 mm/sec
最大可搬質量	水平	40 kg	80 kg	100 kg
	垂直	8 kg	18 kg	30 kg
定格推力		142 N	284 N	569 N
ストローク		50 mm～1250 mm (50 mmピッチ)		
全長	ストレート	ST + 362.5 mm		
	折曲げ	ST + 268.5 mm		
本体最大断面外形		W 83 mm × H 56 mm		
動的許容モーメント (MY,MP,MR)		99.4 / 99.4 / 158.3		
クリーン度※3		ISO CLASS4(ISO14644-1)相当		
吸引量エアー※4		130 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		0～40 ℃, 35～80 %RH (結露なきこと)		
露点温度※5 ※6		-80℃ Dp(DewPoint)		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。折曲げ仕様は±0.01。
※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650mm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)
※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1,000 mm/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. R:右折曲げ、L:左折曲げを選択した場合、低露点環境では使用できません。
※6. 低露点環境ではロボットケーブルは固定ケーブルとしてのみ使用ください。可動ケーブルとしては使用できません。
※ 加速度/減速度はP.206 をご参照ください。

許容オーバーハング量※







ABFS08-24

水平使用時 (単位:mm)	A	B	C
15kg	505	228	213
25kg	557	154	169
40kg	1089	113	154

壁面取付使用時 (単位:mm)	A	B	C
15kg	213	228	505
25kg	169	154	557
45kg	154	113	1089

垂直使用時 (単位:mm)	A	C
4kg	810	810
8kg	461	461

ABFS08-12

水平使用時 (単位:mm)	A	B	C
30kg	739	160	208
50kg	531	85	113
80kg	339	43	58

壁面取付使用時 (単位:mm)	A	B	C
30kg	208	160	739
50kg	113	85	531
80kg	58	43	339

垂直使用時 (単位:mm)	A	C
10kg	543	543
18kg	304	304

ABFS08-6

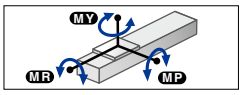
水平使用時 (単位:mm)	A	B	C
30kg	2623	188	284
60kg	1436	81	122
100kg	936	38	57

壁面取付使用時 (単位:mm)	A	B	C
30kg	284	188	2623
60kg	122	81	1436
100kg	57	38	936

垂直使用時 (単位:mm)	A	C
15kg	428	428
30kg	214	214

※ 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500 mm。

静的許容モーメント



(単位:N・m)

MY	MP	MR
249	249	393

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

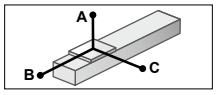
ABFS08H (400W)

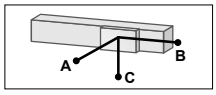
基本仕様

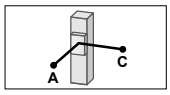
モータ出力 AC		400 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		転造ボールねじ φ14 (C7級)		
ボールネジリード		24 mm	12 mm	6 mm
最高速度※2		1440 mm/sec	720 mm/sec	360 mm/sec
最大可搬質量	水平	50 kg	95 kg	115 kg
	垂直	15 kg	28 kg	37 kg
定格推力		289 N	578 N	1156 N
ストローク		50 mm～1250 mm (50 mmピッチ)		
全長	ストレート	ST + 378.5 mm		
	折曲げ	ST + 268.5 mm		
本体最大断面外形		W 83 mm × H 56 mm		
動的許容モーメント (MY,MP,MR)		99.4 / 99.4 / 158.3		
クリーン度※3		ISO CLASS4(ISO14644-1)相当		
吸引量エアー※4		130 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		0～40 ℃, 35～80 %RH (結露なきこと)		
露点温度※5 ※6		-80℃ Dp(DewPoint)		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。折曲げ仕様は±0.01。
※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650mm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)
※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1,000 mm/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. R:右折曲げ、L:左折曲げを選択した場合、低露点環境では使用できません。
※6. 低露点環境ではロボットケーブルは固定ケーブルとしてのみ使用ください。可動ケーブルとしては使用できません。
※ 加速度/減速度はP.208 をご参照ください。

許容オーバーハング量※







ABFS08H-24

水平使用時 (単位:mm)	A	B	C
15kg	407	228	201
30kg	422	121	132
50kg	961	87	121

壁面取付使用時 (単位:mm)	A	B	C
15kg	201	228	407
30kg	128	131	336
50kg	121	87	961

垂直使用時 (単位:mm)	A	C
8kg	400	400
15kg	240	240

ABFS08H-12

水平使用時 (単位:mm)	A	B	C
30kg	616	160	205
60kg	386	66	88
95kg	245	32	43

壁面取付使用時 (単位:mm)	A	B	C
30kg	205	160	616
60kg	88	66	386
95kg	43	32	245

垂直使用時 (単位:mm)	A	C
14kg	386	386
28kg	195	195

ABFS08H-6

水平使用時 (単位:mm)	A	B	C
40kg	1538	134	202
80kg	988	54	81
115kg	702	29	44

壁面取付使用時 (単位:mm)	A	B	C
40kg	202	134	1538
80kg	81	54	988
115kg	44	29	702

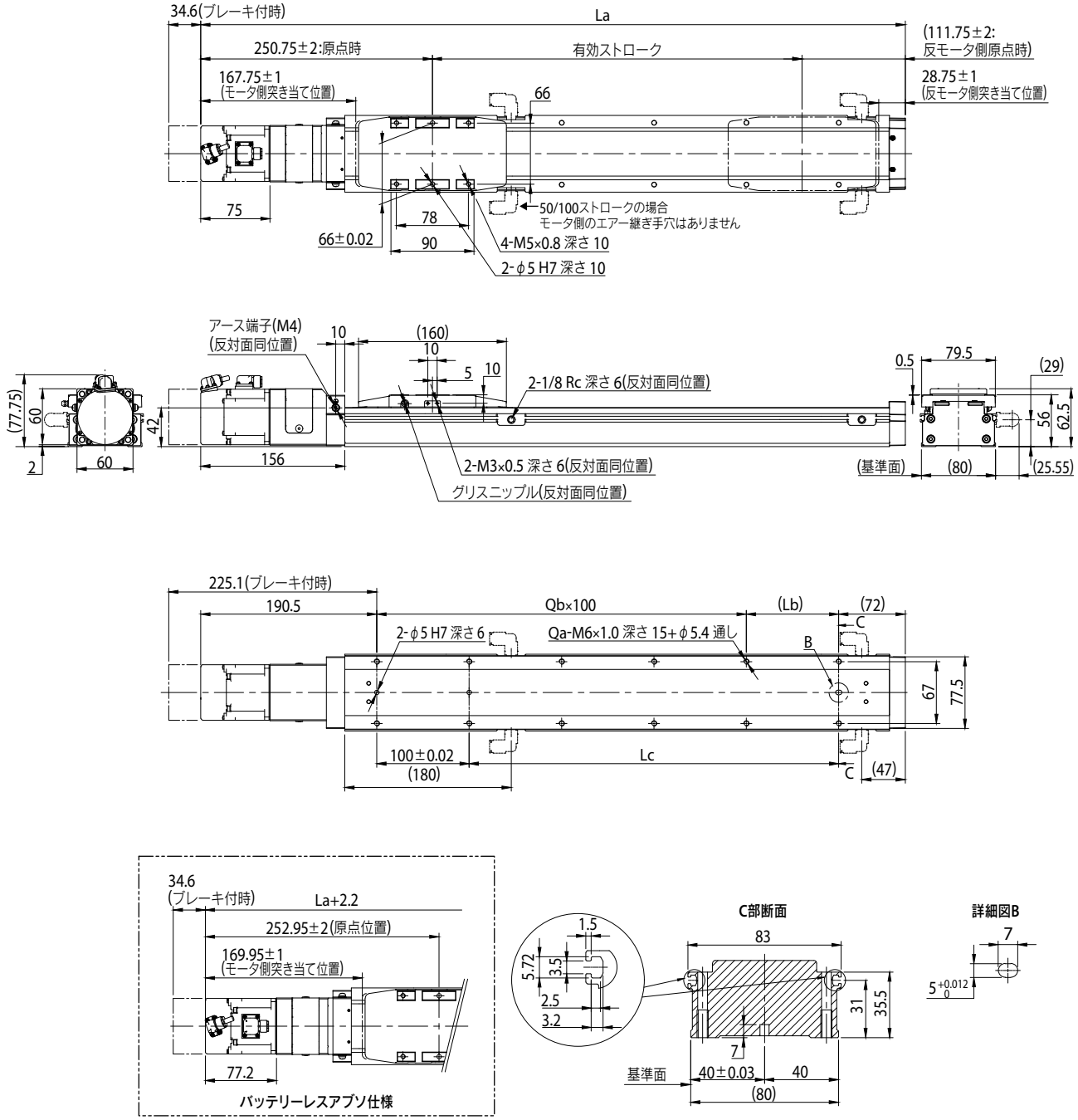
垂直使用時 (単位:mm)	A	C
18kg	356	356
37kg	174	174

※ 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500 mm。

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。

適用コントローラ　EP-01 ▶ 276

ABFS08　ストレート（S）

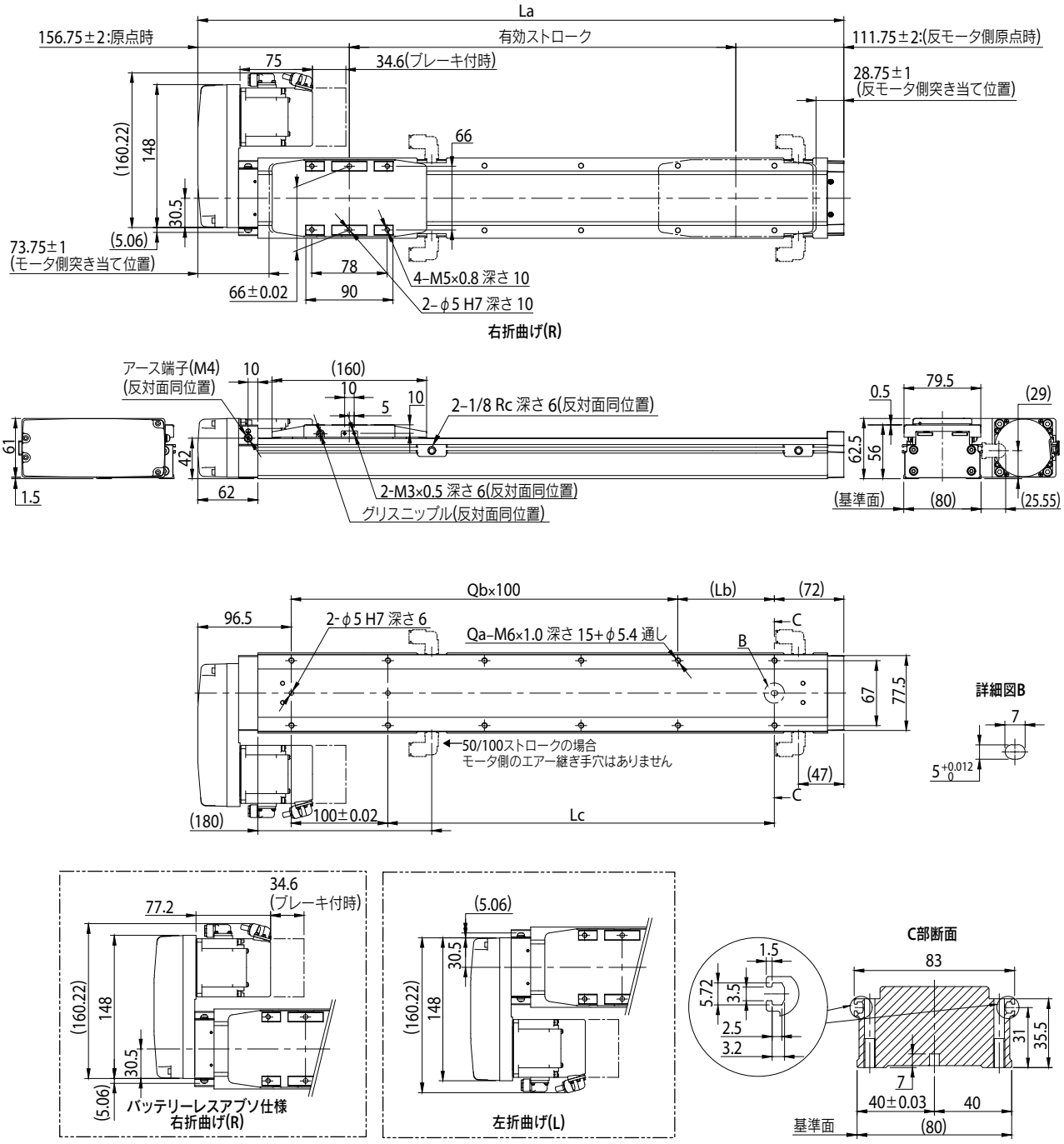


※1. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付時は本体質量表中の値より0.4kg重くなります。
注. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M5×0.8＞は、首下長さ≪45mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M6×1.0＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋15mm以下≫を推奨します。
注. 給脂用先端ノズル（推奨）　部品番号：KFU-M3861-00
注. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定：R30／可動：R50以上でご使用ください。仕様により取出し方向が異なります。

有効ストローク		50	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		412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5	762.5	812.5	862.5	912.5	962.5	1012.5	1062.5	1112.5	1162.5	1212.5	1262.5	1312.5	1362.5	1412.5	1462.5	1512.5	1562.5	1612.5
Lb		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
Lc		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13
本体質量(kg)※1		4.05	4.32	4.59	4.86	5.13	5.40	5.67	5.94	6.21	6.48	6.75	7.02	7.29	7.56	7.82	8.09	8.36	8.63	8.90	9.17	9.44	9.71	9.98	10.25	10.52
最高速度 (mm/sec)	リード24	1440												1224	1080	936	864	792	720	648	576	512	432	432	360	360
	速度設定	-												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	36%	30%	30%	25%	25%
	リード12	720												612	540	468	432	396	360	324	288	256	216	216	180	180
	速度設定	-												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	36%	30%	30%	25%	25%
	リード6	360												306	270	234	216	198	180	162	144	126	108	108	90	90
	速度設定	-												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	30%	25%	25%

適用コントローラ　EP-01 ▶ 276

ABFS08　折曲げ（R/L）



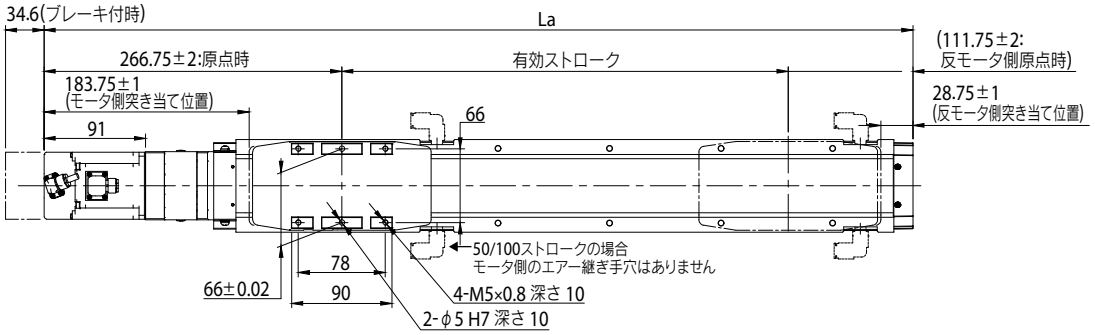
※1. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付時は本体質量表中の値より0.4kg重くなります。
注. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M5×0.8＞は、首下長さ≪45mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M6×1.0＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋15mm以下≫を推奨します。
注. 給脂用先端ノズル（推奨）　部品番号：KFU-M3861-00
注. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定：R30／可動：R50以上でご使用ください。仕様により取出し方向が異なります。

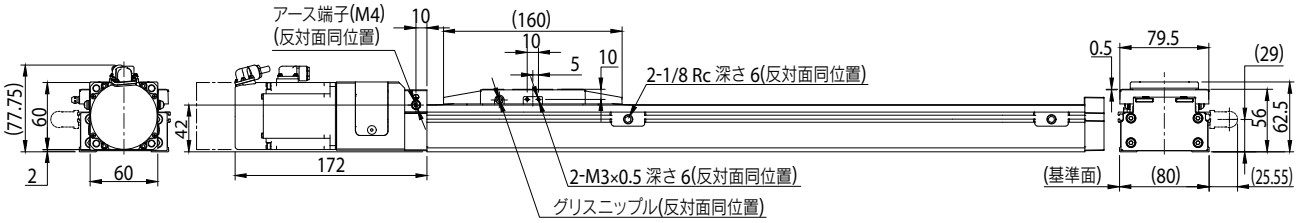
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La		318.5	368.5	418.5	468.5	518.5	568.5	618.5	668.5	718.5	768.5	818.5	868.5	918.5	968.5	1018.5	1068.5	1118.5	1168.5	1218.5	1268.5	1318.5	1368.5	1418.5	1468.5	1518.5
Lb		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
Lc		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13
本体質量(kg)※1		3.86	4.15	4.43	4.72	5.01	5.30	5.58	5.87	6.16	6.45	6.73	7.02	7.31	7.60	7.88	8.17	8.46	8.75	9.03	9.32	9.61	9.90	10.18	10.47	10.76
最高速度 (mm/sec)	リード24	1440												1224	1080	936	864	792	720	648	576	512	432	432	360	360
	速度設定	-												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	36%	30%	30%	25%	25%
	リード12	720												612	540	468	432	396	360	324	288	256	216	216	180	180
	速度設定	-												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	36%	30%	30%	25%	25%
	リード6	360												306	270	234	216	198	180	162	144	126	108	108	90	90
	速度設定	-												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	30%	25%	25%

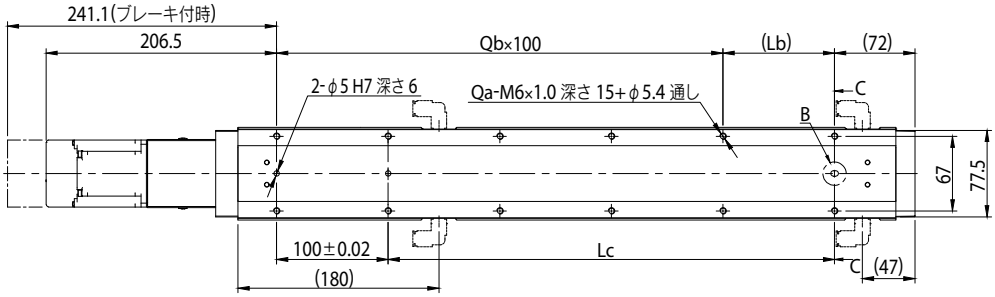
適用コントローラ　EP-01 ▶ 276

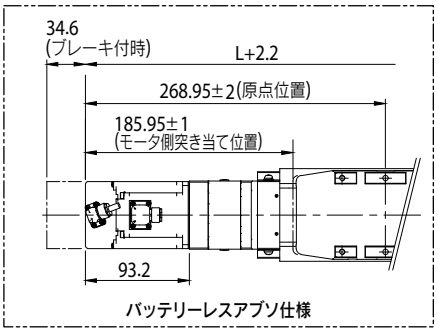
ABFS08H

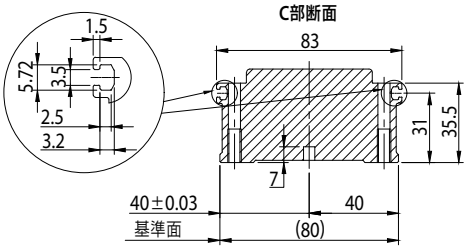
ABFS08H　ストレート (S)

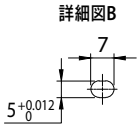








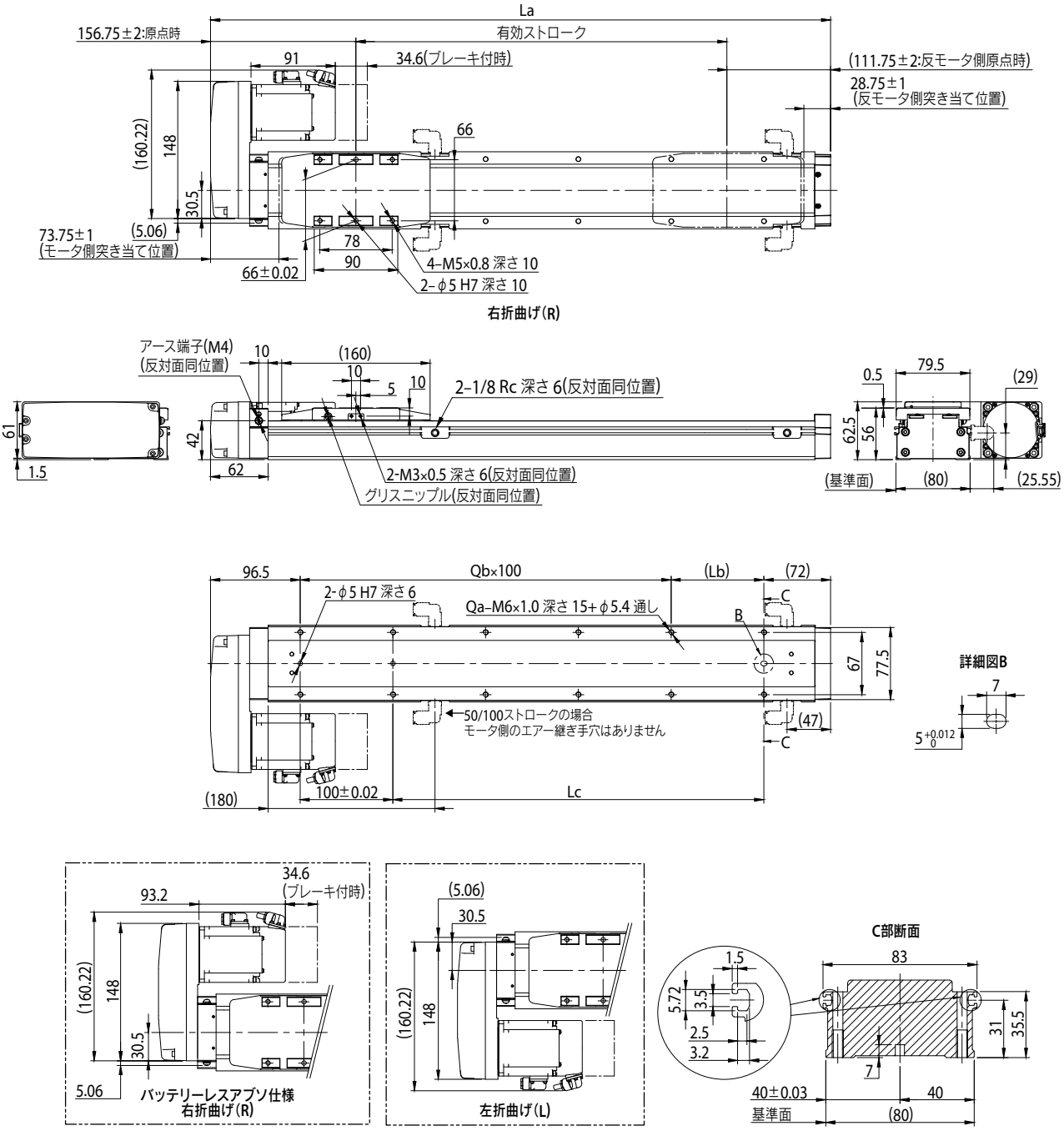




※1. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付時は本体質量表中の値より0.4kg重くなります。
注. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M5×0.8＞は、首下長さ≪45mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M6×1.0＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋15mm以下≫を推奨します。
注. 給脂用先端ノズル(推奨)　部品番号: KFU-M3861-00
注. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定: R30／可動: R50以上でご使用ください。仕様により取出し方向が異なります。

有効ストローク		50	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		428.5	478.5	528.5	578.5	628.5	678.5	728.5	778.5	828.5	878.5	928.5	978.5	1028.5	1078.5	1128.5	1178.5	1228.5	1278.5	1328.5	1378.5	1428.5	1478.5	1528.5	1578.5	1628.5
Lb		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
Lc		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13
本体質量(kg)※1		4.35	4.62	4.89	5.16	5.43	5.70	5.97	6.24	6.51	6.78	7.05	7.32	7.59	7.86	8.12	8.39	8.66	8.93	9.20	9.47	9.74	10.01	10.28	10.55	10.82
最高速度 (mm/sec)	リード24	1440												1224	1080	936	864	792	720	648	576	512	432	432	360	360
	速度設定	-												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	36%	30%	30%	25%	25%
	リード12	720												612	540	468	432	396	360	324	288	256	216	216	180	180
	速度設定	-												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	36%	30%	30%	25%	25%
	リード6	360												306	270	234	216	198	180	162	144	126	108	108	90	90
	速度設定	-												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	30%	25%	25%

ABFS08H　折曲げ（R/L）



※1. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付時は本体質量表中の値より0.4kg重くなります。
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. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M5×0.8＞は、首下長さ≪45mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M6×1.0＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋15mm以下≫を推奨します。
注. 給脂用先端ノズル（推奨）　部品番号：KFU-M3861-00
注. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定：R30／可動：R50以上でご使用ください。仕様により取出し方向が異なります。

有効ストローク		50	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		318.5	368.5	418.5	468.5	518.5	568.5	618.5	668.5	718.5	768.5	818.5	868.5	918.5	968.5	1018.5	1068.5	1118.5	1168.5	1218.5	1268.5	1318.5	1368.5	1418.5	1468.5	1518.5
Lb		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
Lc		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13
本体質量(kg)※1		4.16	4.45	4.73	5.02	5.31	5.60	5.88	6.17	6.46	6.75	7.03	7.32	7.61	7.90	8.18	8.47	8.76	9.05	9.33	9.62	9.91	10.20	10.48	10.77	11.06
最高速度 (mm/sec)	リード24	1440												1224	1080	936	864	792	720	648	576	512	432	432	360	360
	速度設定	-												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	36%	30%	30%	25%	25%
	リード12	720												612	540	468	432	396	360	324	288	256	216	216	180	180
	速度設定	-												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	36%	30%	30%	25%	25%
	リード6	360												306	270	234	216	198	180	162	144	126	108	108	90	90
	速度設定	-												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	30%	25%	25%

適用コントローラ　EP-01 ▶ 276

ABFS10/ABFS10H

Basicモデル ● 単軸ロボット ● 低床タイプ



注文型式

EP-01

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	規格	回生装置※2	入出力選択	バッテリユニット※3
ABFS10	24：24mm	S：ストレート	S：標準/ブレーキなし	50～1250 (50 mmピッチ)	R3：3 m	R：モータ後方	EP-01	A10：200W以下	無記入	無記入：なし	EP: EtherNet/IP™	B：あり(バッテリアブソ)
ABFS10H	12：12mm	R：右折曲げ	BK：標準/ブレーキ付き		R5：5 m	F：モータ前方		A30：400W/750W	SNI	R: EP-RU付き	PT: PROFINET	N：なし
	6：6mm	L：左折曲げ	BL：バッテリーレスアブソ/ブレーキなし		R10：10 m						ES: EtherCAT	
			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.【ABFS10の場合】
垂直仕様時でリード24の350ｍｍストローク以上、及びリード12の200mmストローク以上、及びリード6の150ｍｍ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24の250～800mmストローク、及びリード12の450～700mmストロークの場合は回生装置が必要です。
【ABFS10Hの場合】
垂直仕様時でリード24の150mmストローク以上、及びリード12の150mmストローク以上、及びリード6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24の450～600ｍｍストローク、及びリード12の400ｍｍストローク以上、及びリード6の200mm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)

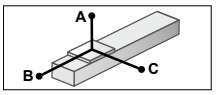
ABFS10 (200W)

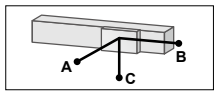
基本仕様

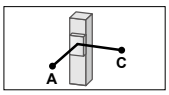
モータ出力 AC		200 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		転造ボールねじ φ14 (C7級)		
ボールネジリード		24 mm	12 mm	6 mm
最高速度※2		1440 mm/sec	720 mm/sec	360 mm/sec
最大可搬質量	水平	40 kg	80 kg	100 kg
	垂直	8 kg	18 kg	30 kg
定格推力		142 N	284 N	569 N
ストローク		50 mm～1250 mm (50 mmピッチ)		
全長	ストレート	ST + 372.5 mm		
	折曲げ	ST + 278.5 mm		
本体最大断面外形		W 100.3 mm × H 60 mm		
動的許容モーメント (MY,MP,MR)		132.9 / 132.9 / 237.4		
クリーン度※3		ISO CLASS4(ISO14644-1)相当		
吸引量エアー※4		130 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		0～40 ℃, 35～80 %RH (結露なきこと)		
露点温度※5 ※6		-80℃ Dp(DewPoint)		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。折曲げ仕様は±0.01。
※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650mm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)
※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1,000 mm/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. R:右折曲げ、L:左折曲げを選択した場合、低露点環境では使用できません。
※6. 低露点環境ではロボットケーブルは固定ケーブルとしてのみ使用ください。可動ケーブルとしては使用できません。
※ 加速度/減速度はP.210 をご参照ください。

許容オーバーハング量※







ABFS10-24

水平使用時 (単位：mm)			
	A	B	C
15kg	684	308	309
25kg	759	210	251
40kg	1496	156	235

壁面取付使用時 (単位：mm)			
	A	B	C
15kg	309	308	684
25kg	251	210	759
40kg	235	156	1496

垂直使用時 (単位：mm)		
	A	C
4kg	1083	1083
8kg	617	617

ABFS10-12

水平使用時 (単位：mm)			
	A	B	C
30kg	1000	218	312
50kg	730	118	174
80kg	481	62	92

壁面取付使用時 (単位：mm)			
	A	B	C
30kg	312	218	1000
50kg	174	118	730
80kg	92	62	481

垂直使用時 (単位：mm)		
	A	C
10kg	726	726
18kg	406	406

ABFS10-6

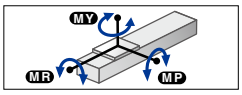
水平使用時 (単位：mm)			
	A	B	C
30kg	3539	256	434
60kg	1965	112	190
100kg	1326	54	93

壁面取付使用時 (単位：mm)			
	A	B	C
30kg	434	256	3539
60kg	190	112	1965
100kg	93	54	1326

垂直使用時 (単位：mm)		
	A	C
15kg	573	573
30kg	287	287

※ 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500 mm。

静的許容モーメント



(単位：N・m)

MY	MP	MR
349	349	625

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

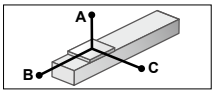
ABFS10H (400W)

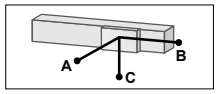
基本仕様

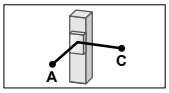
モータ出力 AC		400 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		転造ボールねじ φ14 (C7級)		
ボールネジリード		24 mm	12 mm	6 mm
最高速度※2		1440 mm/sec	720 mm/sec	360 mm/sec
最大可搬質量	水平	50 kg	95 kg	115 kg
	垂直	15 kg	28 kg	37 kg
定格推力		289 N	578 N	1156 N
ストローク		50 mm～1250 mm (50 mmピッチ)		
全長	ストレート	ST + 388.5 mm		
	折曲げ	ST + 278.5 mm		
本体最大断面外形		W 100.3 mm × H 60 mm		
動的許容モーメント (MY,MP,MR)		132.9 / 132.9 / 237.4		
クリーン度※3		ISO CLASS4(ISO14644-1)相当		
吸引量エアー※4		130 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		0～40 ℃, 35～80 %RH (結露なきこと)		
露点温度※5 ※6		-80℃ Dp(DewPoint)		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。折曲げ仕様は±0.01。
※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650mm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)
※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1,000 mm/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. R:右折曲げ、L:左折曲げを選択した場合、低露点環境では使用できません。
※6. 低露点環境ではロボットケーブルは固定ケーブルとしてのみ使用ください。可動ケーブルとしては使用できません。
※ 加速度/減速度はP.212 をご参照ください。

許容オーバーハング量※







ABFS10H-24

水平使用時 (単位：mm)			
	A	B	C
15kg	550	308	290
30kg	579	166	197
50kg	1330	121	186

壁面取付使用時 (単位：mm)			
	A	B	C
15kg	290	308	550
30kg	189	179	460
50kg	186	121	1330

垂直使用時 (単位：mm)		
	A	C
8kg	713	713
15kg	321	321

ABFS10H-12

水平使用時 (単位：mm)			
	A	B	C
30kg	833	218	305
60kg	533	93	136
95kg	354	47	70

壁面取付使用時 (単位：mm)			
	A	B	C
30kg	305	218	833
60kg	136	93	533
95kg	70	47	354

垂直使用時 (単位：mm)		
	A	C
14kg	516	516
28kg	261	261

ABFS10H-6

水平使用時 (単位：mm)			
	A	B	C
40kg	2079	184	311
80kg	1367	76	129
115kg	1009	43	74

壁面取付使用時 (単位：mm)			
	A	B	C
40kg	311	184	2079
80kg	129	76	1367
115kg	74	43	1009

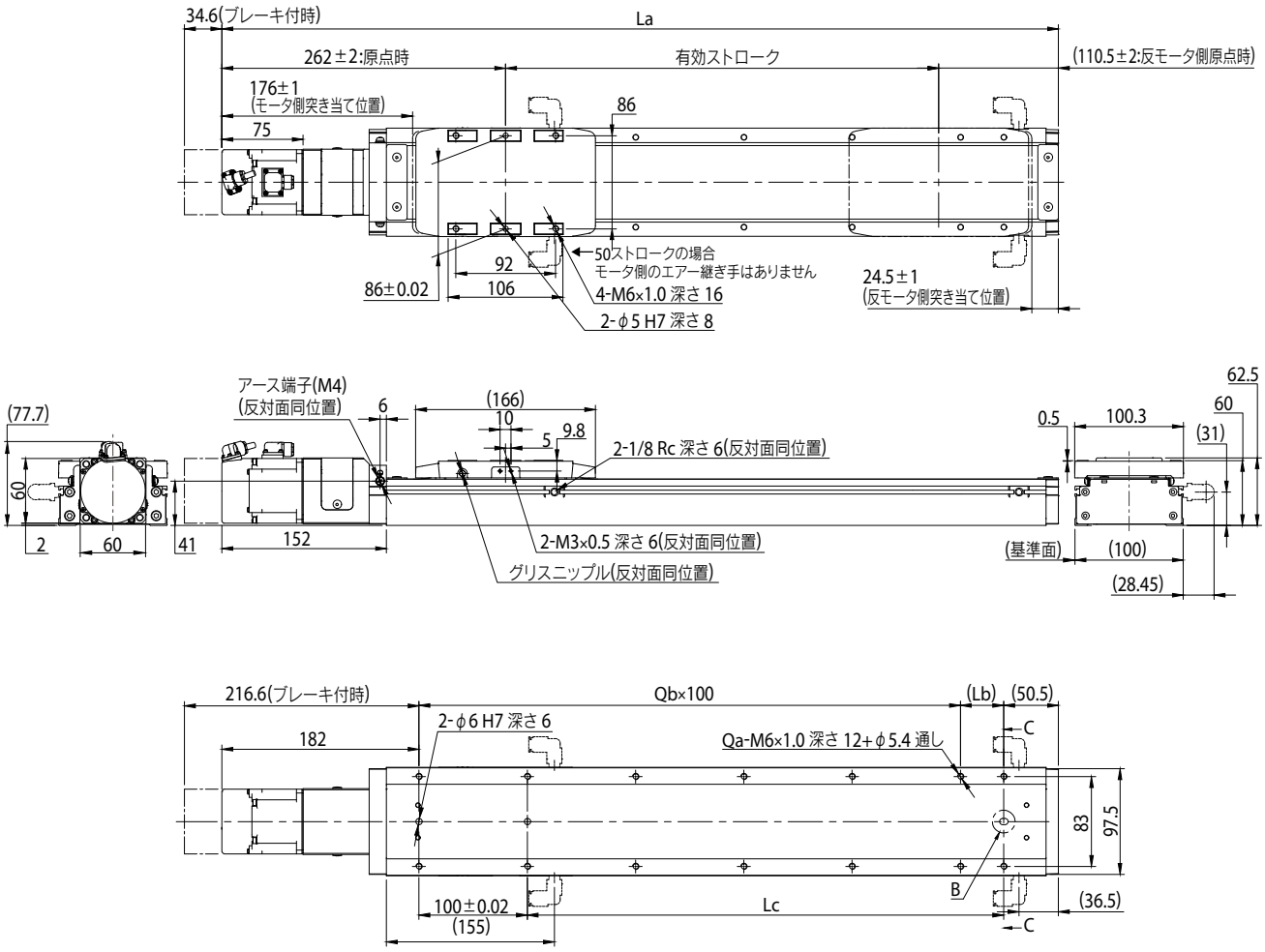
垂直使用時 (単位：mm)		
	A	C
18kg	476	476
37kg	232	232

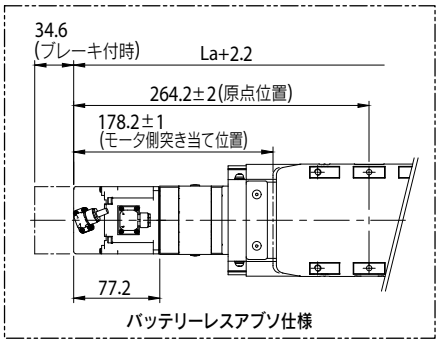
※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは500 mm。

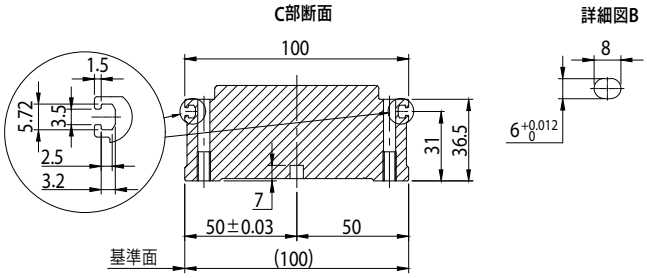
▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

適用コントローラ EP-01 ▶ 276

ABFS10　ストレート (S)





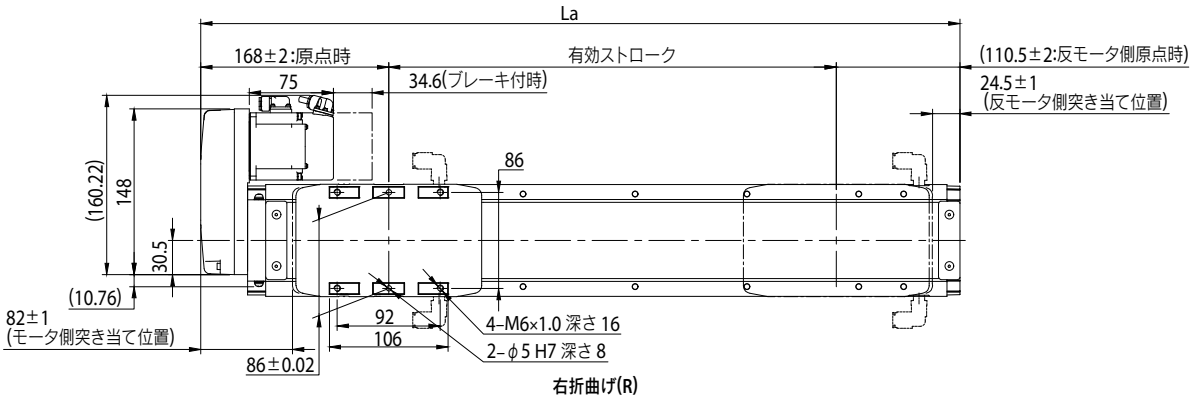


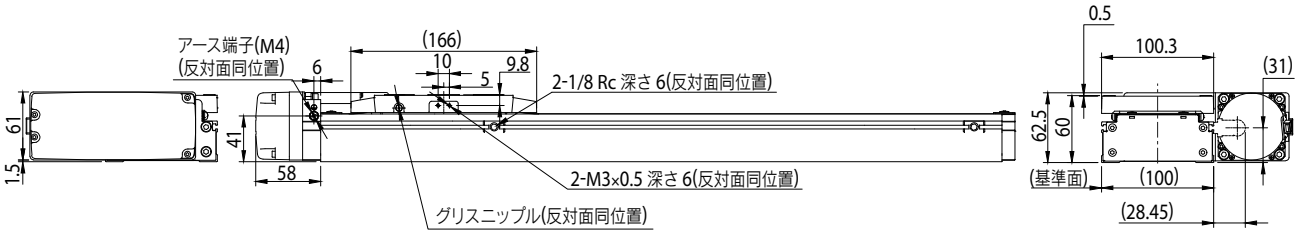
※1. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付時は本体質量表中の値より0.4kg重くなります。
注. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M5×0.8＞は、首下長さ≪45mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M6×1.0＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋12mm以下≫を推奨します。
注. 給脂用先端ノズル(推奨)　部品番号: KFU-M3861-00
注. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定: R30／可動: R50以上でご使用ください。仕様により取出し方向が異なります。

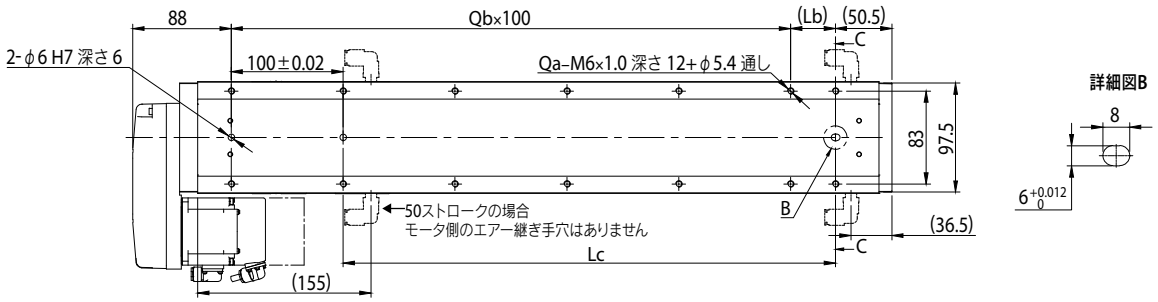
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La		422.5	472.5	522.5	572.5	622.5	672.5	722.5	772.5	822.5	872.5	922.5	972.5	1022.5	1072.5	1122.5	1172.5	1222.5	1272.5	1322.5	1372.5	1422.5	1472.5	1522.5	1572.5	1622.5
Lb		90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90
Lc		90	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290
Qa		6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
Qb		1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13
本体質量(kg)※1		4.19	4.50	4.82	5.14	5.46	5.78	6.09	6.41	6.73	7.05	7.37	7.68	8.01	8.33	8.65	8.97	9.29	9.60	9.92	10.24	10.56	10.88	11.19	11.51	11.83
最高速度 (mm/sec)	リード24	1440												1224	1080	936	864	792	720	648	576	512	432	432	360	360
	速度設定	-												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	36%	30%	30%	25%	25%
	リード12	720												612	540	468	432	396	360	324	288	256	216	216	180	180
	速度設定	-												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	36%	30%	30%	25%	25%
	リード6	360												306	270	234	216	198	180	162	144	126	108	108	90	90
	速度設定	-												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	30%	25%	25%

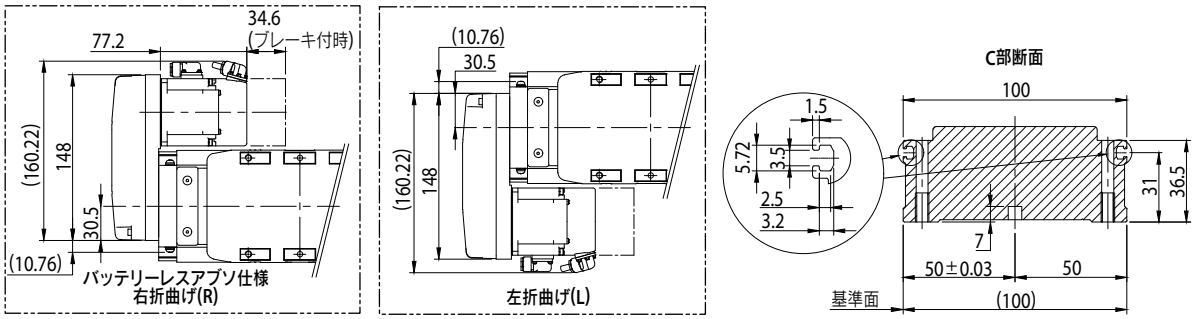
適用コントローラ　EP-01 ▶ 276

ABFS10　折曲げ（R/L）







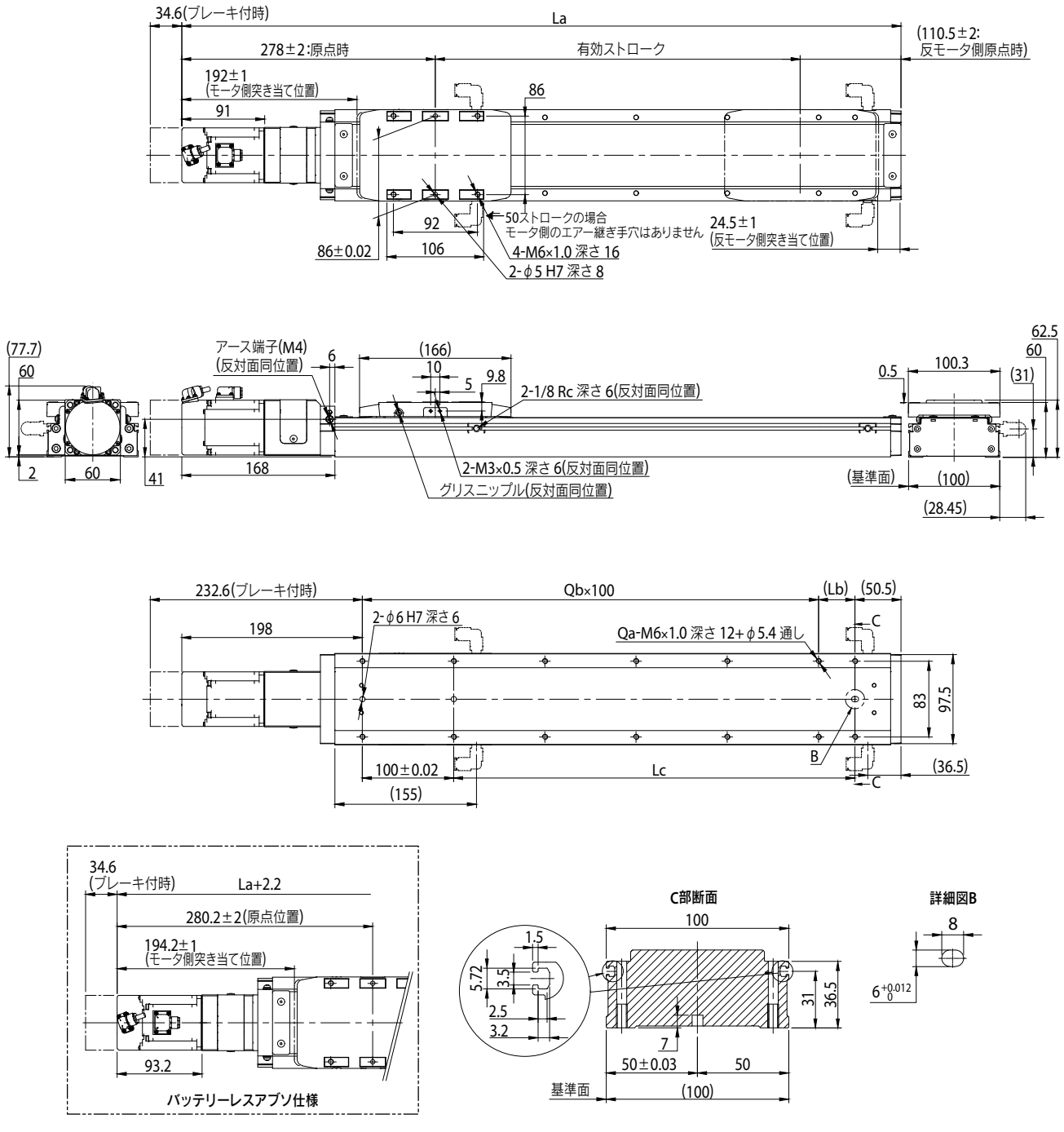


※1. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付時は本体質量表中の値より0.4kg重くなります。
注. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M5×0.8＞は、首下長さ≪45mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M6×1.0＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋12mm以下≫を推奨します。
注. 給脂用先端ノズル（推奨）　部品番号：KFU-M3861-00
注. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定：R30／可動：R50以上でご使用ください。仕様により取出し方向が異なります。

有効ストローク		50	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		328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5	628.5	678.5	728.5	778.5	828.5	878.5	928.5	978.5	1028.5	1078.5	1128.5	1178.5	1228.5	1278.5	1328.5	1378.5	1428.5	1478.5	1528.5
Lb		90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90
Lc		90	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290
Qa		6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
Qb		1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13
本体質量(kg)※1		4.16	4.50	4.84	5.18	5.52	5.86	6.20	6.54	6.88	7.22	7.56	7.90	8.24	8.58	8.92	9.26	9.60	9.94	10.28	10.62	10.96	11.30	11.64	11.98	12.32
最高速度 (mm/sec)	リード24	1440												1224	1080	936	864	792	720	648	576	512	432	432	360	360
	速度設定	-												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	36%	30%	30%	25%	25%
	リード12	720												612	540	468	432	396	360	324	288	256	216	216	180	180
	速度設定	-												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	36%	30%	30%	25%	25%
	リード6	360												306	270	234	216	198	180	162	144	126	108	108	90	90
	速度設定	-												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	30%	25%	25%

適用コントローラ EP-01 ▶ 276

ABFS10H　ストレート (S)



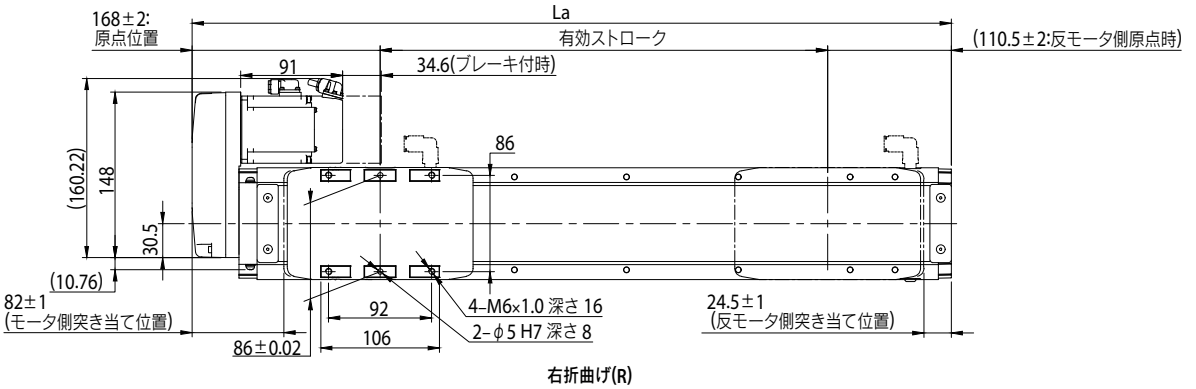
※1. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付時は本体質量表中の値より0.4kg重くなります。
注. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M5×0.8＞は、首下長さ≪45mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M6×1.0＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋12mm以下≫を推奨します。
注. 給脂用先端ノズル(推奨)　部品番号: KFU-M3861-00
注. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定: R30／可動: R50以上でご使用ください。仕様により取出し方向が異なります。

有効ストローク		50	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		438.5	488.5	538.5	588.5	638.5	688.5	738.5	788.5	838.5	888.5	938.5	988.5	1038.5	1088.5	1138.5	1188.5	1238.5	1288.5	1338.5	1388.5	1438.5	1488.5	1538.5	1588.5	1638.5
Lb		90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90
Lc		90	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290
Qa		6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
Qb		1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13
本体質量(kg)※1		4.49	4.80	5.12	5.44	5.76	6.08	6.39	6.71	7.03	7.35	7.67	7.98	8.31	8.63	8.95	9.27	9.59	9.90	10.22	10.54	10.86	11.18	11.49	11.81	12.13
最高速度 (mm/sec)	リード24	1440												1224	1080	936	864	792	720	648	576	512	432	432	360	360
	速度設定	-												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	36%	30%	30%	25%	25%
	リード12	720												612	540	468	432	396	360	324	288	256	216	216	180	180
	速度設定	-												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	36%	30%	30%	25%	25%
	リード6	360												306	270	234	216	198	180	162	144	126	108	108	90	90
	速度設定	-												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	30%	25%	25%

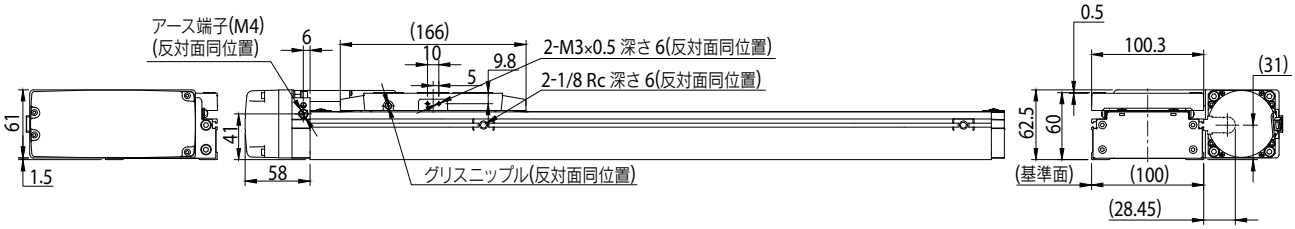
適用コントローラ　EP-01 ▶ 276

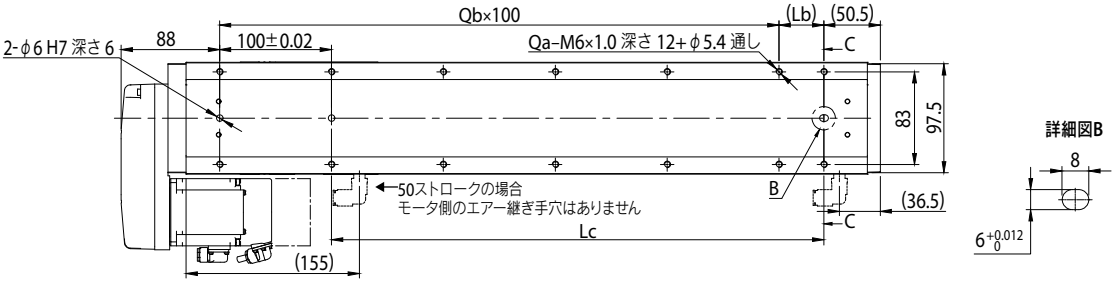
ABFS10H

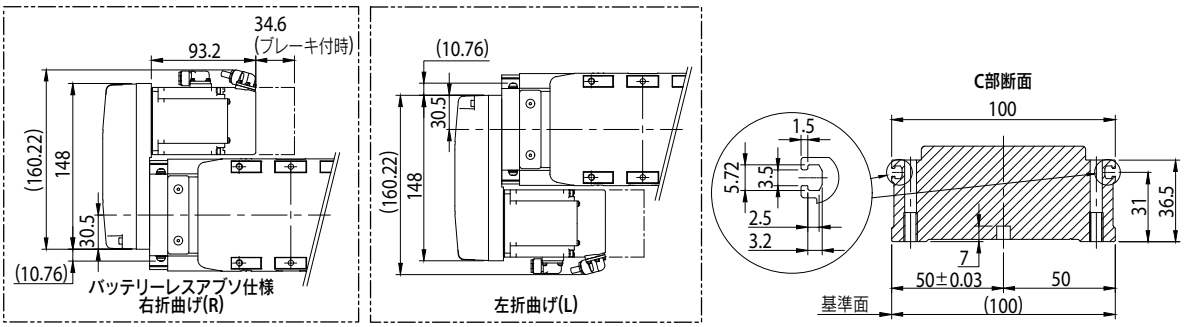
ABFS10H　折曲げ（R/L）



右折曲げ(R)







※1. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付時は本体質量表中の値より0.4kg重くなります。
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. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M5×0.8＞は、首下長さ≪45mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M6×1.0＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋12mm以下≫を推奨します。
注. 給脂用先端ノズル（推奨）　部品番号：KFU-M3861-00
注. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定：R30／可動：R50以上でご使用ください。仕様により取出し方向が異なります。

有効ストローク		50	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		328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5	628.5	678.5	728.5	778.5	828.5	878.5	928.5	978.5	1028.5	1078.5	1128.5	1178.5	1228.5	1278.5	1328.5	1378.5	1428.5	1478.5	1528.5
Lb		90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90	40	90
Lc		90	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290
Qa		6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
Qb		1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13
本体質量(kg)※1		4.46	4.80	5.14	5.48	5.82	6.16	6.50	6.84	7.18	7.52	7.86	8.20	8.54	8.88	9.22	9.56	9.90	10.24	10.58	10.92	11.26	11.60	11.94	12.28	12.62
最高速度 (mm/sec)	リード24	1440												1224	1080	936	864	792	720	648	576	512	432	432	360	360
	速度設定	-												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	36%	30%	30%	25%	25%
	リード12	720												612	540	468	432	396	360	324	288	256	216	216	180	180
	速度設定	-												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	36%	30%	30%	25%	25%
	リード6	360												306	270	234	216	198	180	162	144	126	108	108	90	90
	速度設定	-												85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	30%	25%	25%

MEMO

ABAS04

Basicモデル ● 単軸ロボット
● スライダタイプ



■注文型式

ABAS04 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - **EP-01** - □ - □ - □ - □

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	規格	入出力選択	バッテリ※2
	12：12 mm 6：6 mm	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 BKBL：バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き	50～800 (50 mmピッチ)	R3：3 m R5：5 m R10：10 m	R：モータ後方 F：モータ前方	EP-01	A10：200W以下	無記入 SNI	EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET ES：EtherCAT NS：NPN CC：CC-Link	B：有り N：なし

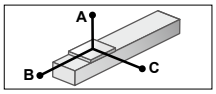
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. モータ仕様が標準(S、BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。
※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

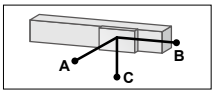
■基本仕様

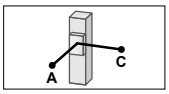
モータ出力 AC		50 W	
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm	
減速機構		転造ボールねじ φ10 (C7級)	
ボールネジリード		12 mm	6 mm
最高速度※2		800 mm/sec	400 mm/sec
最大可搬質量	水平	12 kg	20 kg
	垂直	2 kg	5 kg
定格推力		71 N	141 N
ストローク		50 mm～800 mm (50 mmピッチ)	
全長	ストレート	ST + 277.5 mm	
	折曲げ	ST + 196 mm	
本体最大断面外形		W 44 mm × H 52 mm	
位置検出器		アブソリュートエンコーダ バッテリーレスア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		0～40 °C, 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500mm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)
その時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。
※ 加速度/減速度はP.214 をご参照ください。

■許容オーバーハング量※







ABAS04-12

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
2kg	1187	271	325
8kg	473	62	77
12kg	431	41	53

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
2kg	325	271	1187
8kg	77	62	473
12kg	53	41	431

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
1kg	534	534
2kg	265	265

ABAS04-6

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
4kg	1808	155	217
12kg	801	47	65
20kg	546	25	35

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
4kg	217	155	1808
12kg	65	47	801
20kg	35	25	546

垂直使用時 (単位：mm)

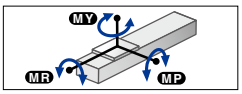
	A	C
1kg	639	639
3kg	208	208
5kg	122	122

※ 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500 mm。

■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

■静的許容モーメント



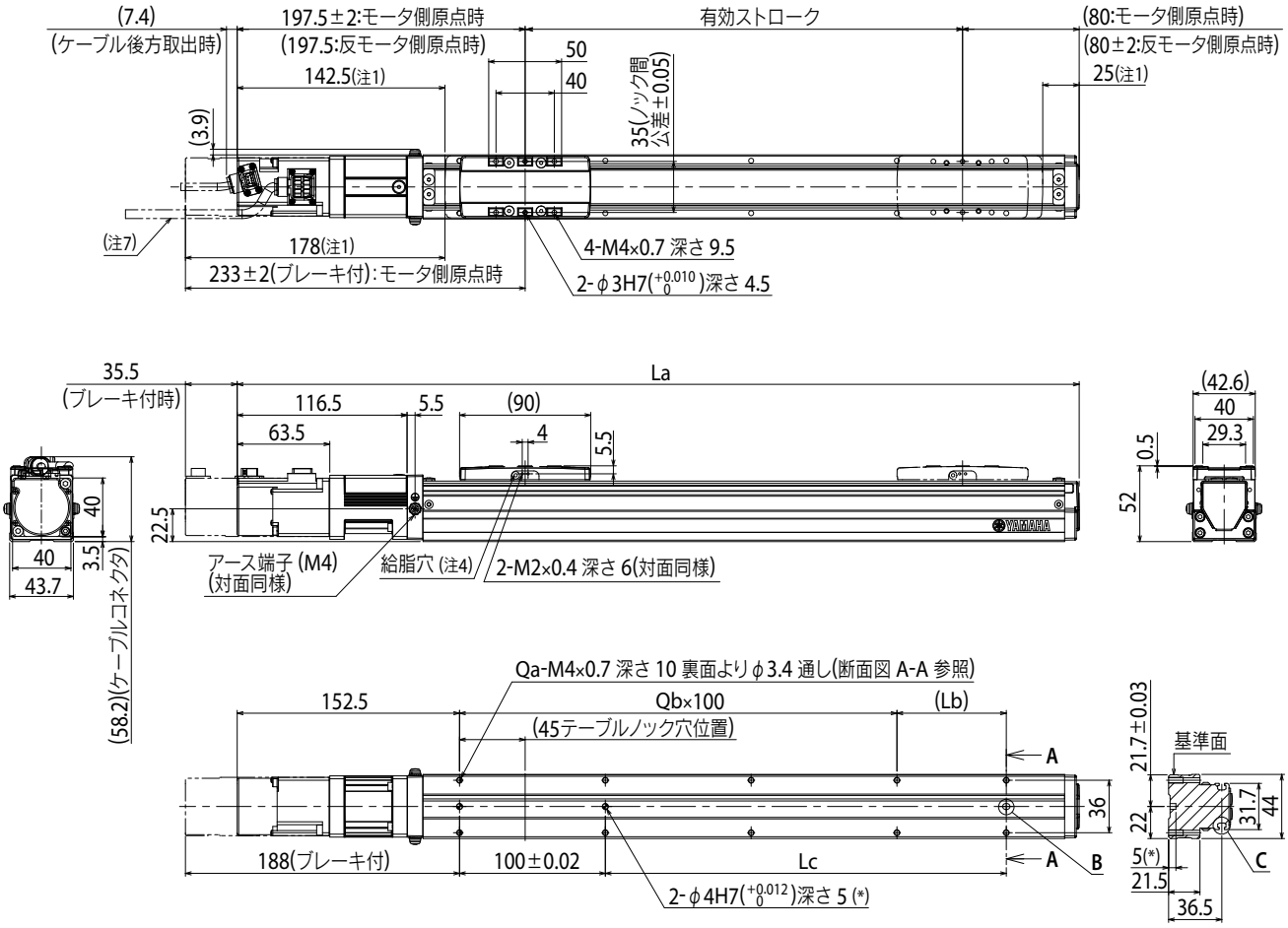
(単位：N・m)

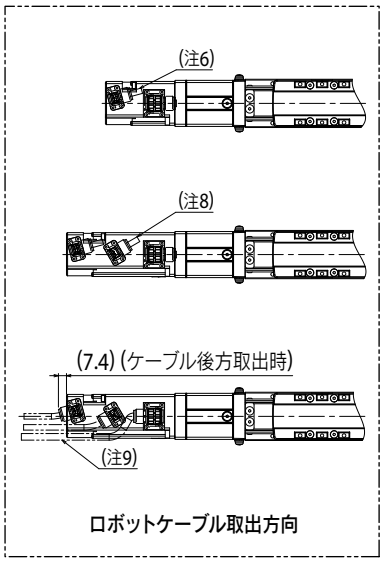
MY	MP	MR
54	54	75

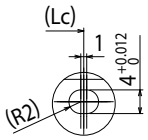
▶サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

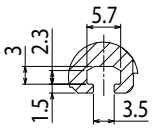
適用コントローラ EP-01 ▶ 276

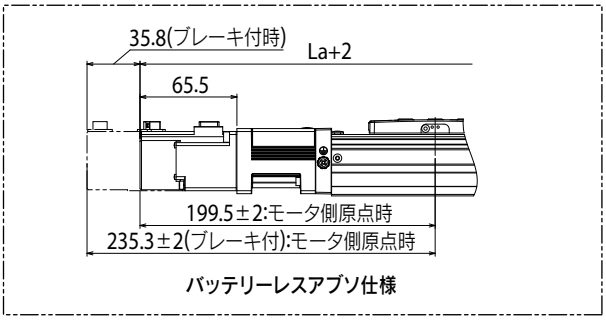
ABAS04　ストレート (S)









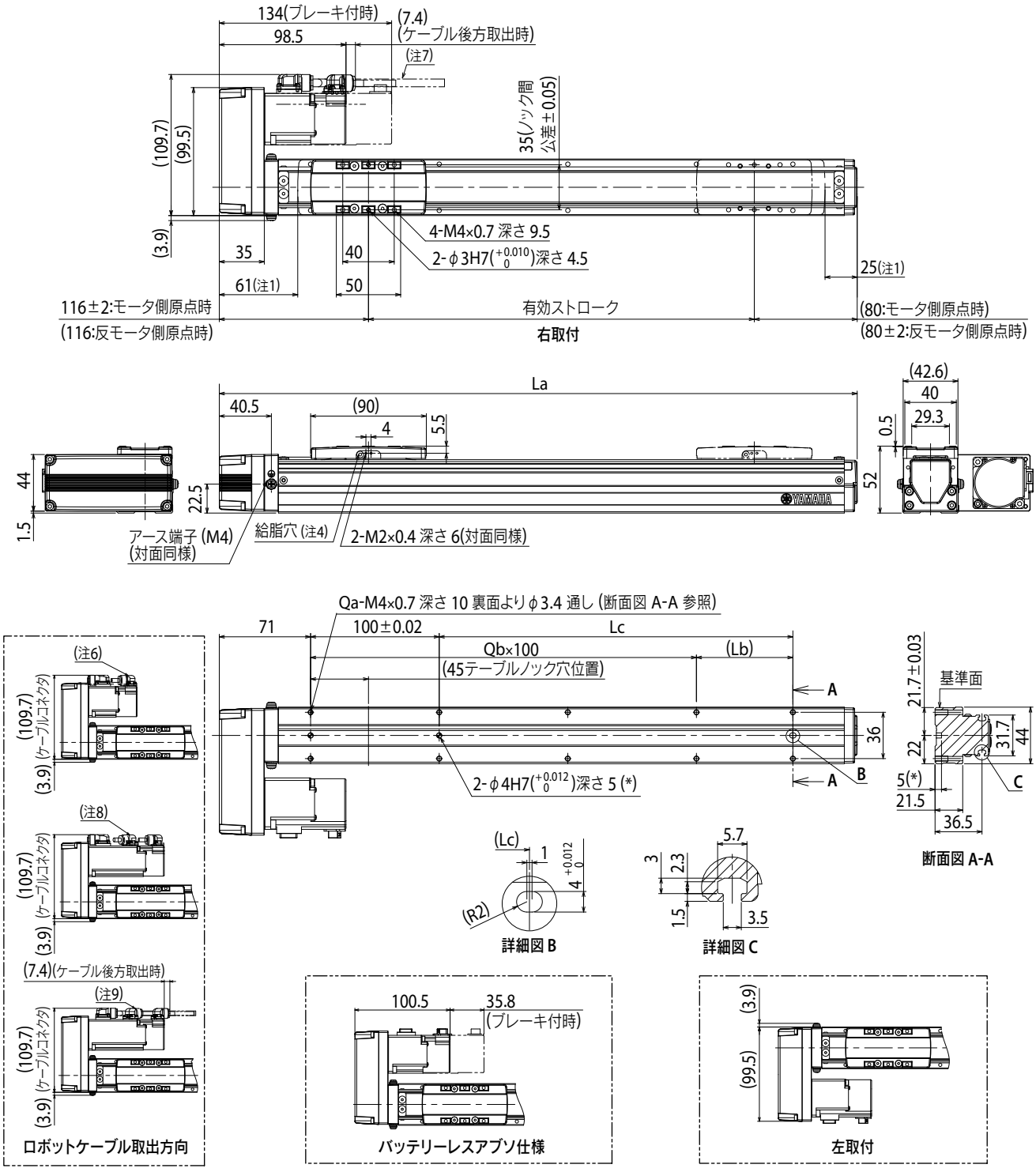


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M3×0.5＞は、首下長さ≪30mm以上≫を推奨します。
取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M4×0.7＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋10mm以下≫を推奨します。
注4. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.270参照)
部品番号：KFU-M3861-00
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付時は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. 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		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		327.5	377.5	427.5	477.5	527.5	577.5	627.5	677.5	727.5	777.5	827.5	877.5	927.5	977.5	1027.5	1077.5
Lb		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Lc		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
本体質量(kg)注5		1.2	1.4	1.6	1.8	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.8	3	3.2	3.4	3.6	3.7	3.9
最高速度 (mm/sec)	リード12	800										720	600	480	400	360	320
	リード6	400										360	300	240	200	180	160
	速度設定	–										90%	75%	60%	50%	45%	40%

適用コントローラ　EP-01 ▶ 276

ABAS04　折曲げ（R/L）



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 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)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M3×0.5＞は、首下長さ≪30mm以上≫を推奨します。
取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M4×0.7＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋10mm以下≫を推奨します。
注4. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.270参照)
部品番号：KFU-M3861-00
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付時は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. 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		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996
Lb		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Lc		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
本体質量(kg)注5		1.4	1.5	1.7	1.9	2.1	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9	4
最高速度(mm/sec)	リード12	800										720	600	480	400	360	320
	リード6	400										360	300	240	200	180	160
	速度設定	–										90%	75%	60%	50%	45%	40%

適用コントローラ EP-01 ▶ 276

ABAS05

Basicモデル ● 単軸ロボット ● スライダタイプ



注文型式

ABAS05 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - **EP-01** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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	規格	回生装置※2	入出力選択	バッテリ※3
	20：20 mm 10：10 mm 5：5 mm	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 BKBL：バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き	50～800 (50 mmピッチ)	R3：3 m R5：5 m R10：10 m	R：モータ後方 F：モータ前方	EP-01	A10：200W以下	無記入 SNI	無記入：なし R：EP-RU付き	EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET ES：EtherCAT NS：NPN CC：CC-Link	B：有り N：なし

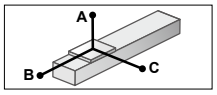
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. 垂直使用時でリード5、10の650mmストローク以上の場合は回生装置が必要です。
※3. モータ仕様が標準(S、BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。
※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

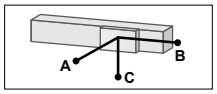
基本仕様

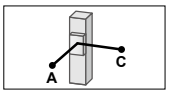
モータ出力 AC		100 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		
減速機構		転造ボールねじ φ12 (C7級)		
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1333 mm/sec	666 mm/sec	333 mm/sec
最大可搬質量	水平	12 kg	24 kg	40 kg
	垂直	3 kg	6 kg	12 kg
定格推力		84 N	169 N	339 N
ストローク		50 mm～800 mm (50 mmピッチ)		
全長	ストレート	ST + 295 mm		
	折曲げ	ST + 200 mm		
本体最大断面外形		W 54 mm × H 60 mm		
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		0～40 °C, 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550mm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)
その時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。
※ 加速度/減速度はP.215 をご参照ください。

許容オーバーハング量※







ABAS05-20

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
2kg	549	324	272
8kg	155	73	65
12kg	117	46	42

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
2kg	272	324	549
8kg	65	73	155
12kg	42	46	117

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
1kg	544	544
2kg	276	276
3kg	195	195

ABAS05-10

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
5kg	769	178	213
15kg	314	53	64
24kg	216	29	36

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
5kg	213	178	769
15kg	64	53	314
24kg	36	29	216

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
2kg	443	443
4kg	218	218
6kg	142	142

ABAS05-5

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	921	97	131
25kg	459	33	45
40kg	436	17	23

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	131	97	921
25kg	45	33	459
40kg	23	17	436

垂直使用時 (単位：mm)

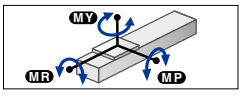
	A	C
3kg	345	345
8kg	124	124
12kg	79	79

※ 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500 mm。

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

静的許容モーメント



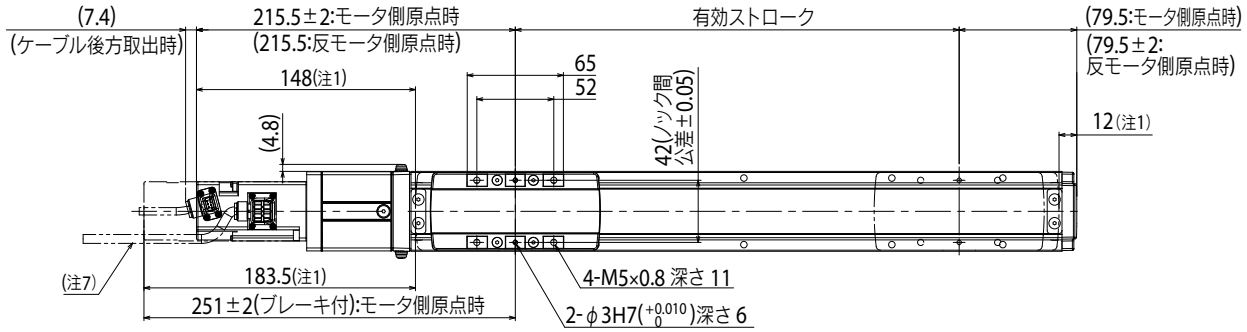
(単位：N・m)

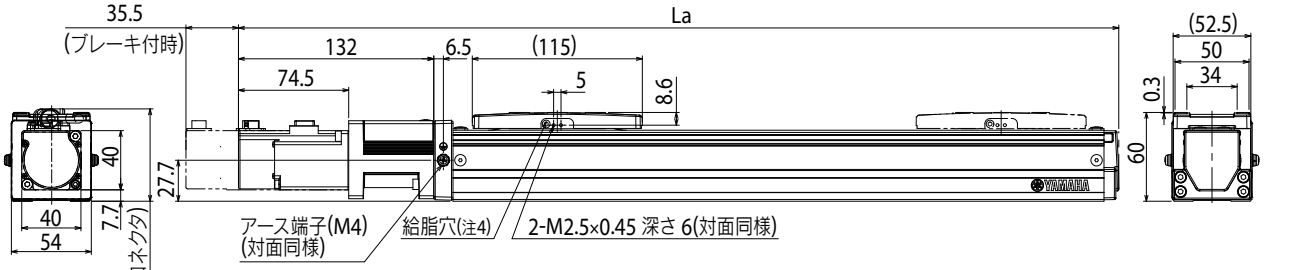
MY	MP	MR
59	63	103

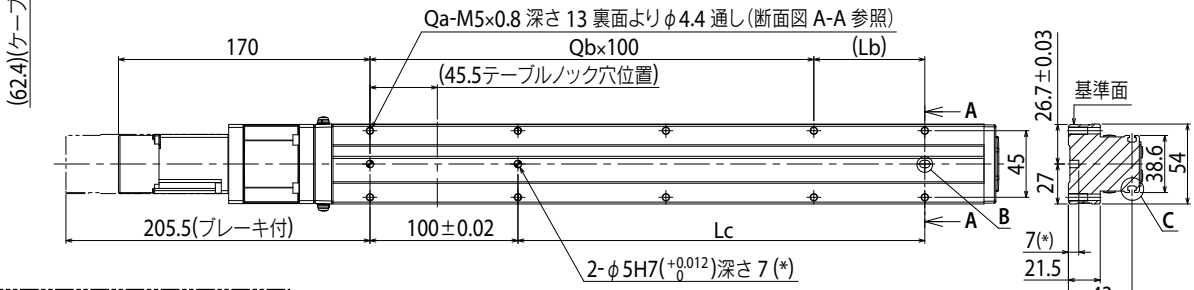
▶サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

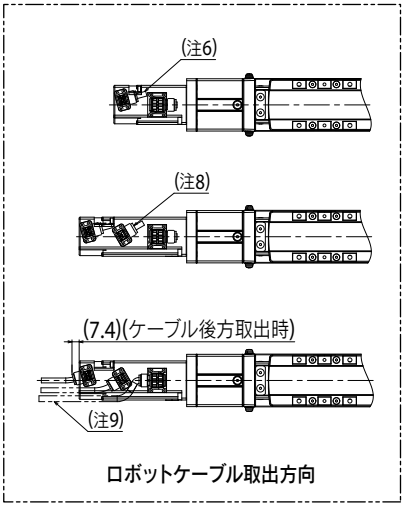
適用コントローラ EP-01 ▶ 276

ABAS05　ストレート（S）

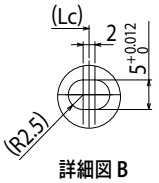




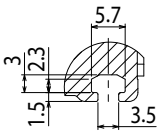




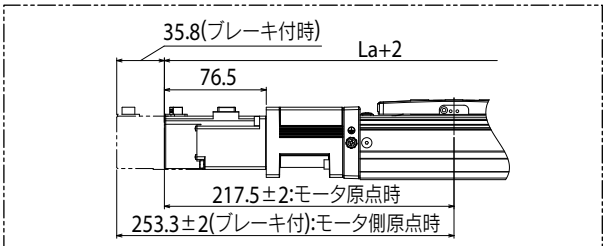
ロボットケーブル取出方向



詳細図 B



詳細図 C



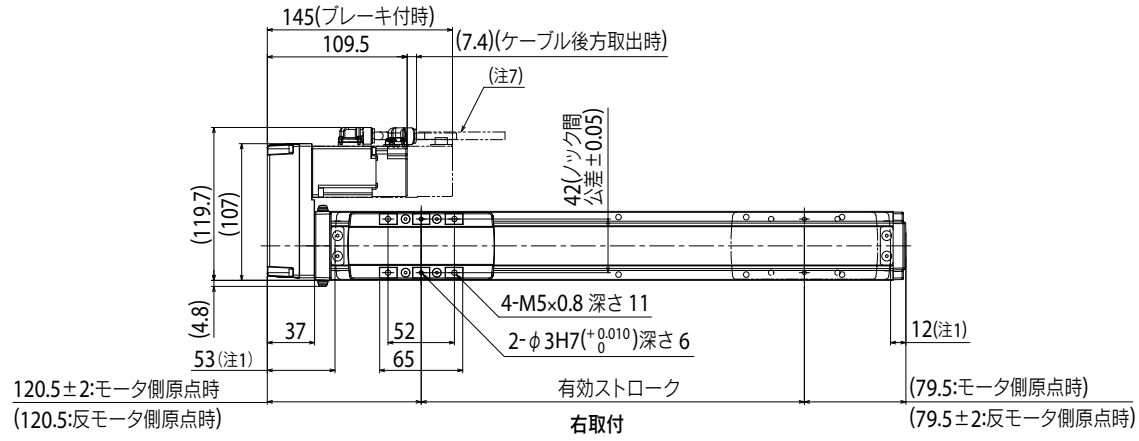
バッテリーレスアブソ仕様

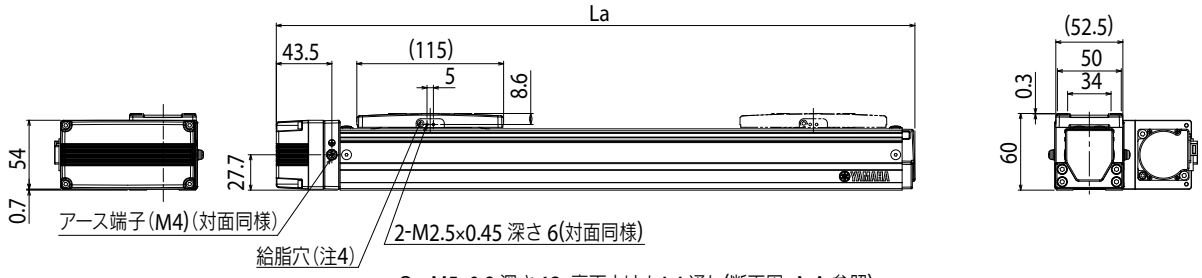
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M4×0.7＞は、首下長さ≪30mm以上≫を推奨します。
取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M5×0.8＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋10mm以下≫を推奨します。
注4. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.270参照)
部品番号：KFU-M3861-00
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付時は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. 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。

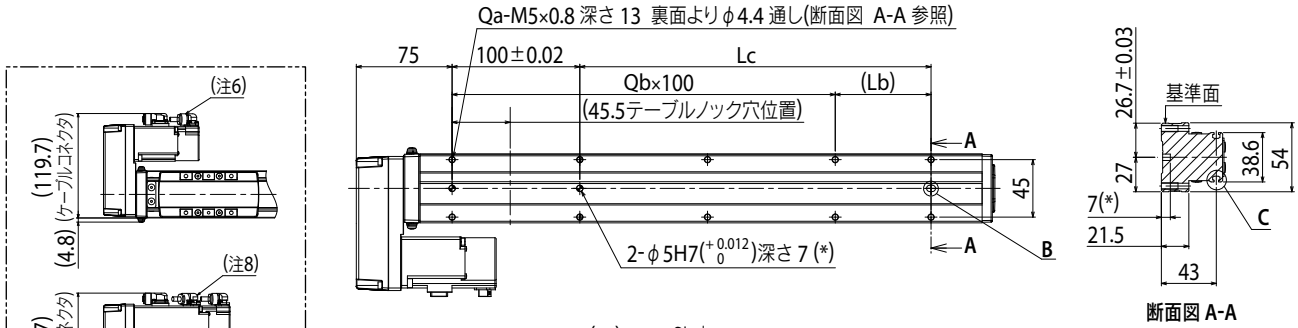
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		345	395	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095
Lb		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Lc		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
本体質量(kg)注5		2	2.2	2.3	2.5	2.8	2.9	2.9	3.1	3.2	3.3	3.5	3.7	3.8	4	4.1	4.5
最高速度 (mm/sec)	リード20	1333											1133	933	799	666	599
	リード10	666											566	466	399	333	299
	リード5	333											283	233	199	166	149
	速度設定	–											85%	70%	60%	50%	45%

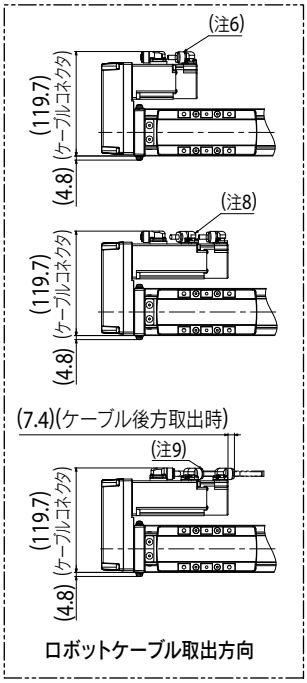
適用コントローラ EP-01 ▶ 276

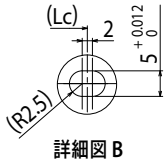
ABAS05　折曲げ（R/L）

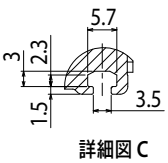


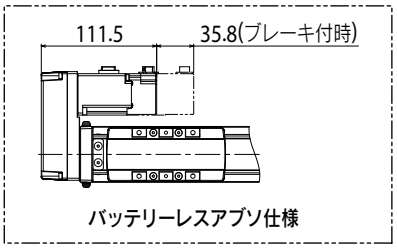


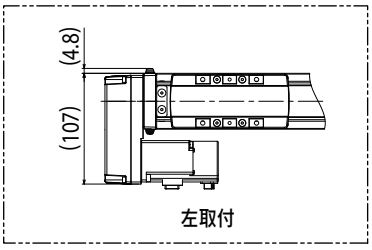












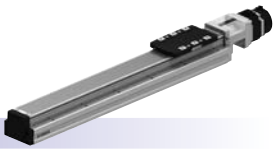
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M3×0.5＞は、首下長さ≪30mm以上≫を推奨します。
取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M4×0.7＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋10mm以下≫を推奨します。
注4. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.270参照)
部品番号：KFU-M3861-00
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付時は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. 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		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
Lb		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Lc		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
本体質量(kg)注5		2.1	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3	3.2	3.3	3.4	3.6	3.7	3.9	4	4.2	4.5
最高速度 (mm/sec)	リード20	1333											1133	933	799	666	599
	リード10	666											566	466	399	333	299
	リード5	333											283	233	199	166	149
	速度設定	–											85%	70%	60%	50%	45%

適用コントローラ　EP-01 ▶ 276

ABAS08

Basicモデル ● 単軸ロボット ● スライダタイプ



■ 注文型式

ABAS08 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - **EP-01** - □ - □ - □ - □ - □

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	規格	回生装置※2	入出力選択	バッテリ※3
	20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm	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 BKBL:バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き	50～1100 (50 mmピッチ)	R3:3 m R5:5 m R10:10 m	R:モータ後方 F:モータ前方	EP-01	A10: 200W以下	無記入 SNI	無記入: なし R: EP-RU付き	EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC:CC-Link	B:有り N:なし

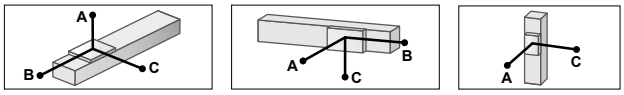
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. 垂直使用時でリード5、20の450mmストローク以上及びリード10の150mmストローク以上の場合は回生装置が必要です。
水平使用時でリード20の250～750mmストロークの場合は回生装置が必要です。
※3. モータ仕様が標準(S、BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。
※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

■ 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 φ16 (C7級)		
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量	水平	40 kg	80 kg	100 kg
	垂直	8 kg	20 kg	30 kg
定格推力		174 N	341 N	683 N
ストローク		50 mm～1100 mm (50 mmピッチ)		
全長	ストレート	ST + 353 mm		
	折曲げ	ST + 264.5 mm		
本体最大断面外形		W 82 mm × H 78 mm		
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		0～40 °C, 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650mm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)
その時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。
※ 加速度/減速度はP.217 をご参照ください。

■ 許容オーバーハング量※



ABAS08-20

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
15kg	356	131	146
25kg	278	73	86
40kg	517	54	76

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
15kg	146	131	356
25kg	86	73	278
40kg	76	54	517

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
3kg	634	634
6kg	321	321
8kg	240	240

ABAS08-10

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
30kg	465	83	120
50kg	341	44	65
80kg	228	22	34

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
30kg	120	83	465
50kg	65	44	341
80kg	34	22	228

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
5kg	551	551
10kg	270	270
20kg	129	129

ABAS08-5

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
30kg	1604	95	153
50kg	1035	52	83
80kg	719	27	44
100kg	608	19	31

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
30kg	153	95	1604
50kg	83	52	1035
80kg	44	27	719
100kg	31	19	608

垂直使用時 (単位:mm)

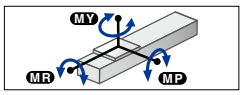
	A	C
10kg	312	312
20kg	149	149
30kg	95	95

※ 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。

■ 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

■ 静的許容モーメント



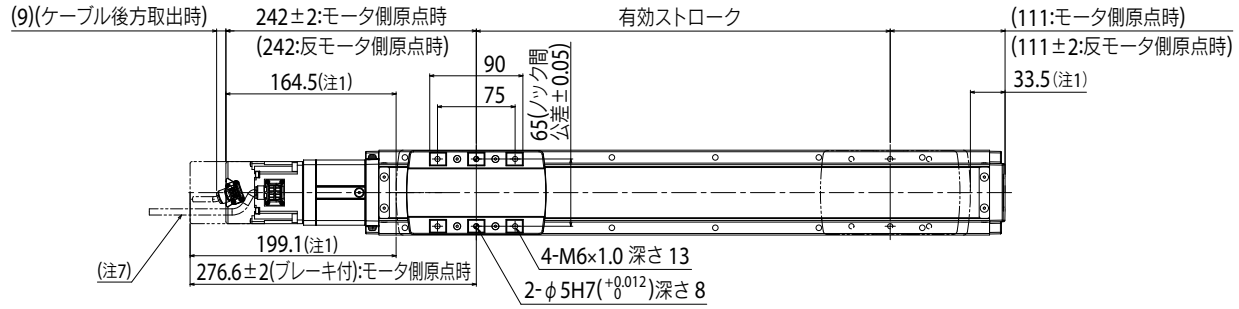
(単位:N・m)

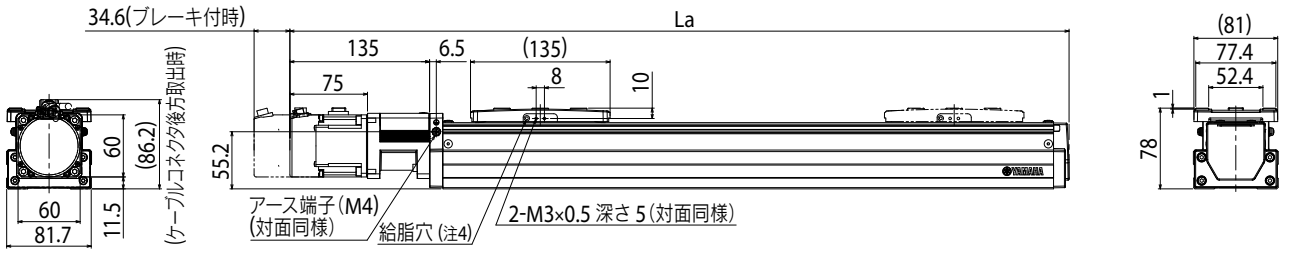
MY	MP	MR
221	309	343

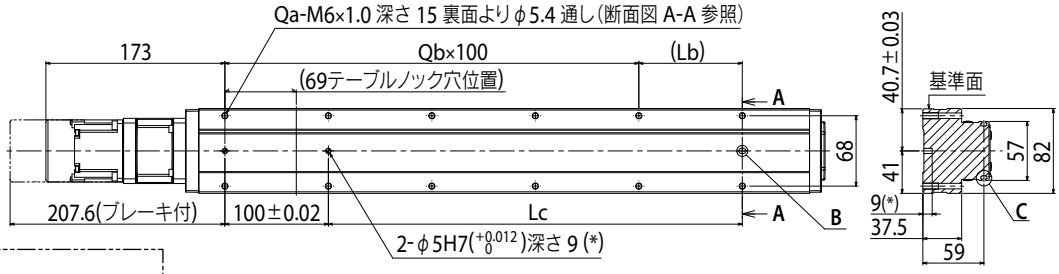
▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

適用コントローラ EP-01 ▶ 276

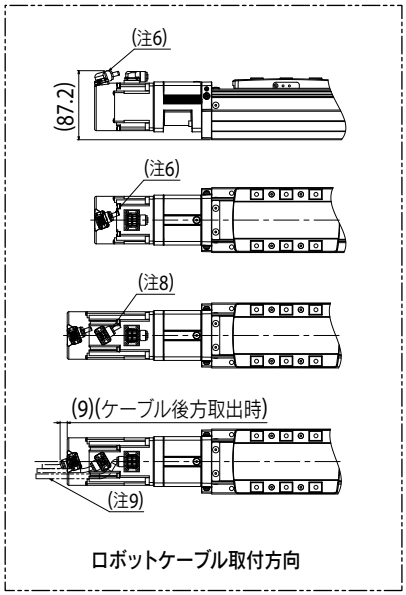
ABAS08　ストレート（S）



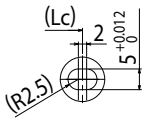




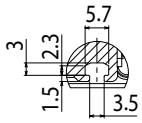
断面図 A-A



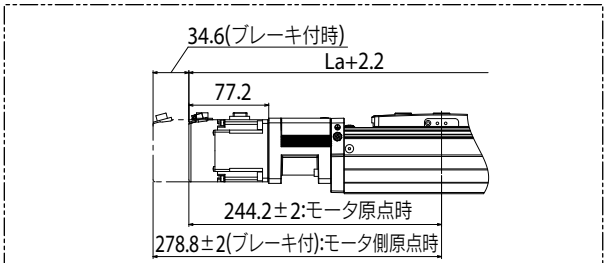
ロボットケーブル取付方向



詳細図 B



詳細図 C



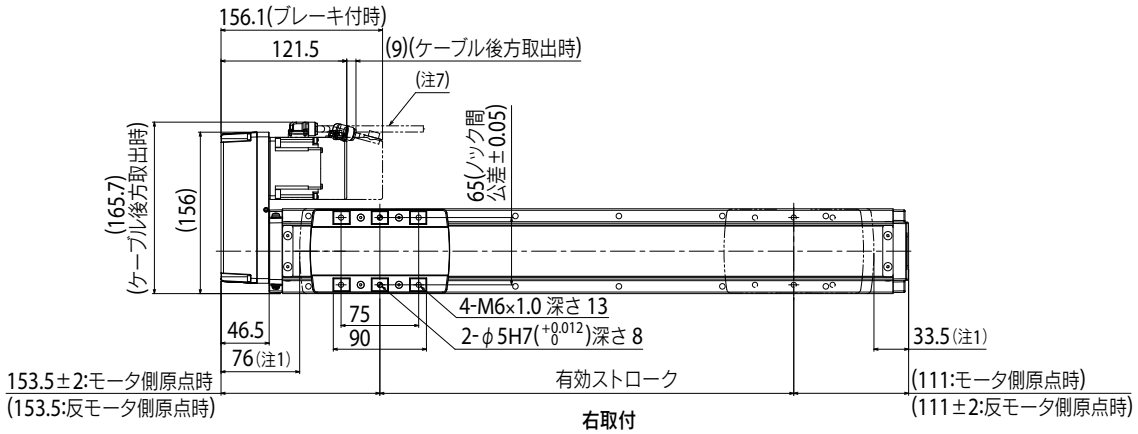
バッテリーレスアブソ仕様

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 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)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M5×0.8＞は、首下長さ≪45mm以上≫を推奨します。
取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M6×1.0＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋15mm以下≫を推奨します。
注4. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.270参照)
部品番号：KFU-M3861-00
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付時は本体質量表中の値より0.4kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. 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。
注11. 50ストロークの場合、本体を上面から固定する取付通し穴(Qa)の一部がスライダで隠れるため、4か所のみ使用可能です。そのため下面からの固定を推奨します。

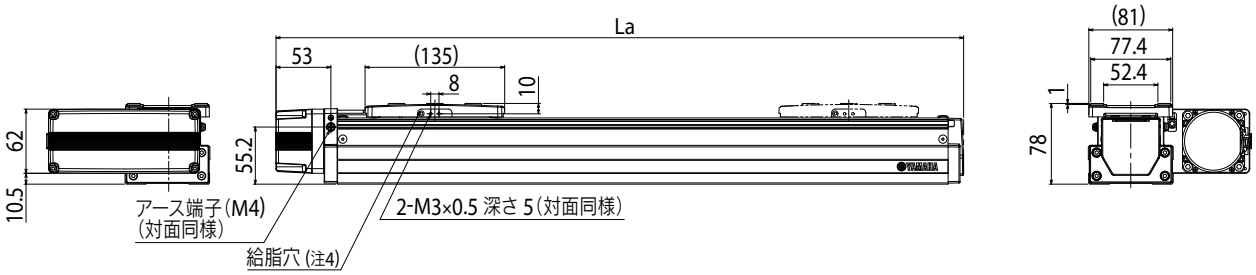
有効ストローク		50[注11]	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
La		403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153	1203	1253	1303	1353	1403	1453
Lb		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Lc		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
本体質量(kg)[注5]		4.5	4.9	5.3	5.6	6	6.3	6.6	7	7.3	7.6	8	8.3	8.7	9	9.3	9.6	10	10.2	10.6	10.9	11.3	11.7
最高速度(mm/sec)	リード20	1200													1020	900	780	660	600	540	480	420	360
	リード10	600													510	450	390	330	300	270	240	210	180
	リード5	300													255	225	195	165	150	135	120	105	90
	速度設定	–													85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%

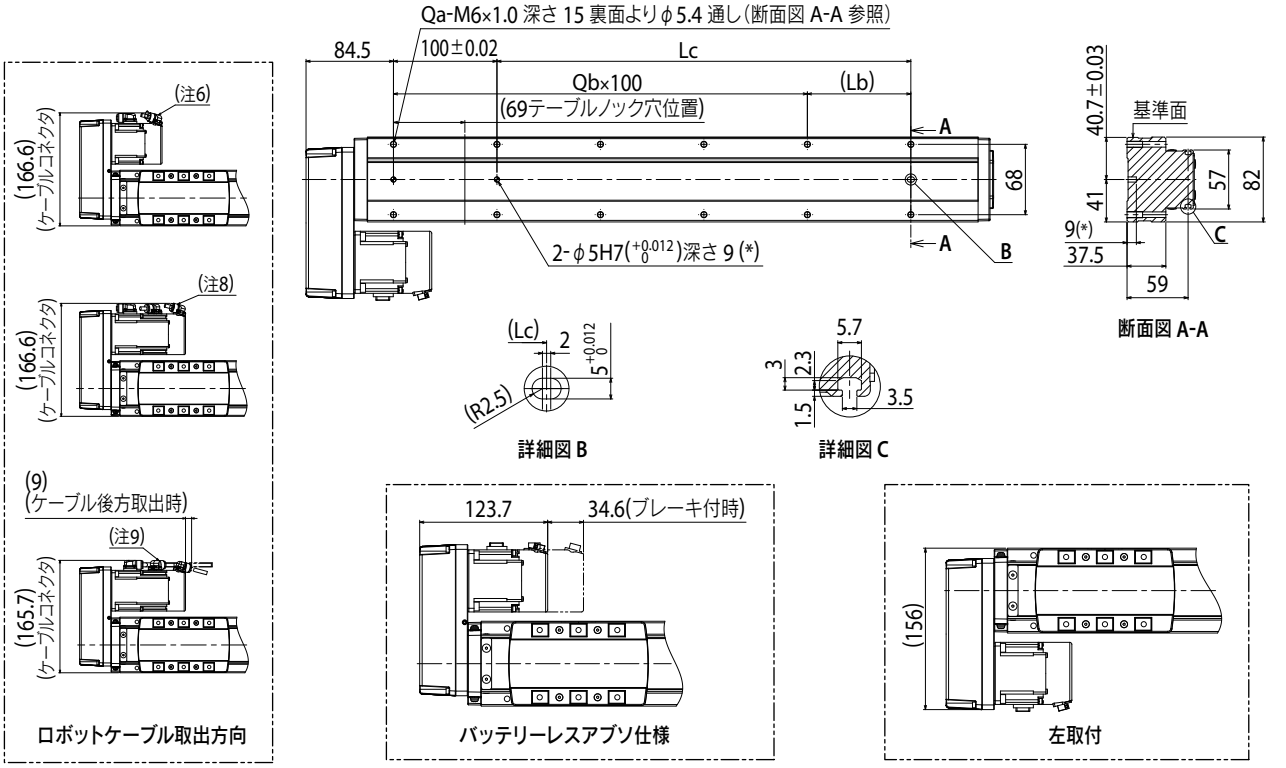
適用コントローラ　EP-01 ▶ 276

ABAS08　折曲げ（R/L）



右取付





ロボットケーブル取出方向

詳細図 B

詳細図 C

断面図 A-A

バッテリーレスアブソ仕様

左取付

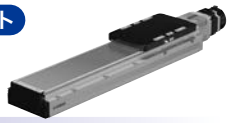
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M5×0.8＞は、首下長さ≪45mm以上≫を推奨します。
取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M6×1.0＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋15mm以下≫を推奨します。
注4. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.270参照)
部品番号：KFU-M3861-00
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付時は本体質量表中の値より0.4kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. 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。
注11. 50ストロークの場合、本体を上面から固定する取付通し穴(Qa)の一部がスライダで隠れるため、4か所のみ使用可能です。そのため下面からの固定を推奨します。

有効ストローク		50[注11]	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
La		314.5	364.5	414.5	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5	814.5	864.5	914.5	964.5	1014.5	1064.5	1114.5	1164.5	1214.5	1264.5	1314.5	1364.5
Lb		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Lc		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
本体質量(kg)[注5]		4.9	5.3	5.7	6	6.4	6.7	7	7.4	7.7	8	8.4	8.7	9.1	9.4	9.7	10	10.4	10.6	11	11.3	11.7	12.1
最高速度(mm/sec)	リード20	1200													1020	900	780	660	600	540	480	420	360
	リード10	600													510	450	390	330	300	270	240	210	180
	リード5	300													255	225	195	165	150	135	120	105	90
	速度設定	–													85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%

適用コントローラ EP-01 ▶ 276

ABAS12/ABAS12H

Basicモデル ● 単軸ロボット ● スライダタイプ ● 薄　型



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	規格	回生装置※2	入出力選択	バッテリ※3
ABAS12：200W ABAS12H：400W	32：32 mm 20：20 mm 10：10 mm 5：5 mm	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 BKBL：バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き	50～1250 (50 mmピッチ)	R3：3 m R5：5 m R10：10 m	R：モータ後方 F：モータ前方	EP-01	A10: 200W以下 A30: 400W/750W	無記入 SNI	無記入: なし R: EP-RU付き	EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC：CC-Link	B：有り N：なし

※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2.【ABAS12の場合】
垂直使用時でリード5、10、20の150mmストローク以上及びリード32の300～750mm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10、20の250～750mmストローク及びリード32の400～750mmストロークの場合は回生装置が必要です。
【ABAS12Hの場合】
垂直使用時でリード5、10、20の300mmストローク以上及びリード32の300～750mm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）

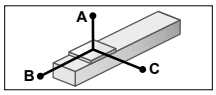
ABAS12 (200W)

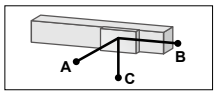
基本仕様

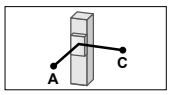
モータ出力 AC		200 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm			
減速機構		転造ボールねじ φ16 (C7級)			
ボールネジリード		32 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量	水平	20 kg	40 kg	80 kg	100 kg
	垂直	3 kg	8 kg	20 kg	30 kg
定格推力		105 N	170 N	341 N	683 N
ストローク		50 mm～1250 mm (50 mmピッチ)			
全長	ストレート	ST + 369 mm			
	折曲げ	ST + 270.5 mm			
本体最大断面外形		W 120 mm × H 76 mm			
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		0～40 °C, 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）その時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。
※ 加速度/減速度はP.219 をご参照ください。

許容オーバーハング量※







ABAS12-32

水平使用時 (単位：mm)	A	B	C
5kg	2079	1694	1224
10kg	1135	834	627
20kg	842	422	362

壁面取付使用時 (単位：mm)	A	B	C
5kg	1224	1694	2079
10kg	627	834	1135
20kg	362	422	842

垂直使用時 (単位：mm)	A	C
1kg	6201	6201
3kg	2057	2057

ABAS12-20

水平使用時 (単位：mm)	A	B	C
15kg	946	548	445
25kg	591	321	266
40kg	441	205	182

壁面取付使用時 (単位：mm)	A	B	C
15kg	445	548	946
25kg	266	321	591
40kg	182	205	441

垂直使用時 (単位：mm)	A	C
3kg	2174	2174
5kg	1315	1315
8kg	833	833

ABAS12-10

水平使用時 (単位：mm)	A	B	C
30kg	729	299	278
50kg	786	207	223
80kg	1328	157	200

壁面取付使用時 (単位：mm)	A	B	C
30kg	278	299	729
50kg	223	207	786
80kg	200	157	1328

垂直使用時 (単位：mm)	A	C
5kg	1933	1933
10kg	977	977
20kg	503	503

ABAS12-5

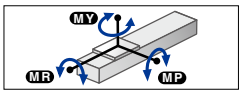
水平使用時 (単位：mm)	A	B	C
30kg	2476	430	513
50kg	1817	258	320
80kg	1517	160	208
100kg	1436	127	168

壁面取付使用時 (単位：mm)	A	B	C
30kg	513	430	2476
50kg	320	258	1817
80kg	208	160	1517
100kg	168	127	1436

垂直使用時 (単位：mm)	A	C
10kg	1317	1317
20kg	670	670
30kg	455	455

※ 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。

静的許容モーメント



(単位：N・m)

MY	MP	MR
573	606	606

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

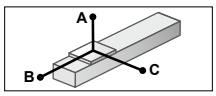
ABAS12H (400W)

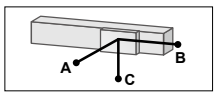
基本仕様

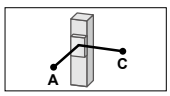
モータ出力 AC		400 W			
ボールネジリード		32 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	35 kg	50 kg	95 kg	115 kg
	垂直	8 kg	15 kg	25 kg	40 kg
定格推力		218 N	339 N	678 N	1360 N
全長	ストレート	ST + 385 mm			
	折曲げ	ST + 270.5 mm			

※ 加速度/減速度はP.221 をご参照ください。
※ 記載のない基本仕様、静的許容モーメント等はABAS12と共通となります。

許容オーバーハング量※







ABAS12H-32

水平使用時 (単位：mm)	A	B	C
10kg	1135	834	627
20kg	842	422	362
35kg	925	286	294

壁面取付使用時 (単位：mm)	A	B	C
10kg	627	834	1135
20kg	362	422	842
35kg	294	286	925

垂直使用時 (単位：mm)	A	C
3kg	2057	2057
5kg	1228	1228
8kg	762	833

ABAS12H-20

水平使用時 (単位：mm)	A	B	C
15kg	826	548	427
30kg	485	263	218
50kg	433	172	162

壁面取付使用時 (単位：mm)	A	B	C
15kg	427	548	826
30kg	218	263	485
50kg	162	172	433

垂直使用時 (単位：mm)	A	C
5kg	1315	1315
10kg	672	672
15kg	522	660

ABAS12H-10

水平使用時 (単位：mm)	A	B	C
30kg	528	270	230
60kg	665	171	185
95kg	1347	132	173

壁面取付使用時 (単位：mm)	A	B	C
30kg	230	270	528
60kg	185	171	665
95kg	173	132	1347

垂直使用時 (単位：mm)	A	C
5kg	1933	1933
15kg	660	660
25kg	409	541

ABAS12H-5

水平使用時 (単位：mm)	A	B	C
30kg	2476	430	513
60kg	1672	215	270
90kg	1474	141	186
115kg	1378	109	146

壁面取付使用時 (単位：mm)	A	B	C
30kg	513	430	2476
60kg	270	215	1672
90kg	186	141	1474
115kg	146	109	1378

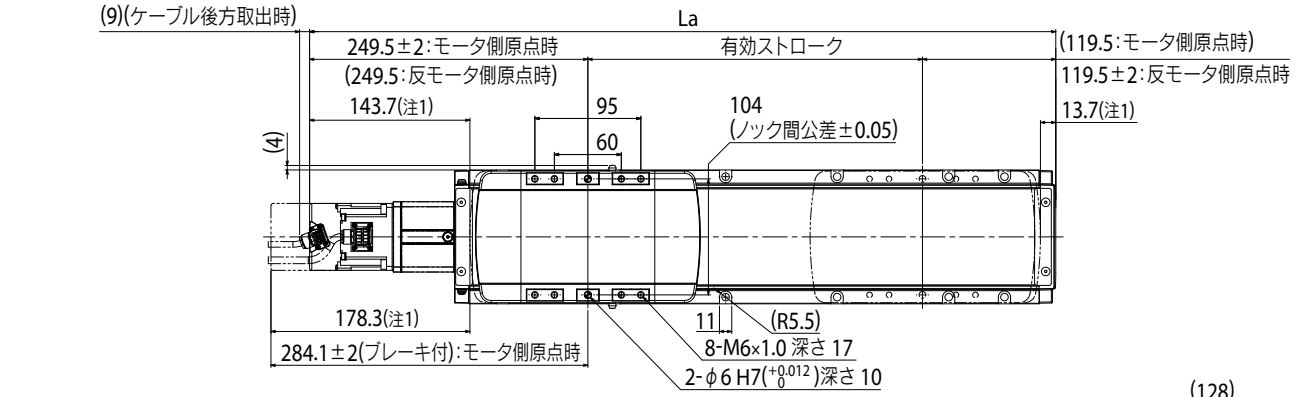
垂直使用時 (単位：mm)	A	C
15kg	885	885
25kg	541	541
40kg	350	350

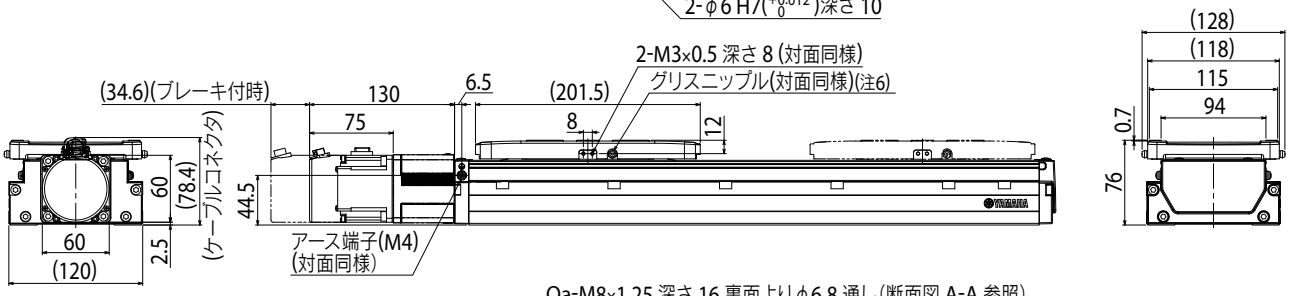
※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

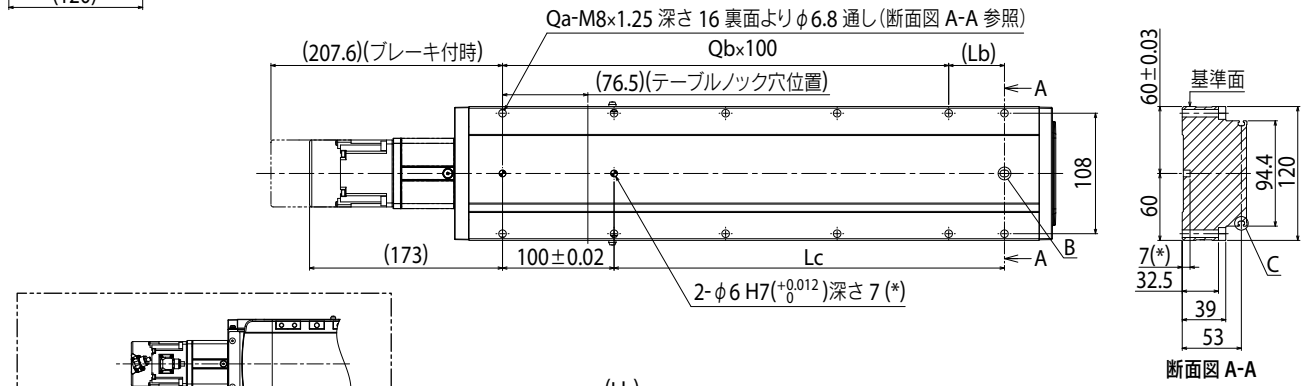
▶サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

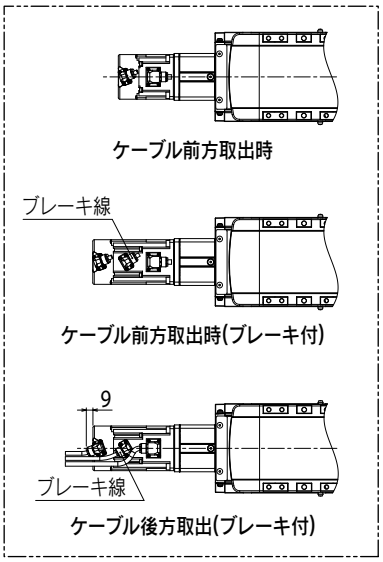
適用コントローラ EP-01 ▶ 276

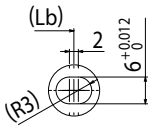
ABAS12　ストレート（S）



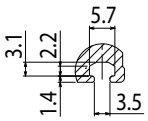




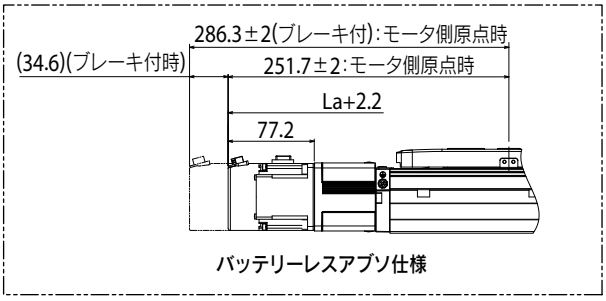




詳細図 B



詳細図 C



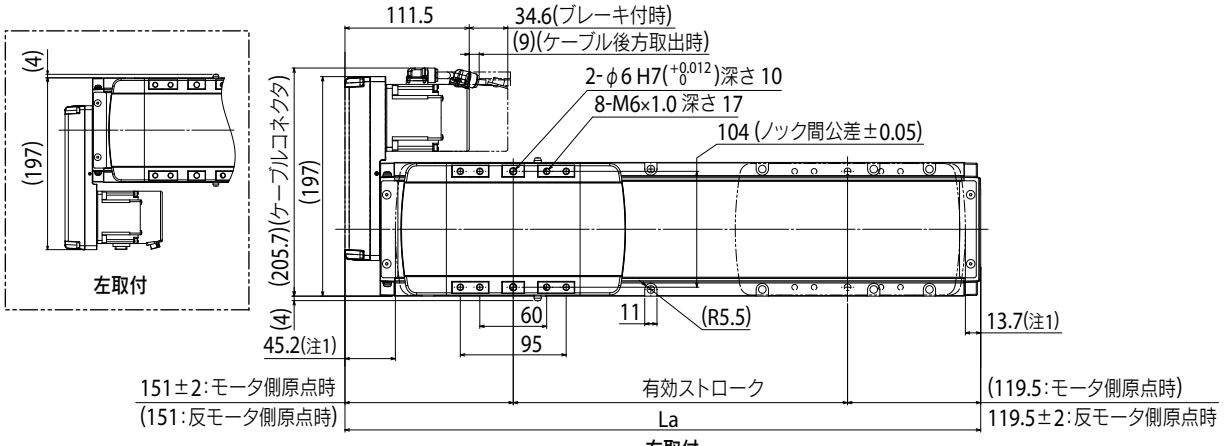
バッテリーレスアブソ仕様

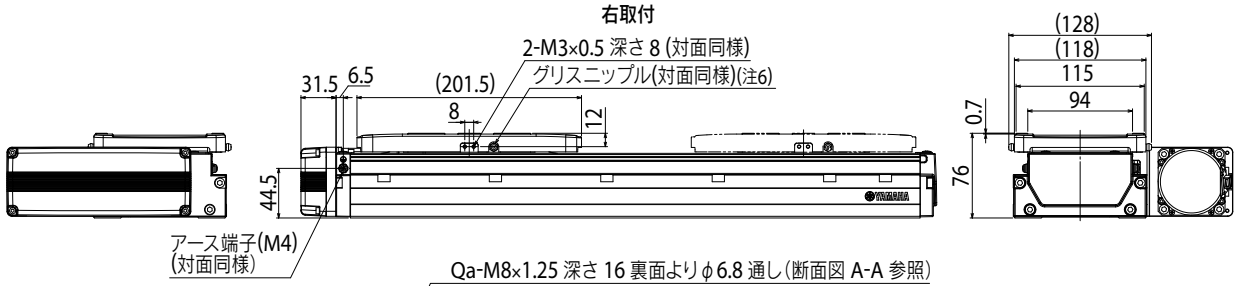
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M6×1.0＞は、首下長さ≪45 mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M8×1.25＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋16 mm以下≫を推奨します。
注4. ブレーキ付モータ時は、本体質量が0.4kg増加します。
注5. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定:R30/可動:R50です。仕様により取出方向が異なります。
注6. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.270参照)
注7. 50ストロークの場合、本体を上面から固定する取付通し穴(Qa)の一部がスライダで隠れるため、4か所のみ使用可能です。そのため下面からの固定を推奨します。

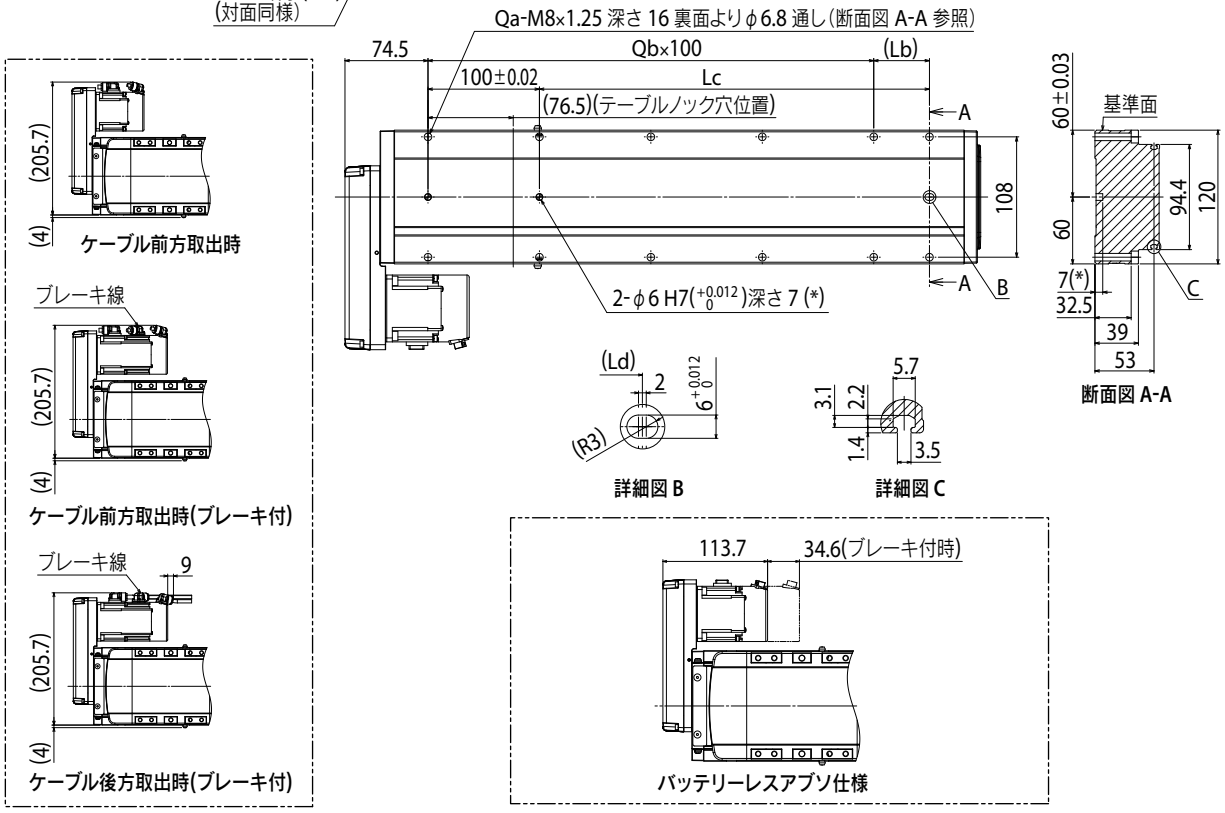
有効ストローク		50注7	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La		419	469	519	569	619	669	719	769	819	869	919	969	1019	1069	1119	1169	1219	1269	1319	1369	1419	1469	1519	1569	1619
Lb		100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
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	1300
Qa		6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
Qb		1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13
本体質量(kg)注4		5.3	5.7	6.1	6.5	6.9	7.3	7.7	8.1	8.5	8.9	9.4	9.8	10.2	10.7	11.1	11.5	12	12.4	12.9	13.3	13.7	14.2	14.6	15.1	15.5
最高速度(mm/sec)	リード32	1800												1620	1440	1260	1080	990	810	720	630	630	540	450	360	360
	リード20	1200												1080	960	840	720	660	540	480	420	420	360	300	240	240
	リード10	600												540	480	420	360	330	270	240	210	210	180	150	120	120
	リード5	300												270	240	210	180	165	135	120	105	105	90	75	60	60
	速度設定	–												90%	80%	70%	60%	55%	45%	40%	35%	35%	30%	25%	20%	20%

適用コントローラ EP-01 ▶ 276

ABAS12　折曲げ（R/L）







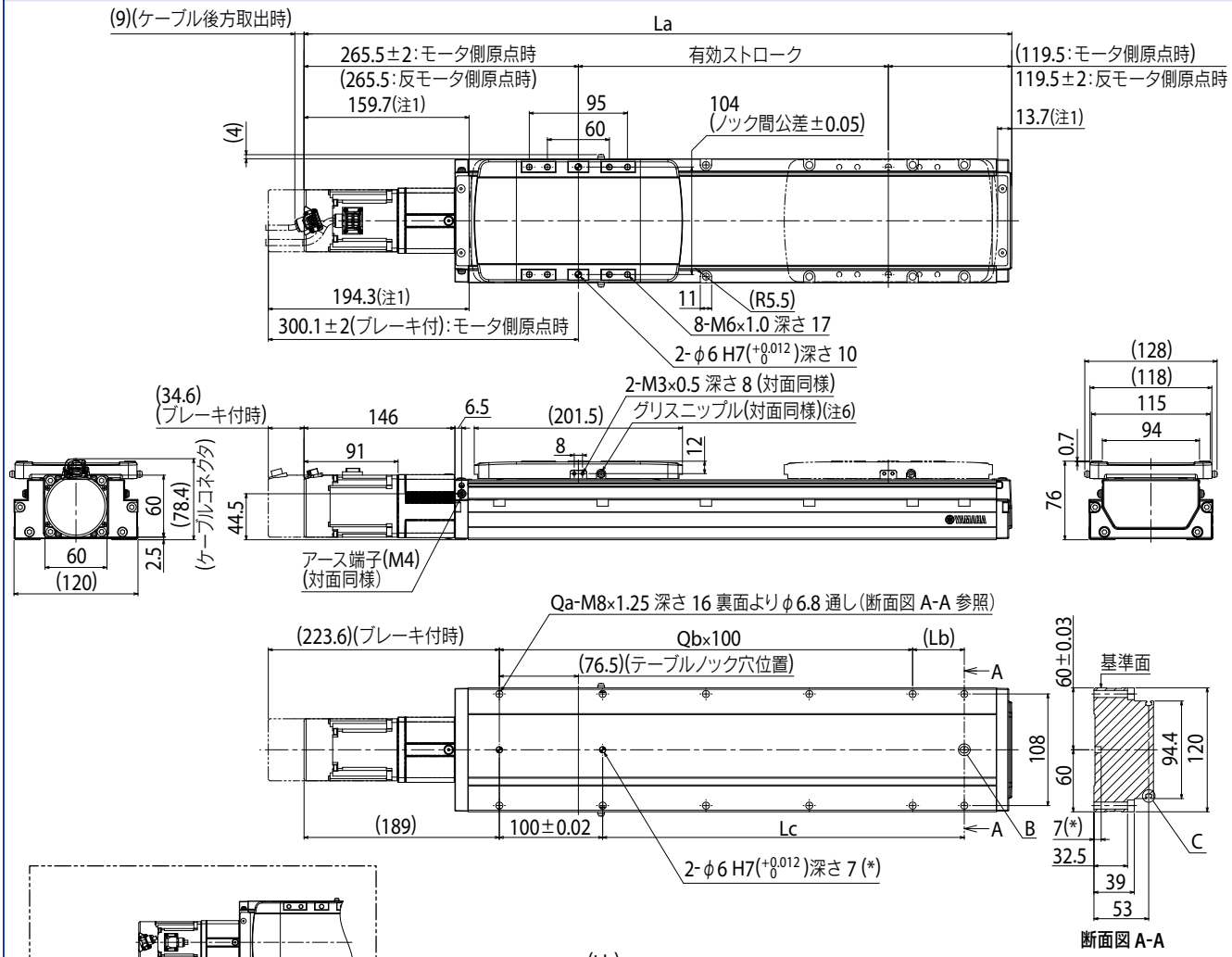
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M6×1.0＞は、首下長さ≪45 mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M8×1.25＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋16 mm以下≫を推奨します。
注4. ブレーキ付モータ時は、本体質量が0.4kg増加します。
注5. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定:R30/可動:R50です。仕様により取出方向が異なります。
注6. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.270参照)
注7. 50ストロークの場合、本体を上面から固定する取付通し穴(Qa)の一部がスライダで隠れるため、4か所のみ使用可能です。そのため下面からの固定を推奨します。

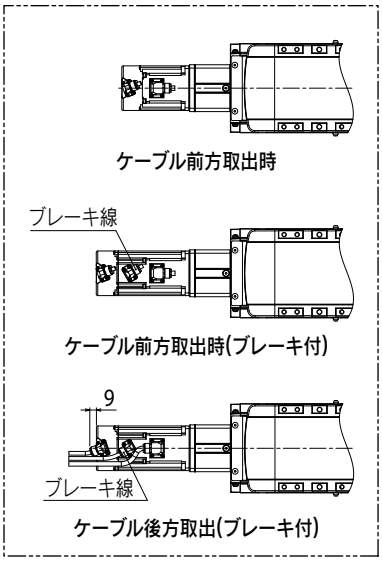
有効ストローク		50[注7]	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La		320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	1020.5	1070.5	1120.5	1170.5	1220.5	1270.5	1320.5	1370.5	1420.5	1470.5	1520.5
Lb		100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
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	1300
Qa		6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
Qb		1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13
本体質量(kg)[注4]		5.3	5.7	6.1	6.5	6.9	7.3	7.7	8.1	8.5	9	9.4	9.9	10.3	10.7	11.2	11.6	12	12.5	12.9	13.4	13.8	14.2	14.7	15.1	15.6
最高速度(mm/sec)	リード32	1800												1620	1440	1260	1080	990	810	720	630	630	540	450	360	360
	リード20	1200												1080	960	840	720	660	540	480	420	420	360	300	240	240
	リード10	600												540	480	420	360	330	270	240	210	210	180	150	120	120
	リード5	300												270	240	210	180	165	135	120	105	105	90	75	60	60
	速度設定	–												90%	80%	70%	60%	55%	45%	40%	35%	35%	30%	25%	20%	20%

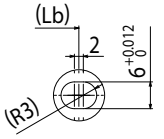
適用コントローラ　EP-01 ▶ 276

ABAS12H

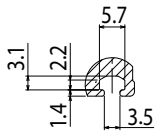
ABAS12H　ストレート (S)



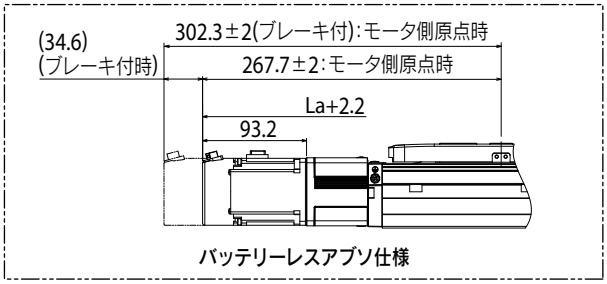




詳細図 B



詳細図 C

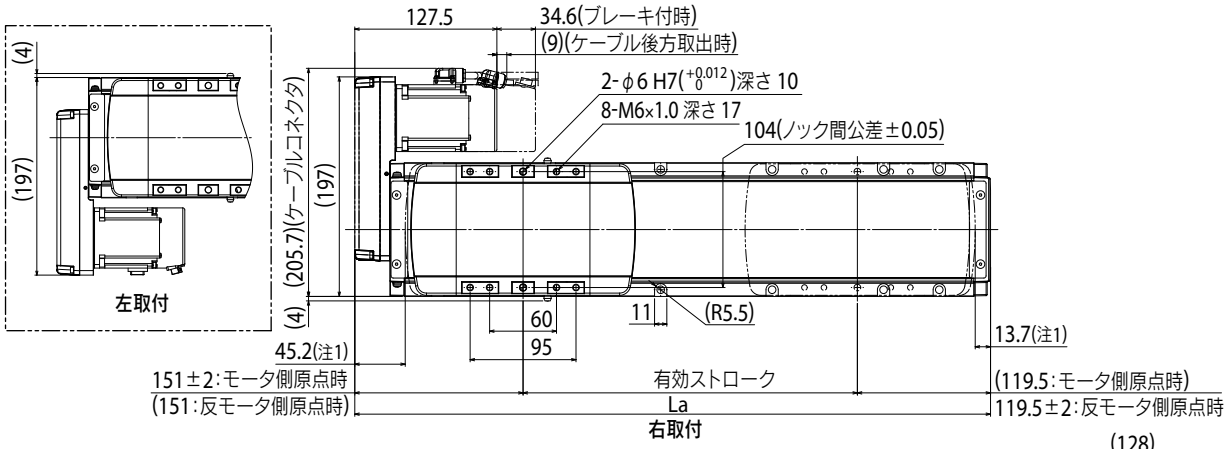


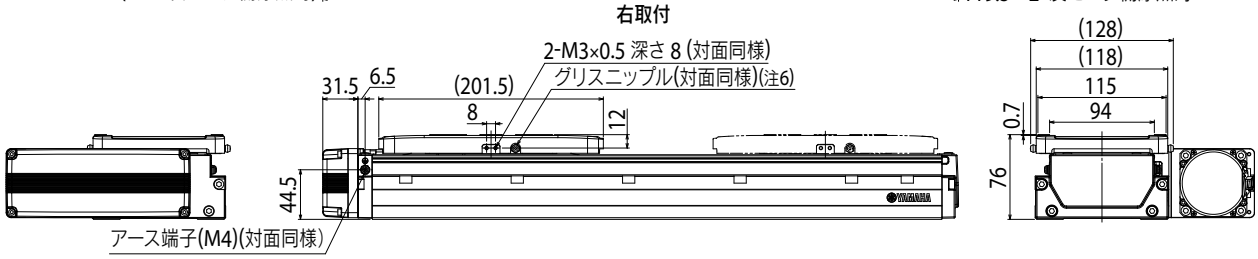
バッテリーレスアブソ仕様

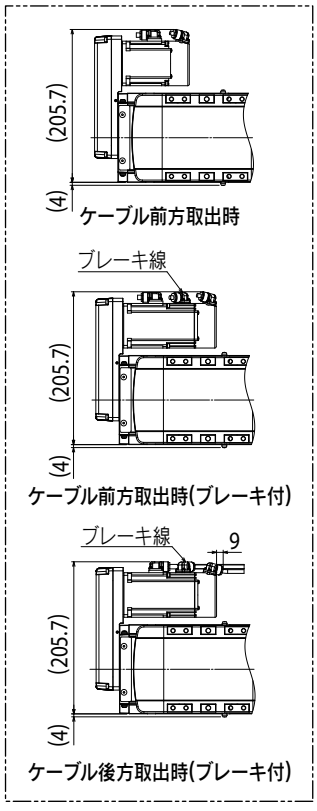
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪45 mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M8×1.25>は、首下長さ≪架台の厚さ＋16 mm以下≫を推奨します。
注4. ブレーキ付モータ時は、本体質量が0.4kg増加します。
注5. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定:R30/可動:R50です。仕様により取出方向が異なります。
注6. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.270参照)
注7. 50ストロークの場合、本体を上面から固定する取付通し穴(Qa)の一部がスライダで隠れるため、4か所のみ使用可能です。そのため下面からの固定を推奨します。

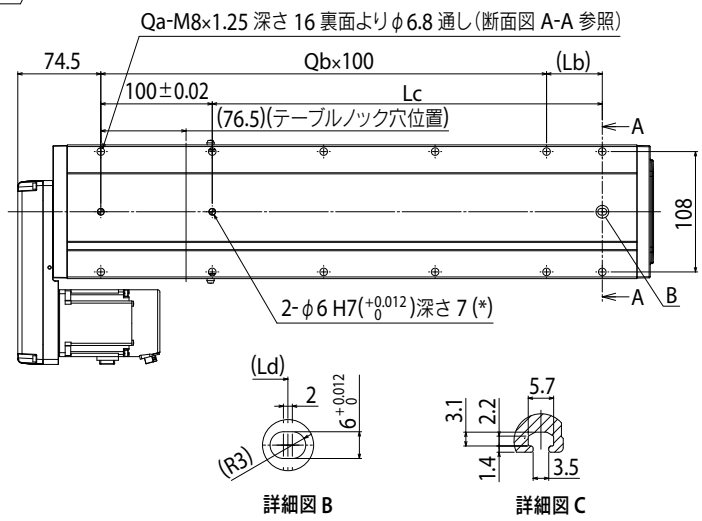
有効ストローク		50注7	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La		435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385	1435	1485	1535	1585	1635
Lb		100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
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	1300
Qa		6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
Qb		1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13
本体質量(kg)注4		5.6	6	6.4	6.8	7.2	7.6	8	8.4	8.8	9.2	9.7	10.1	10.5	11	11.4	11.8	12.3	12.7	13.2	13.6	14	14.5	14.9	15.4	15.8
最高速度(mm/sec)	リード32	1800												1620	1440	1260	1080	990	810	720	630	630	540	450	360	360
	リード20	1200												1080	960	840	720	660	540	480	420	420	360	300	240	240
	リード10	600												540	480	420	360	330	270	240	210	210	180	150	120	120
	リード5	300												270	240	210	180	165	135	120	105	105	90	75	60	60
	速度設定	–												90%	80%	70%	60%	55%	45%	40%	35%	35%	30%	25%	20%	20%

ABAS12H　折曲げ（R/L）



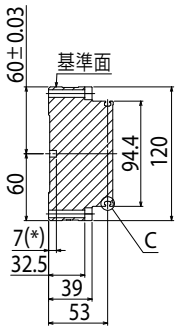




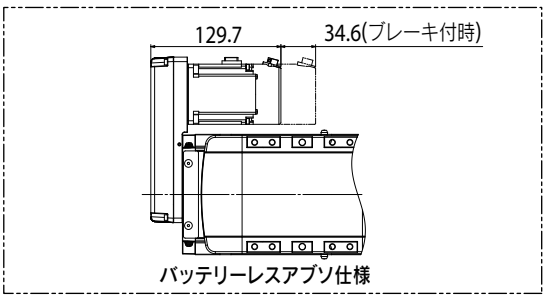


詳細図 B

詳細図 C



断面図 A-A



バッテリーレスアブソ仕様

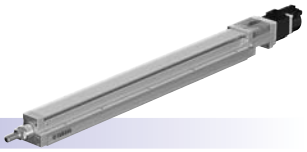
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M6×1.0＞は、首下長さ≪45 mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M8×1.25＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋16 mm以下≫を推奨します。
注4. ブレーキ付モータ時は、本体質量が0.4kg増加します。
注5. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定:R30/可動:R50です。仕様により取出方向が異なります。
注6. 給脂用ノズル（推奨）（詳細P.270参照）
注7. 50ストロークの場合、本体を上面から固定する取付通し穴(Qa)の一部がスライダで隠れるため、4か所のみ使用可能です。そのため下面からの固定を推奨します。

有効ストローク		50[注7]	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		320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	1020.5	1070.5	1120.5	1170.5	1220.5	1270.5	1320.5	1370.5	1420.5	1470.5	1520.5
Lb		100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
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	1300
Qa		6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
Qb		1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13
本体質量(kg)[注4]		5.6	6	6.4	6.8	7.2	7.6	8	8.4	8.8	9.3	9.7	10.2	10.6	11	11.5	11.9	12.3	12.8	13.2	13.7	14.1	14.5	15	15.4	15.9
最高速度(mm/sec)	リード32	1800												1620	1440	1260	1080	990	810	720	630	630	540	450	360	360
	リード20	1200												1080	960	840	720	660	540	480	420	420	360	300	240	240
	リード10	600												540	480	420	360	330	270	240	210	210	180	150	120	120
	リード5	300												270	240	210	180	165	135	120	105	105	90	75	60	60
	速度設定	–												90%	80%	70%	60%	55%	45%	40%	35%	35%	30%	25%	20%	20%

適用コントローラ　EP-01 ▶ 276

ABAR04

Basicモデル　●単軸ロボット　●ロッドタイプ



注文型式

ABAR04 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - **EP-01** - □ - □ - □ - □ - □

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	規格	回生装置※2	入出力選択	バッテリ※3
	12:12 mm 6:6 mm	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 BKBL:バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き	50～500 (50 mmピッチ)	R3:3 m R5:5 m R10:10 m	R:モータ後方 F:モータ前方	EP-01	A10: 200W以下	無記入 SNI	無記入: なし R: EP-RU付き	EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC:CC-Link	B:有り N:なし

※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. 垂直使用時で250mm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)

基本仕様

モータ出力 AC		50 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 φ10 (C7級)	
ボールネジリード		12 mm	6 mm
最高速度※2		720 mm/sec	360 mm/sec
最大可搬質量	水平	15 kg	25 kg
	垂直	3 kg	5 kg
最大押付力		83 N	167 N
ストローク		50 mm～500 mm (50 mmピッチ)	
全長	ストレート	ST + 326.5 mm	
	折曲げ	ST + 245 mm	
本体最大断面外形		W 44 mm × H 46 mm	
ロッド不回転精度		±0 °	
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		0～40 °C, 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300mm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)
その時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。
※ 加速度/減速度はP.223 をご参照ください。

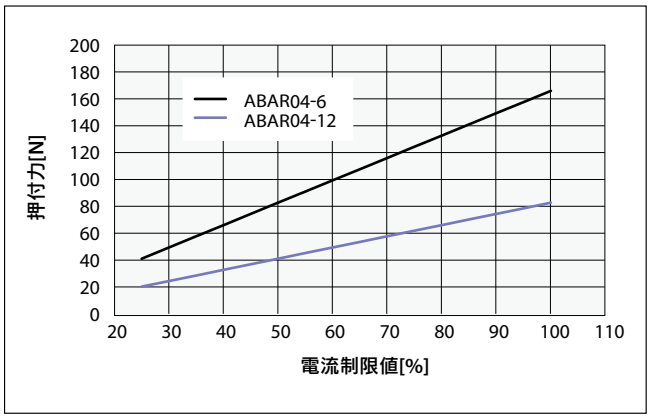
適用コントローラ

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

押付力(参考値)

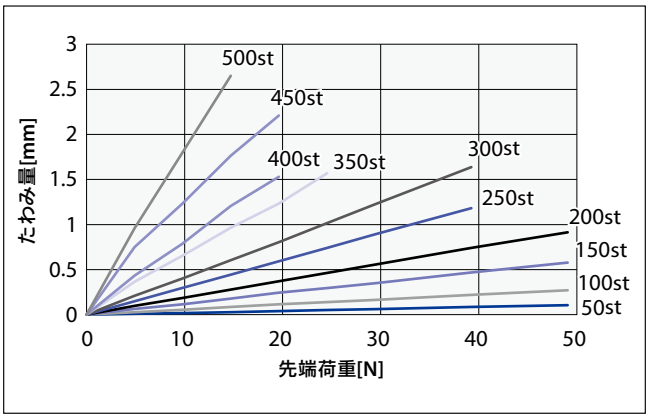
押付運転時の押付力は下記グラフをご参照ください。

※ 運転可能時間(押付判定時間)は電流制限値によります。過負荷エラーが発生しない条件にてご使用ください。



ロッドたわみ量(参考値)

ストロークごとのたわみ量は下記グラフをご参照ください。



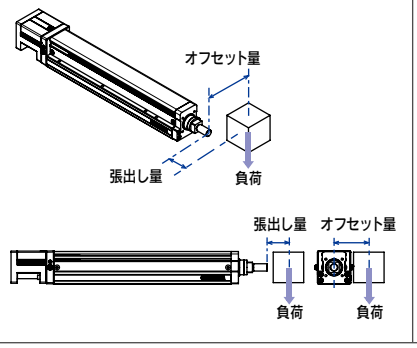
▶サイクルタイムシミュレーションは弊社メンバーサイトから簡単にできます。

適用コントローラ EP-01 ▶ 276

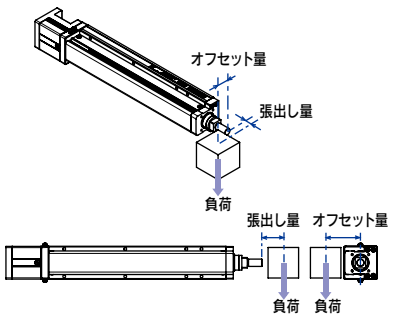
■ 許容可搬質量

オフセット量ごとの許容可搬質量は下記グラフをご参照ください。

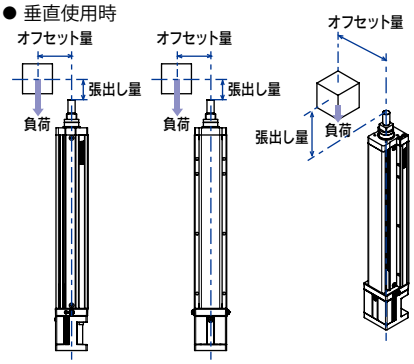
● 水平使用時



● 壁掛使用時

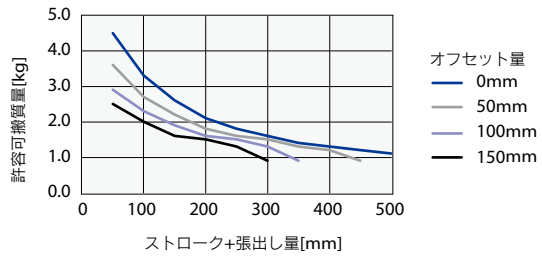


● 垂直使用時

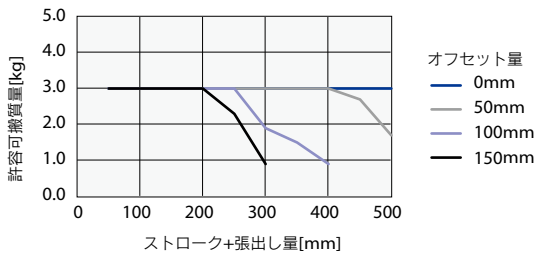


※1. 下記を超える質量の搬送物を可搬する際には外付けサポートガイドを適用ください。
ロッドに不必要な負荷が掛からないように、サポートガイドはフレキシブルな取り付けとしてください。
※2. ガイド寿命5000 km時の値です。

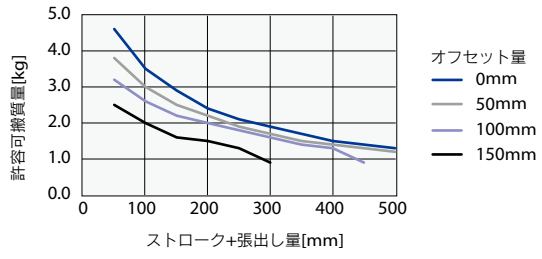
水平 / 壁掛　ABAR04-12



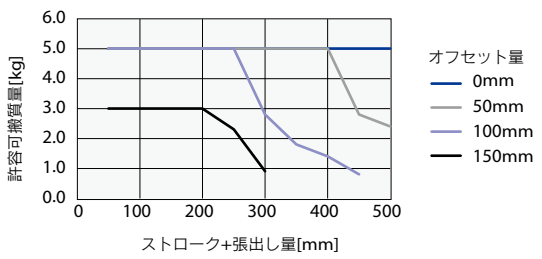
垂直　ABAR04-12



水平 / 壁掛　ABAR04-6

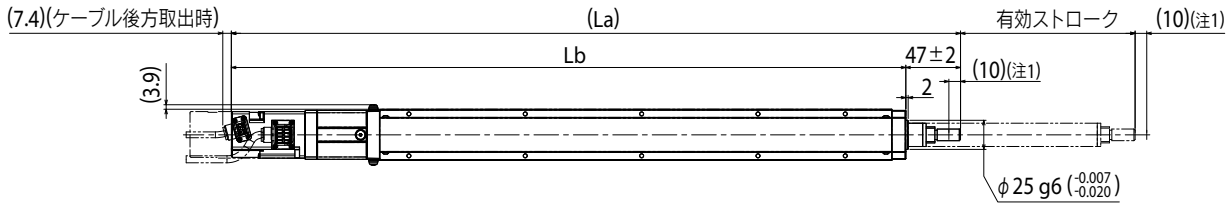


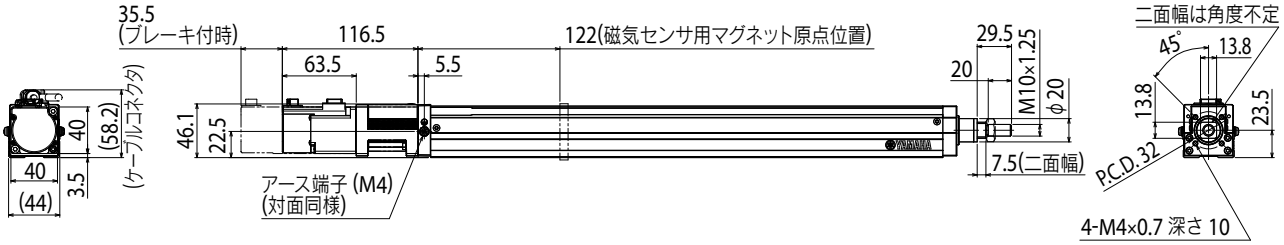
垂直　ABAR04-6

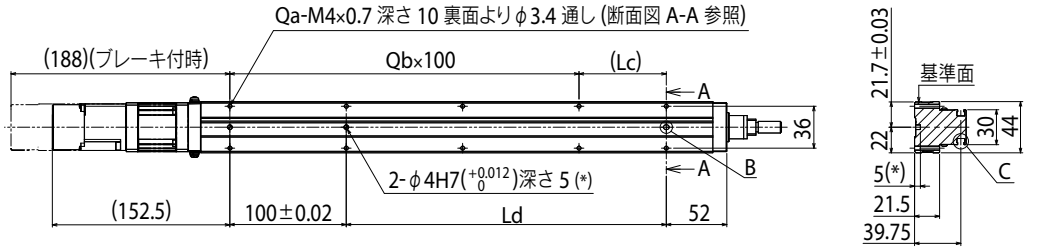


適用コントローラ　EP-01 ▶ 276

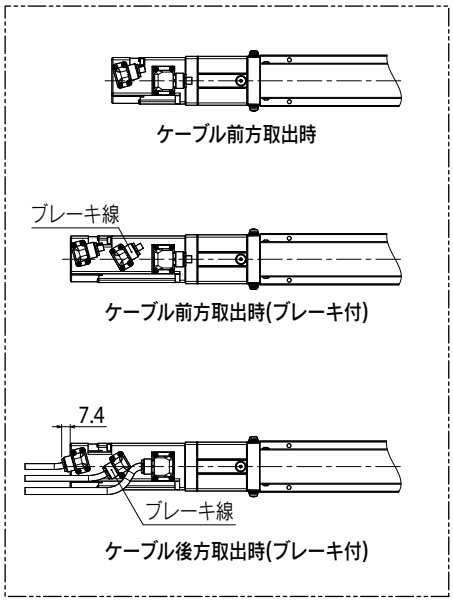
ABAR04　ストレート (S)

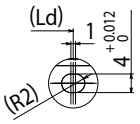




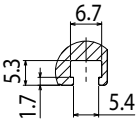


断面図 A-A

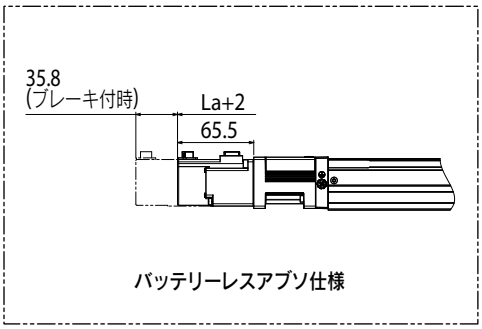




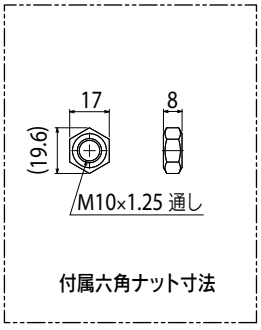
詳細図 B



詳細図 C



バッテリーレスアブソ仕様



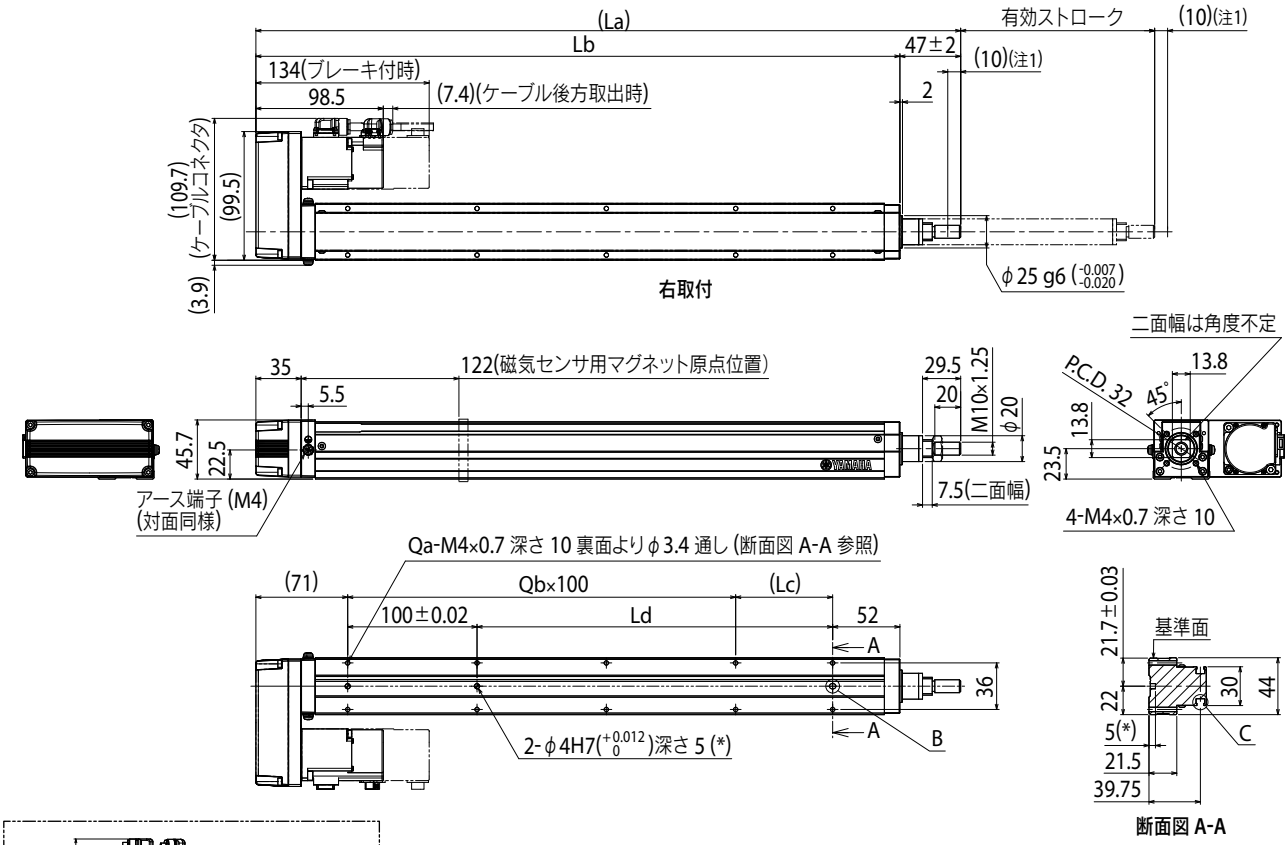
付属六角ナット寸法

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 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)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M3×0.5＞は、首下長さ≪30 mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M4×0.7＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋10mm以下≫を推奨します。
注4. ブレーキ付モータ時は、本体質量が0.2kg増加します。
注5. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定:R30 / 可動:R50です。仕様により取出方向が異なります。
注6. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.270参照)
　　部品番号：KFU-M3861-00

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
La		376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5	726.5	776.5	826.5
Lb		329.5	379.5	429.5	479.5	529.5	579.5	629.5	679.5	729.5	779.5
Lc		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Ld		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
本体質量 (kg) (注4)		1.2	1.3	1.5	1.7	1.9	2	2.2	2.4	2.6	2.8
最高速度 (mm/sec)	リード12	720						648	504	396	324
	リード6	360						324	252	198	162
	速度設定	–						90%	70%	55%	45%

適用コントローラ EP-01 ▶ 276

ABAR04　折曲げ（R/L）



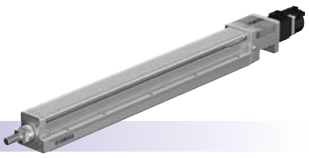
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M3×0.5＞は、首下長さ≪30mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M4×0.7＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋10mm以下≫を推奨します。
注4. ブレーキ付モータ時は、本体質量が0.2kg増加します。
注5. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定:R30 / 可動:R50です。仕様により取出方向が異なります。
注6. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.270参照)
　　部品番号：KFU-M3861-00

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
La		295	345	395	445	495	545	595	645	695	745
Lb		248	298	348	398	448	498	548	598	648	698
Lc		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Ld		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
本体質量(kg)(注4)		1.3	1.4	1.6	1.8	2	2.2	2.3	2.5	2.7	2.9
最高速度(mm/sec)	リード12	720						648	504	396	324
	リード6	360						324	252	198	162
	速度設定	–						90%	70%	55%	45%

適用コントローラ　EP-01 ▶ 276

ABAR05

Basicモデル　●単軸ロボット　●ロッドタイプ



注文型式

ABAR05 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - EP-01 - □ - □ - □ - □ - □

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	規格	回生装置※2	入出力選択	バッテリ※3
	20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm	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 BKBL:バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き	50～600 (50 mmピッチ)	R3:3 m R5:5 m R10:10 m	R:モータ後方 F:モータ前方	EP-01	A10:200W以下	無記入 SNI	無記入:なし R:EP-RU付き	EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET ES:EtherCAT NS:NPN CC:CC-Link	B:有り N:なし

※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. 垂直使用時で150mm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20の300～400mm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)

基本仕様

モータ出力 AC		100 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 φ12 (C7級)		
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量	水平	15 kg	25 kg	50 kg
	垂直	4 kg	8 kg	16 kg
最大押付力		100 N	200 N	400 N
ストローク		50 mm～600 mm (50 mmピッチ)		
全長	ストレート	ST + 344 mm		
	折曲げ	ST + 249 mm		
本体最大断面外形		W 54 mm × H 54.7 mm		
ロッド不回転精度		±0 °		
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		0～40 °C, 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350mm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)
　　その時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。
※ 加速度/減速度はP.224 をご参照ください。

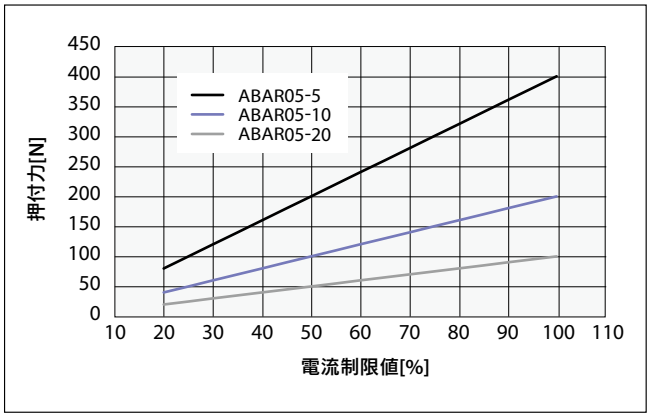
適用コントローラ

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

押付力(参考値)

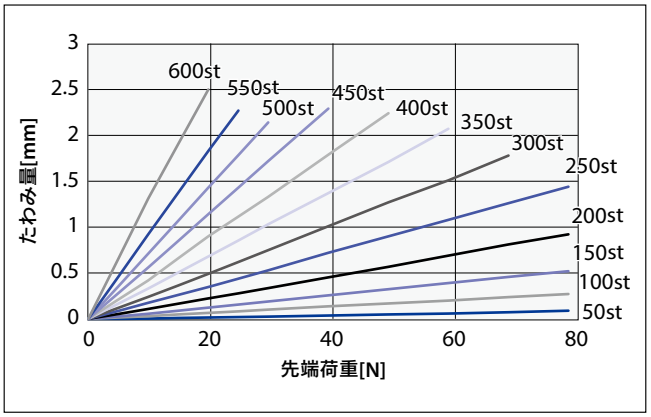
押付運転時の押付力は下記グラフをご参照ください。

※ 運転可能時間(押付判定時間)は電流制限値によります。過負荷エラーが発生しない条件にてご使用ください。



ロッドたわみ量(参考値)

ストロークごとのたわみ量は下記グラフをご参照ください。



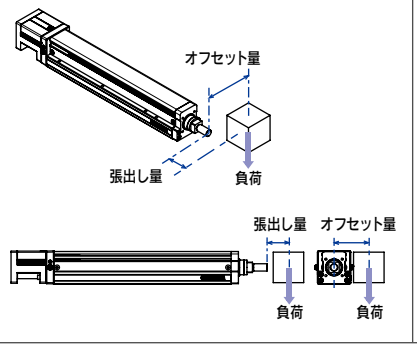
▶サイクルタイムシミュレーションは弊社メンバーサイトから簡単にできます。

適用コントローラ EP-01 ▶ 276

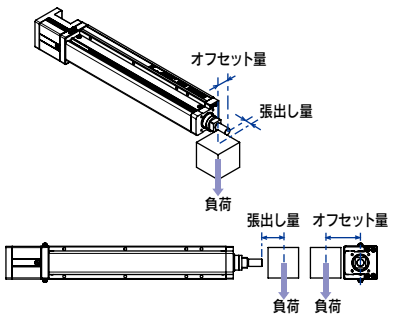
■ 許容可搬質量

オフセット量ごとの許容可搬質量は下記グラフをご参照ください。

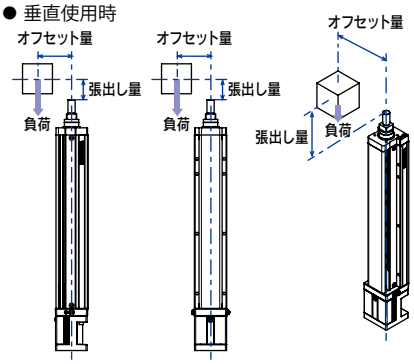
● 水平使用時



● 壁掛使用時

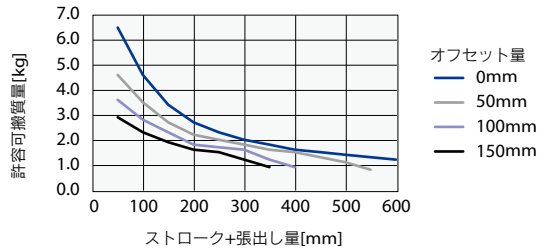


● 垂直使用時

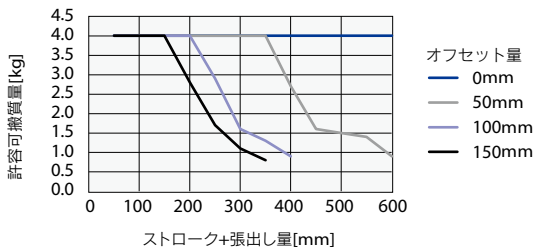


※1. 下記を超える質量の搬送物を可搬する際には外付けサポートガイドを適用ください。
ロッドに不必要な負荷が掛からないように、サポートガイドはフレキシブルな取り付けとしてください。
※2. ガイド寿命5000 km時の値です。

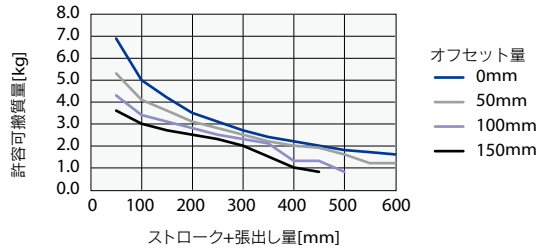
水平 / 壁掛　ABAR05-20



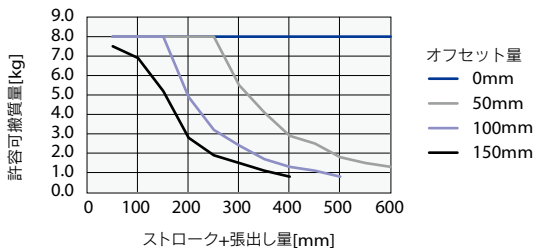
垂直　ABAR05-20



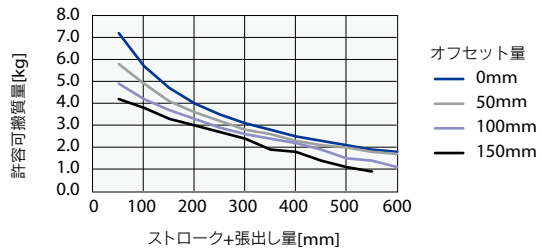
水平 / 壁掛　ABAR05-10



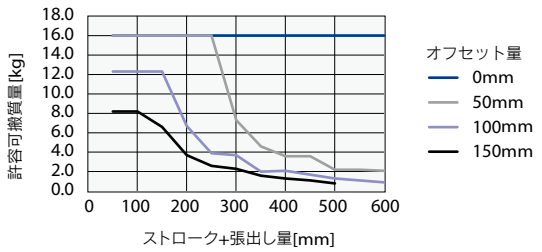
垂直　ABAR05-10



水平 / 壁掛　ABAR05-5

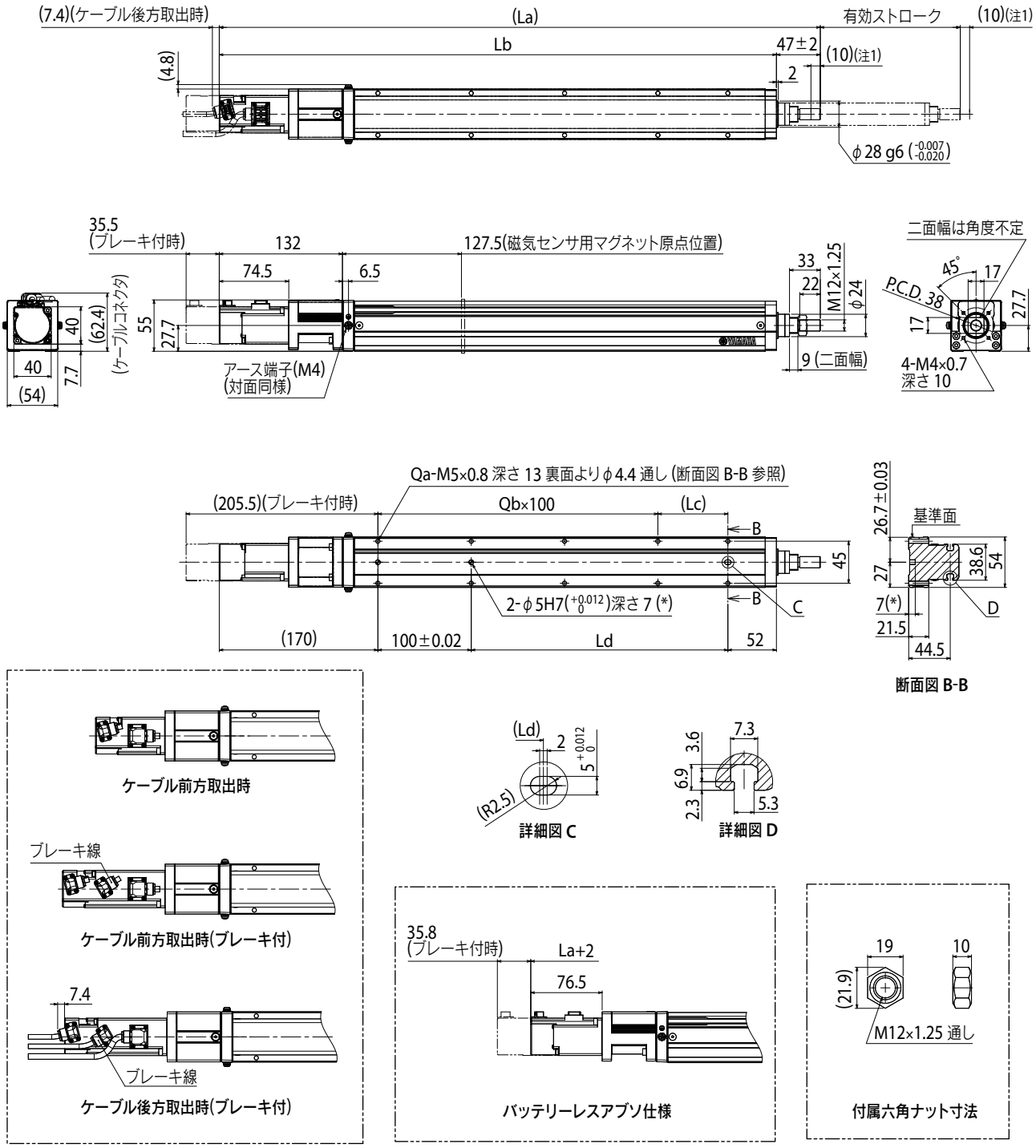


垂直　ABAR05-5



適用コントローラ　EP-01 ▶ 276

ABAR05　ストレート (S)

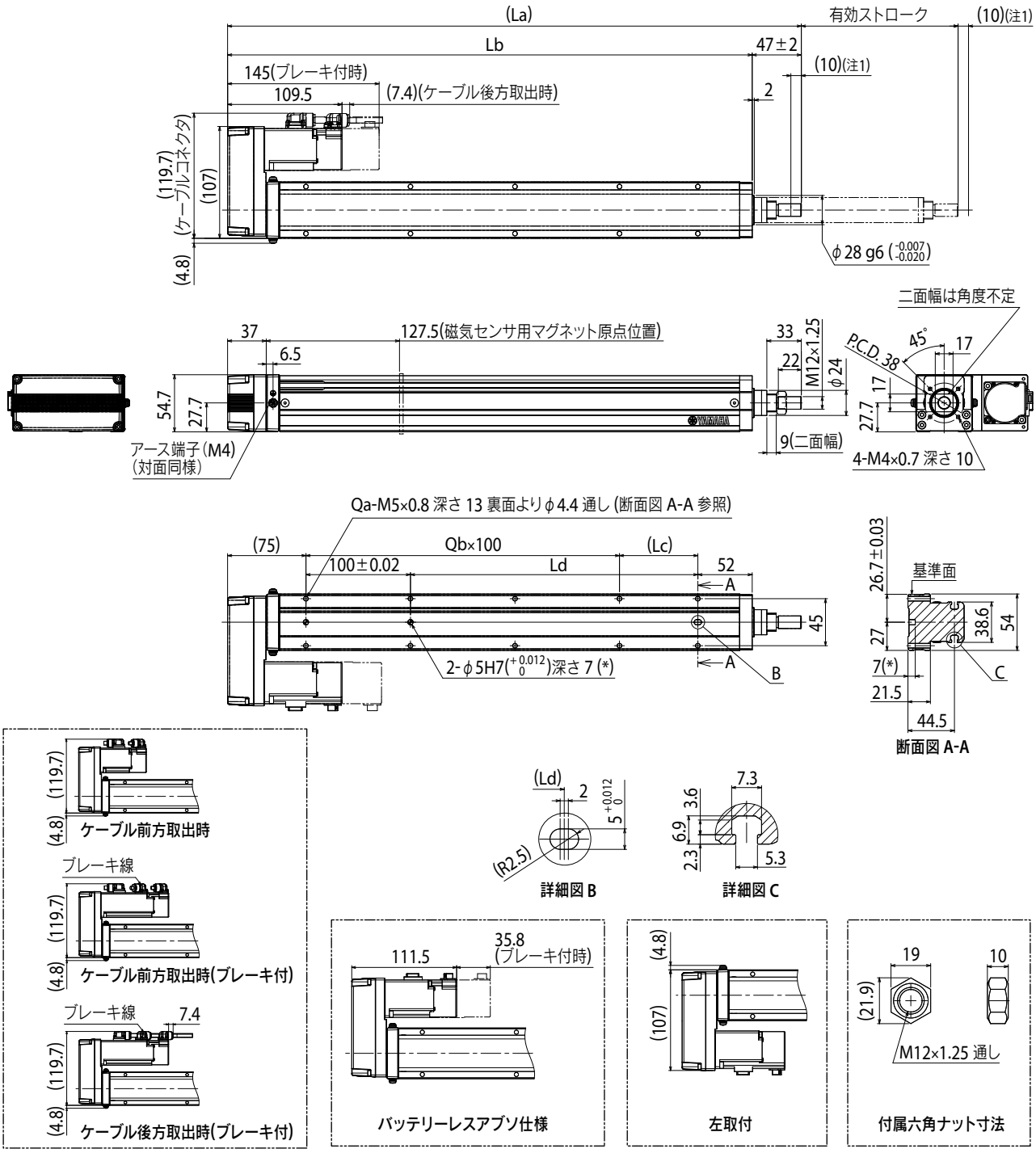


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M3×0.5＞は、首下長さ≪30mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M4×0.7＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋10mm以下≫を推奨します。
注4. ブレーキ付モータ時は、本体質量が0.2kg増加します。
注5. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定:R30 / 可動:R50 です。仕様により取出方向が異なります。
注6. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.270参照)
　　部品番号：KFU-M3861-00

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
La		394	444	494	544	594	644	694	744	794	844	894	944
Lb		347	397	447	497	547	597	647	697	747	797	847	897
Lc		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Ld		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
本体質量(kg)注4		2.1	2.3	2.4	2.6	2.8	3	3.1	3.2	3.3	3.4	3.6	3.8
最高速度 (mm/sec)	リード20	1200							960	780	600	480	420
	リード10	600							480	390	300	240	210
	リード5	300							240	195	150	120	105
	速度設定	–							80%	65%	50%	40%	35%

適用コントローラ EP-01 ▶ 276

ABAR05　折曲げ（R/L）



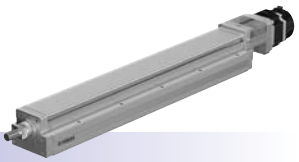
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M3×0.5＞は、首下長さ≪30mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M4×0.7＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋10mm以下≫を推奨します。
注4. ブレーキ付モータ時は、本体質量が0.2kg増加します。
注5. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定:R30 / 可動:R50 です。仕様により取出方向が異なります。
注6. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.270参照)
　　部品番号：KFU-M3861-00

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
La		299	349	399	449	499	549	599	649	699	749	799	849
Lb		252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802
Lc		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Ld		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
本体質量(kg)注4		2.2	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.2	3.3	3.4	3.5	3.7	3.8
最高速度(mm/sec)	リード20	1200							960	780	600	480	420
	リード10	600							480	390	300	240	210
	リード5	300							240	195	150	120	105
	速度設定	–							80%	65%	50%	40%	35%

適用コントローラ　EP-01 ▶ 276

ABAR08

Basicモデル　●単軸ロボット　●ロッドタイプ



注文型式

ABAR08 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - **EP-01** - □ - □ - □ - □ - □

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	規格	回生装置※2	入出力選択	バッテリ※3
	20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm	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 BKBL:バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き	50～800 (50 mmピッチ)	R3:3 m R5:5 m R10:10 m	R:モータ後方 F:モータ前方	EP-01	A10:200W以下	無記入 SNI	無記入:なし R:EP-RU付き	EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET ES:EtherCAT NS:NPN CC:CC-Link	B:有り N:なし

※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. 垂直使用時は回生装置が必要です。
　水平使用時でリード10、20の150～500mm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)

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φ16(C7級)		
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量	水平	30 kg	60 kg	80 kg
	垂直	8 kg	20 kg	30 kg
最大押付力		201 N	402 N	804 N
ストローク		50 mm～800 mm(50 mmピッチ)		
全長	ストレート	ST + 401 mm		
	折曲げ	ST + 312.5 mm		
本体最大断面外形		W 82 mm × H 73.5 mm		
ロッド不回転精度		±0 °		
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		0～40 °C, 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400mm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)
　その時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。
※ 加速度/減速度はP.226 をご参照ください。

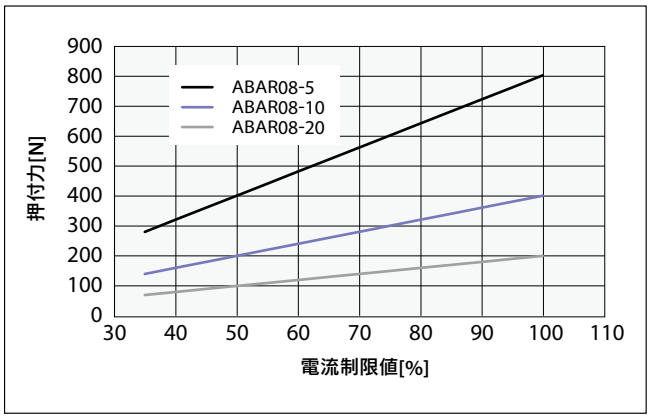
適用コントローラ

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

押付力(参考値)

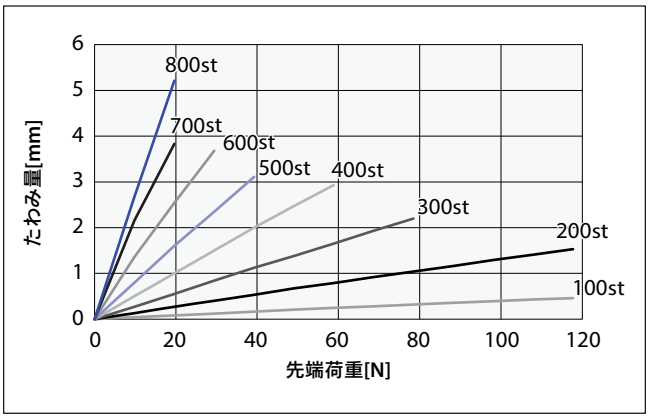
押付運転時の押付力は下記グラフをご参照ください。

※ 運転可能時間(押付判定時間)は電流制限値によります。過負荷エラーが発生しない条件にてご使用ください。



ロッドたわみ量(参考値)

ストロークごとのたわみ量は下記グラフをご参照ください。



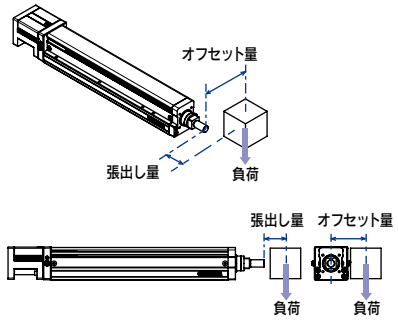
▶サイクルタイムシミュレーションは弊社メンバーサイトから簡単にできます。

適用コントローラ EP-01 ▶ 276

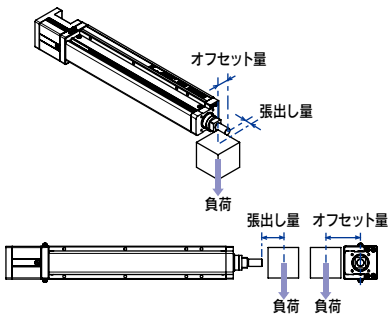
■ 許容可搬質量

オフセット量ごとの許容可搬質量は下記グラフをご参照ください。

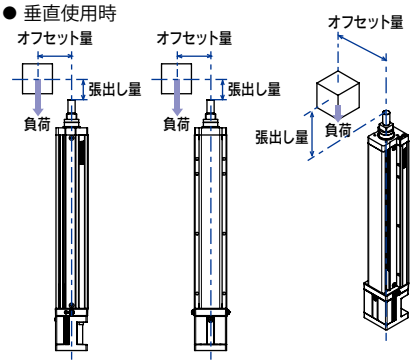
● 水平使用時



● 壁掛使用時

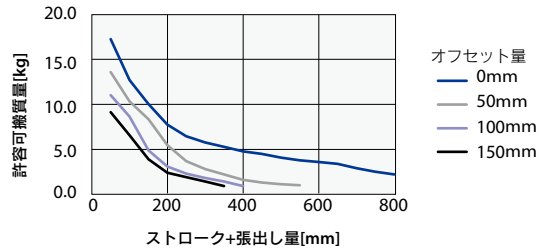


● 垂直使用時

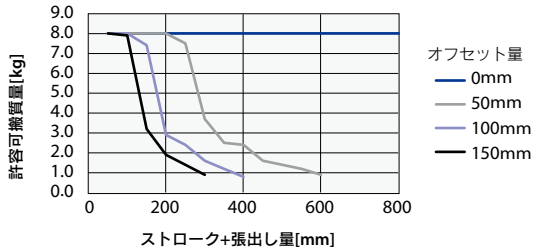


※1. 下記を超える質量の搬送物を可搬する際には外付けサポートガイドを適用ください。
ロッドに不必要な負荷が掛からないように、サポートガイドはフレキシブルな取り付けとしてください。
※2. ガイド寿命5000 km時の値です。

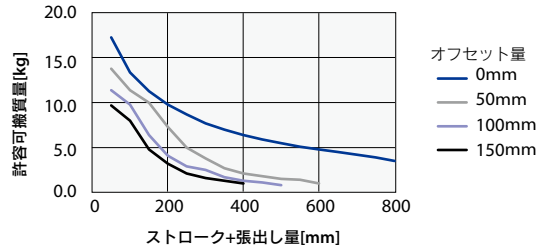
水平 / 壁掛　ABAR08-20



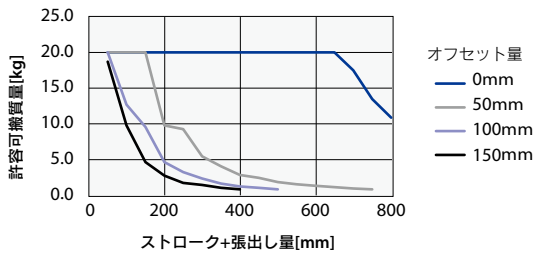
垂直　ABAR08-20



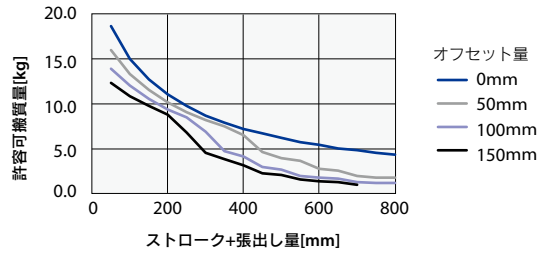
水平 / 壁掛　ABAR08-10



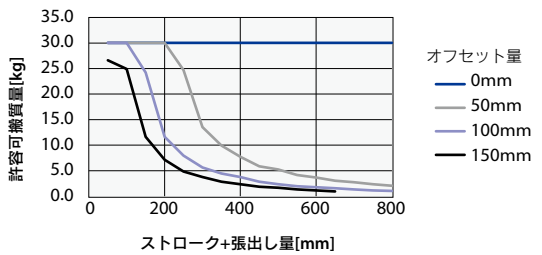
垂直　ABAR08-10



水平 / 壁掛　ABAR08-5

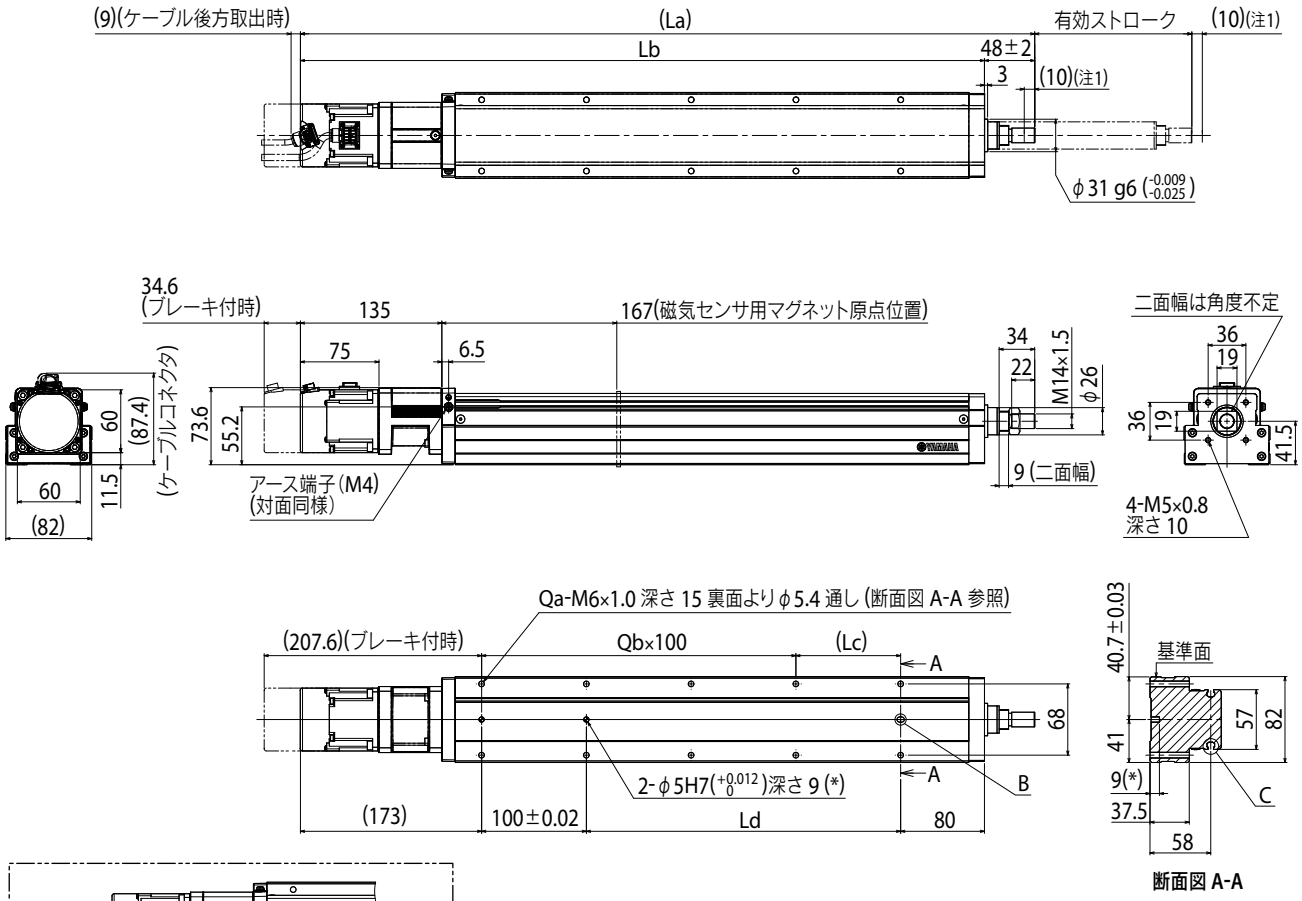


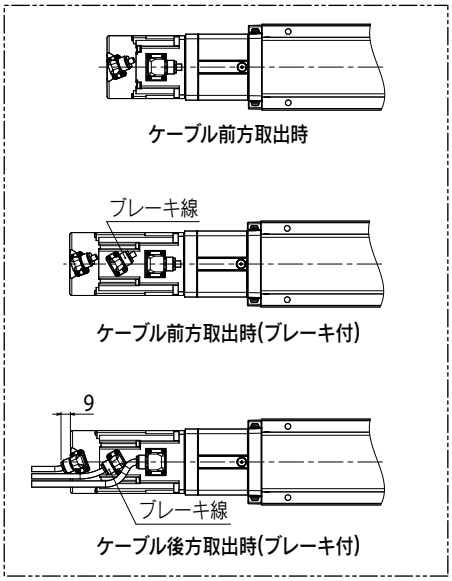
垂直　ABAR08-5

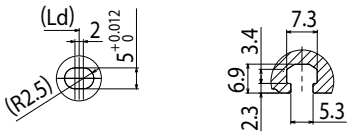


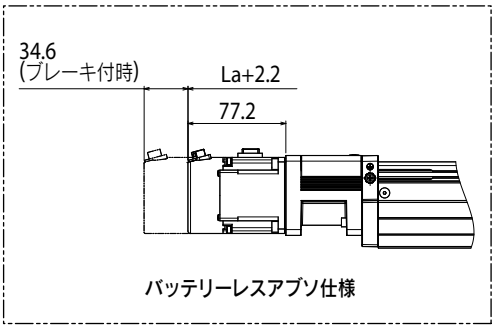
適用コントローラ　EP-01 ▶ 276

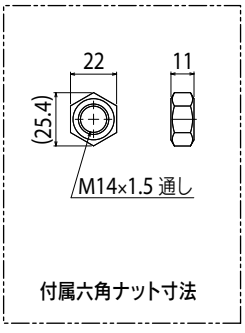
ABAR08　ストレート (S)









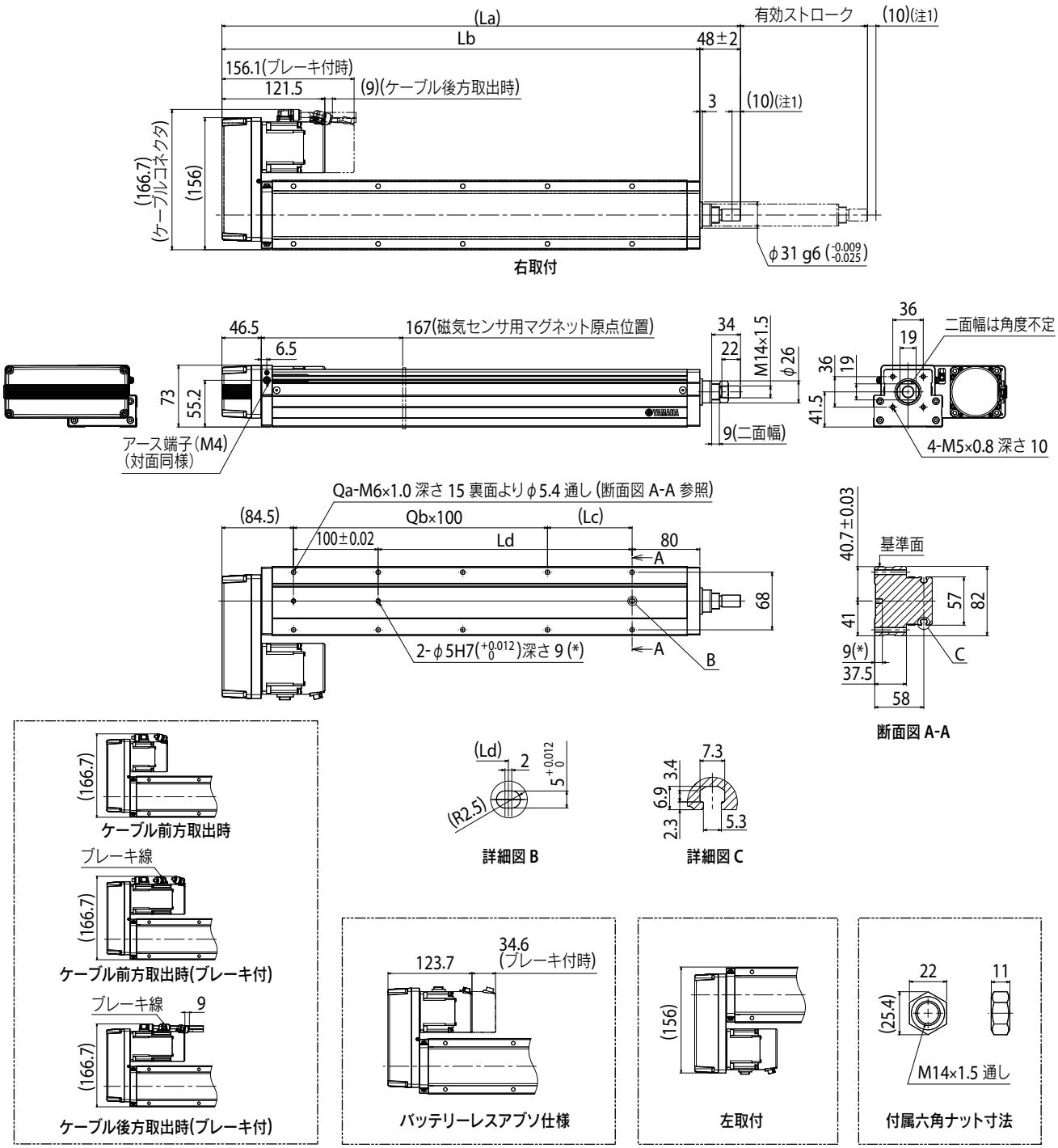


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M5×0.8＞は、首下長さ≪45mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M6×1.0＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋15mm以下≫を推奨します。
注4. ブレーキ付モータ時は、本体質量が0.4kg増加します。
注5. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定:R30 / 可動:R50 です。仕様により取出方向が異なります。
注6. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.270参照)
　　部品番号：KFU-M3861-00

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051	1101	1151	1201
Lb		403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153
Lc		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Ld		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
本体質量(kg)注4		4.7	5.1	5.5	5.8	6.1	6.5	6.8	7.1	7.4	7.8	8.2	8.5	8.9	9.2	9.4	9.7
最高速度 (mm/sec)	リード20	1200								900	720	600	480	420	360	300	240
	リード10	600								450	360	300	240	210	180	150	120
	リード5	300								225	180	150	120	105	90	75	60
	速度設定	–								75%	60%	50%	40%	35%	30%	25%	20%

適用コントローラ EP-01 ▶ 276

ABAR08　折曲げ（R/L）



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 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)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M5×0.8＞は、首下長さ≪45mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M6×1.0＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋15mm以下≫を推奨します。
注4. ブレーキ付モータ時は、本体質量が0.4kg増加します。
注5. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定:R30 / 可動:R50 です。仕様により取出方向が異なります。
注6. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.270参照)
　　部品番号：KFU-M3861-00

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5	762.5	812.5	862.5	912.5	962.5	1012.5	1062.5	1112.5
Lb		314.5	364.5	414.5	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5	814.5	864.5	914.5	964.5	1014.5	1064.5
Lc		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Ld		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
本体質量(kg)注4		5.1	5.5	5.9	6.2	6.5	6.9	7.2	7.5	7.8	8.2	8.6	8.9	9.3	9.6	9.8	10.1
最高速度 (mm/sec)	リード20	1200								900	720	600	480	420	360	300	240
	リード10	600								450	360	300	240	210	180	150	120
	リード5	300								225	180	150	120	105	90	75	60
	速度設定	–								75%	60%	50%	40%	35%	30%	25%	20%

適用コントローラ　EP-01 ▶ 276

AGXS05

Advancedモデル ● 単軸ロボット
● スライダタイプ



■ 注文型式

AGXS05 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - EP-01 - □ - □ - □ - □

本体	加減速仕様	リード指定	形状※1	モータ仕様	側面カバー	ストローク※2	ケーブル長※3	ケーブル取出方向	ポジショナ	ドライバ・モータ容量	規格	入出力選択	バッテリ※4
	無記入：標準 H：高加減速仕様	20：20 mm 10：10 mm 5：5 mm	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 BKBL：バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き	無記入：標準 W：T溝有り（両側） R：T溝有り（右側） L：T溝有り（左側）	50～800 （50 mmピッチ）	R3：3 m R5：5 m R10：10 m	R：モータ後方 F：モータ前方	EP-01	A10：200W以下	無記入 SNI	EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET ES：EtherCAT NS：NPN CC：CC-Link	B：有り N：なし

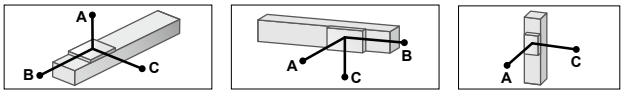
※1. 形状が折曲げ（R、L）の場合は、高加減速仕様の選択はできません。
※2. 高加減速仕様は50～550（50 mmピッチ）になります。
※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※4. モータ仕様が標準（S、BK）の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。
※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。（標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください）

■ 基本仕様

モータ出力 AC		50 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		研削ボールねじ φ12（C5級）		
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1333 mm/sec	666 mm/sec	333 mm/sec
最大可搬質量	水平	5 kg	8 kg	13 kg
	垂直	2 kg	4 kg	8 kg
定格推力		41 N	69 N	138 N
ストローク		50 mm～800 mm（50 mmピッチ）		
全長	ストレート	ST + 195 mm		
	折曲げ	ST + 161.5 mm		
本体最大断面外形		W 48 mm × H 65 mm		
クリーン度※3		ISO CLASS 3（ISO14644-1）相当		
吸引量エアー※4		30 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		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）その時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1000 mm/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。
※ 加速度/減速度はP.228をご参照ください。

■ 許容オーバーハング量※



AGXS05-20

水平使用時 （単位：mm）

	A	B	C
2kg	898	269	350
5kg	583	112	159

壁面取付使用時 （単位：mm）

	A	B	C
2kg	323	234	809
5kg	119	76	427

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
1kg	452	452
2kg	217	217

AGXS05-10

水平使用時 （単位：mm）

	A	B	C
2kg	2505	382	625
5kg	1366	149	246
8kg	1036	90	150

壁面取付使用時 （単位：mm）

	A	B	C
2kg	585	346	2386
5kg	195	113	1164
8kg	95	54	745

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
1kg	732	732
2kg	351	351
4kg	160	160

AGXS05-5

水平使用時 （単位：mm）

	A	B	C
3kg	4604	281	497
8kg	2197	101	179
13kg	1593	59	105

壁面取付使用時 （単位：mm）

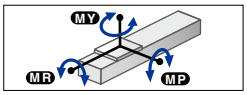
	A	B	C
3kg	439	245	4371
8kg	117	65	1812
13kg	42	24	1000

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
4kg	183	183
6kg	111	111
8kg	75	75

※ 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。

■ 静的許容モーメント



（単位：N・m）

MY	MP	MR
24	27	23

■ 適用コントローラ

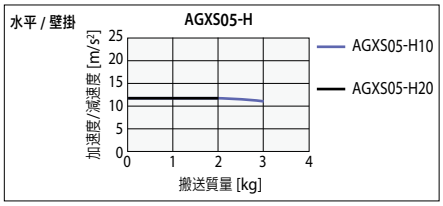
コントローラ	運転方法
EP-01	ポイントトレース/リモートコマンド

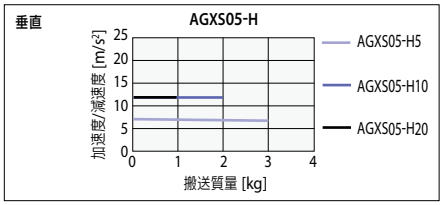
高加減速でご使用の場合（高加減速仕様）

■ 基本仕様

ストローク		50 mm～550 mm（50 mmピッチ）		
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	2 kg	3 kg	–
最高加速度	水平	11.77 m/s²（1.2 G）	11.77 m/s²（1.2 G）	–
最大可搬質量	垂直	1 kg	2 kg	3 kg
最高加速度	垂直	11.77 m/s²（1.2 G）	11.77 m/s²（1.2 G）	7.17 m/s²（0.7 G）

■ 搬送質量–加速度/減速度グラフ（目安）





■ 許容オーバーハング量※

AGXS05-H20

水平使用時 （単位：mm）

	A	B	C
1kg	498	324	323
2kg	230	157	150

壁面取付使用時 （単位：mm）

	A	B	C
1kg	297	288	468
2kg	123	120	199

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
1kg	223	223

AGXS05-H10

水平使用時 （単位：mm）

	A	B	C
1kg	1159	460	645
3kg	381	148	206

壁面取付使用時 （単位：mm）

	A	B	C
1kg	606	424	1129
3kg	163	112	346

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
1kg	396	396
2kg	182	182

AGXS05-H5

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
1kg	478	478
3kg	138	138

※ 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550 mm。

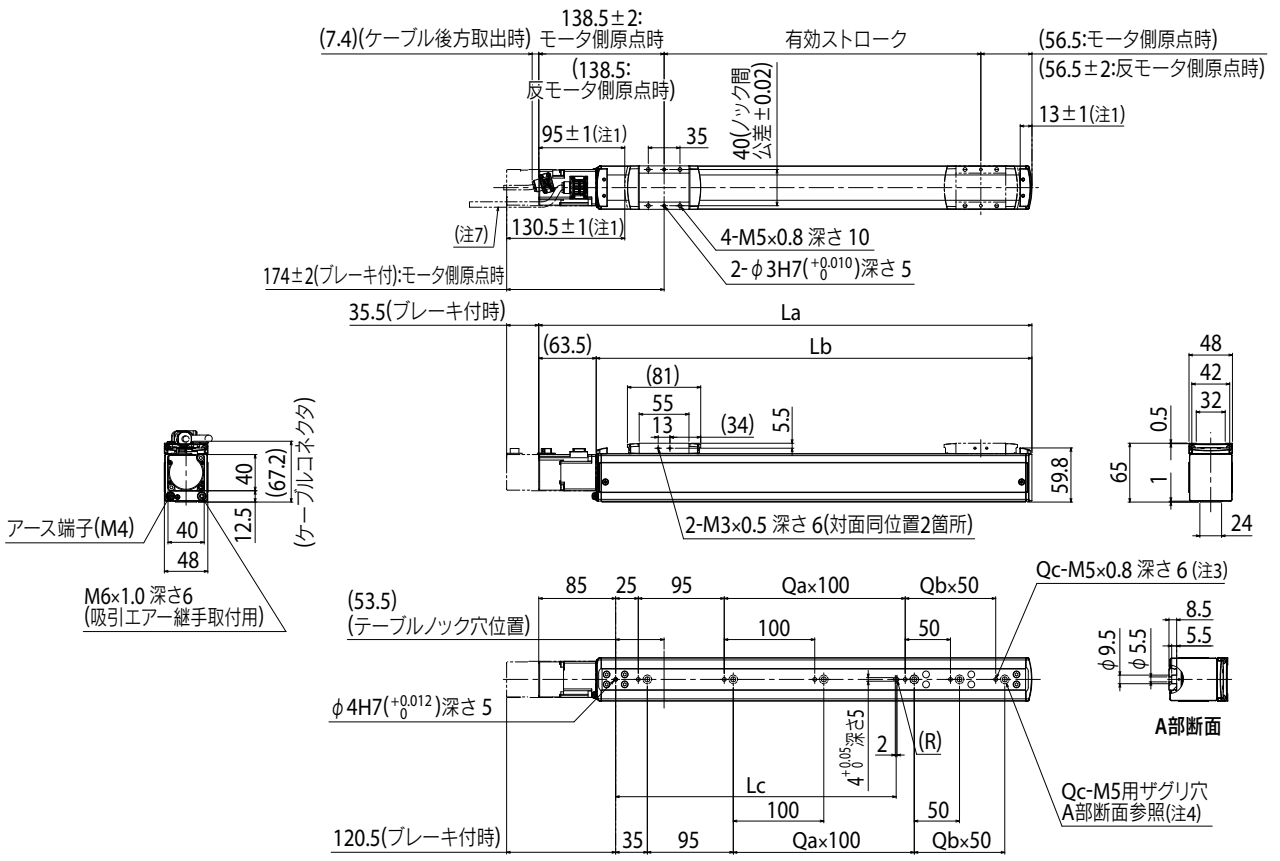
■ 高加減速時の有効ストロークと最高速度

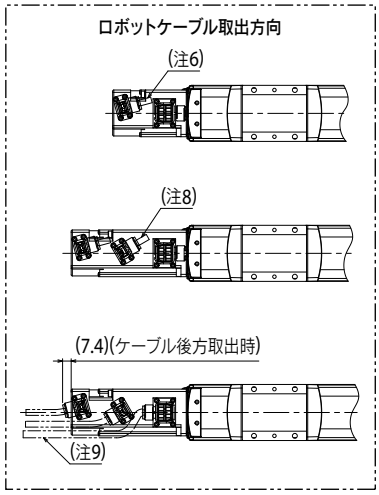
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550
最高速度（mm/sec）	リード20	1333										
	リード10	666										
	リード5	333										

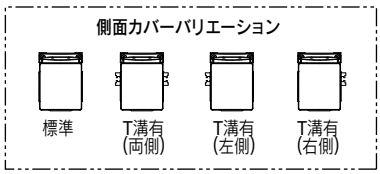
※ 高加減速仕様でご使用の場合、折曲げ仕様のご使用はできません。
※ 高加減速仕様は50～550（50 mmピッチ）でご使用ください。
※ 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。
移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
※ 高加減速仕様でご使用の場合、動作デューティとモータ負荷率を考慮する必要があります。（P.51参照）
※ 加速度/減速度はP.229をご参照ください。

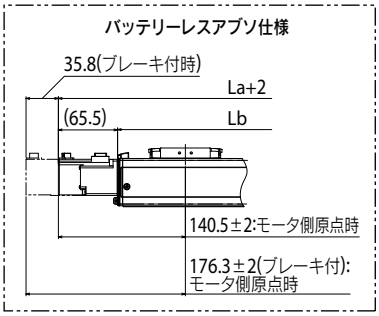
▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

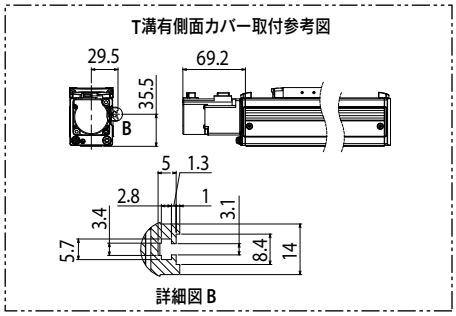
AGXS05　ストレート (S)









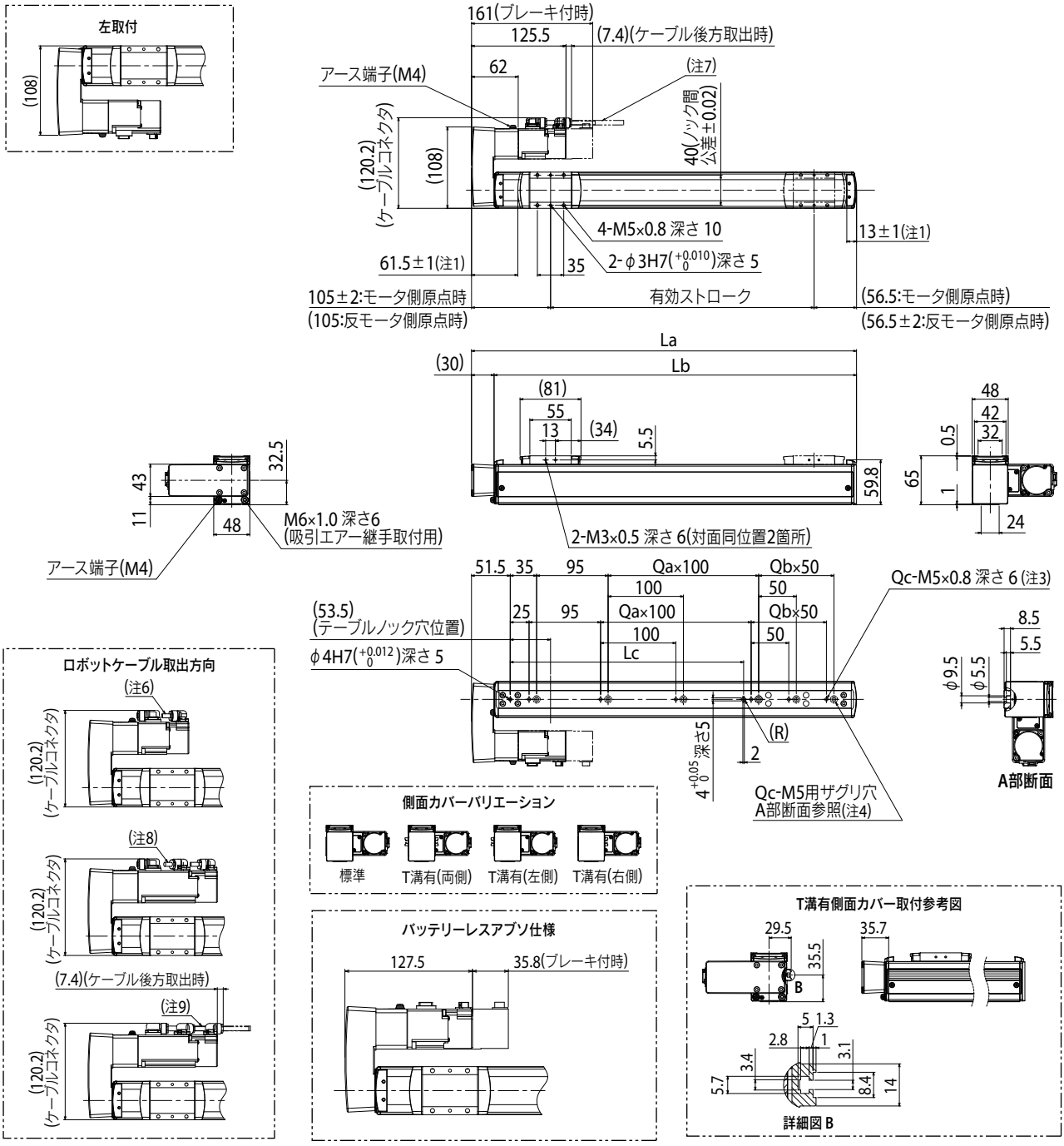


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリュを取外して固定してください。
注4. ザグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを取外して固定してください。
使用する六角穴付ボルト(M5×0.8)は首下長さ15mm以下としてください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. 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。
注11. T溝有側面カバーはセンサ取付用です。
注12. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.270参照)

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		245	295	345	395	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995
Lb		181.5	231.5	281.5	331.5	381.5	431.5	481.5	531.5	581.5	631.5	681.5	731.5	781.5	831.5	881.5	931.5
Lc		110	110	110	110	310	310	310	310	310	310	610	610	610	610	610	610
Qa		0	0	0	0	2	2	2	2	2	2	5	5	5	5	5	5
Qb		0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5
Qc		2	3	4	5	4	5	6	7	8	9	7	8	9	10	11	12
本体質量(kg)注5		1.5	1.7	1.8	2.0	2.1	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5	3.7	3.8
最高速度(mm/sec)	リード20	1333												1066	933	800	666
	リード10	666												532	466	400	333
	リード5	333												266	233	200	166
	速度設定	–												80%	70%	60%	50%

適用コントローラ　EP-01 ▶ 276

AGXS05　折曲げ（R/L）



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 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)
注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリュを取外して固定してください。
注4. ザグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを取外して固定してください。
使用する六角穴付ボルト(M5×0.8)は首下長さ15mm以下としてください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. 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。
注11. T溝有側面カバーはセンサ取付用です。
注12. 形状が折曲げ(R、L)の場合は、高加減速仕様の選択はできません。
注13. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.270参照)

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		211.5	261.5	311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5
Lb		181.5	231.5	281.5	331.5	381.5	431.5	481.5	531.5	581.5	631.5	681.5	731.5	781.5	831.5	881.5	931.5
Lc		110	110	110	110	310	310	310	310	310	310	610	610	610	610	610	610
Qa		0	0	0	0	2	2	2	2	2	2	5	5	5	5	5	5
Qb		0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5
Qc		2	3	4	5	4	5	6	7	8	9	7	8	9	10	11	12
本体質量(kg)注5		1.9	2.1	2.2	2.4	2.5	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.5	3.6	3.8	3.9	4.1	4.2
最高速度(mm/sec)	リード20	1333												1066	933	800	666
	リード10	666												532	466	400	333
	リード5	333												266	233	200	166
	速度設定	–												80%	70%	60%	50%

適用コントローラ EP-01 ▶ 276

AGXS05L

Advancedモデル ● 単軸ロボット
● スライダタイプ



■ 注文型式

AGXS05L - [ ] [ ] [ ] [ ] - [ ] [ ] [ ] [ ] - EP-01 - [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

本体	加減速仕様	リード指定	形状※1	モータ仕様	側面カバー	ストローク※2	ケーブル長※3	ケーブル取出方向	ポジショナ	ドライバ:モータ容量	規格	回生装置※4	入出力選択	バッテリ※5
	無記入:標準 H:高加減速仕様	20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm	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 BKBL:バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き	無記入:標準 W:T溝有り(両側) R:T溝有り(右側) L:T溝有り(左側)	50～800 (50 mmピッチ)	R3:3 m R5:5 m R10:10 m	R:モータ後方 F:モータ前方	EP-01	A10:200W以下	無記入 SNI	無記入:なし R:EP-RU付き	EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET ES:EtherCAT NS:NPN CC:CC-Link	B:有り N:なし

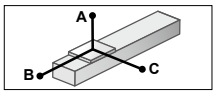
※1. 形状が折曲げ(R、L)の場合は、高加減速仕様の選択はできません。
※2. 高加減速仕様は50～550(50 mmピッチ)になります。
※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※4. 垂直使用時で500mmストローク以上の場合は回生装置が必要です。
※5. モータ仕様が標準(S、BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。
※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

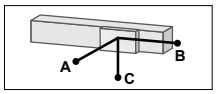
■ 基本仕様

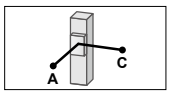
モータ出力 AC		100 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		研削ボールねじ φ12 (C5級)		
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1333 mm/sec	666 mm/sec	333 mm/sec
最大可搬質量	水平	12 kg	24 kg	32 kg
	垂直	3 kg	6 kg	12 kg
定格推力		84 N	169 N	339 N
ストローク		50 mm～800 mm (50 mmピッチ)		
全長	ストレート	ST + 236 mm		
	折曲げ	ST + 191.5 mm		
本体最大断面外形		W 48 mm × H 65 mm		
クリーン度※3		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当		
吸引量エアー※4		30 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		0～40 °C, 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)その時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1000 mm/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。
※ 加速度/減速度はP.230をご参照ください。

■ 許容オーバーハング量※







AGXS05L-20

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
3kg	1755	559	426
8kg	737	200	153
12kg	608	133	104

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
3kg	396	486	1594
8kg	106	128	525
12kg	52	61	329

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
1kg	1486	1486
2kg	730	730
3kg	478	478

AGXS05L-10

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
6kg	2416	389	333
12kg	1397	187	161
24kg	875	87	74

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
6kg	277	316	2192
12kg	101	115	1084
24kg	12	14	276

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
4kg	555	555
6kg	360	360

AGXS05L-5

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
10kg	3127	254	225
20kg	1841	120	106
32kg	1554	70	62

壁面取付使用時 (単位:mm)

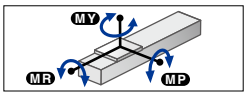
	A	B	C
10kg	162	181	2800
20kg	42	47	1273
32kg	0	0	0

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
5kg	501	501
10kg	235	235
12kg	190	190

※ 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。

■ 静的許容モーメント



(単位:N・m)

MY	MP	MR
72	72	64

■ 適用コントローラ

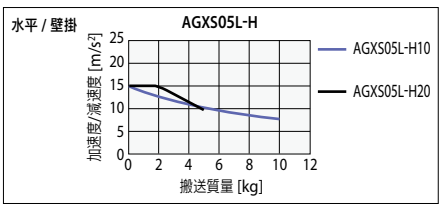
コントローラ	運転方法
EP-01	ポイントトレース/リモートコマンド

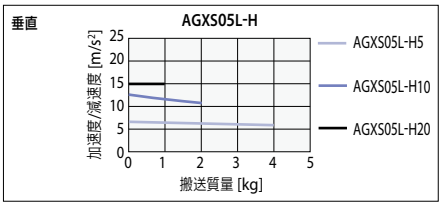
高加減速でご使用の場合(高加減速仕様)

■ 基本仕様

ストローク		50 mm～550 mm (50 mmピッチ)		
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	5 kg	10 kg	–
最高加速度	水平	14.72 m/s² (1.5 G)	14.72 m/s² (1.5 G)	–
最大可搬質量	垂直	1 kg	2 kg	4 kg
最高加速度	垂直	14.72 m/s² (1.5 G)	12.68 m/s² (1.3 G)	6.65 m/s² (0.7 G)

■ 搬送質量–加速度/減速度グラフ(目安)





■ 許容オーバーハング量※

AGXS05L-H20

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
2kg	675	501	332
5kg	330	191	131

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
2kg	294	428	626
5kg	87	118	251

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
1kg	728	728

AGXS05L-H10

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
3kg	1208	469	385
6kg	665	227	188
10kg	441	130	108

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
3kg	331	396	1144
6kg	131	155	580
10kg	49	58	315

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
1kg	1298	1298
2kg	636	636

AGXS05L-H5

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
1kg	1555	1555
2kg	762	762
4kg	365	365

※ 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550 mm。

■ 高加減速時の有効ストロークと最高速度

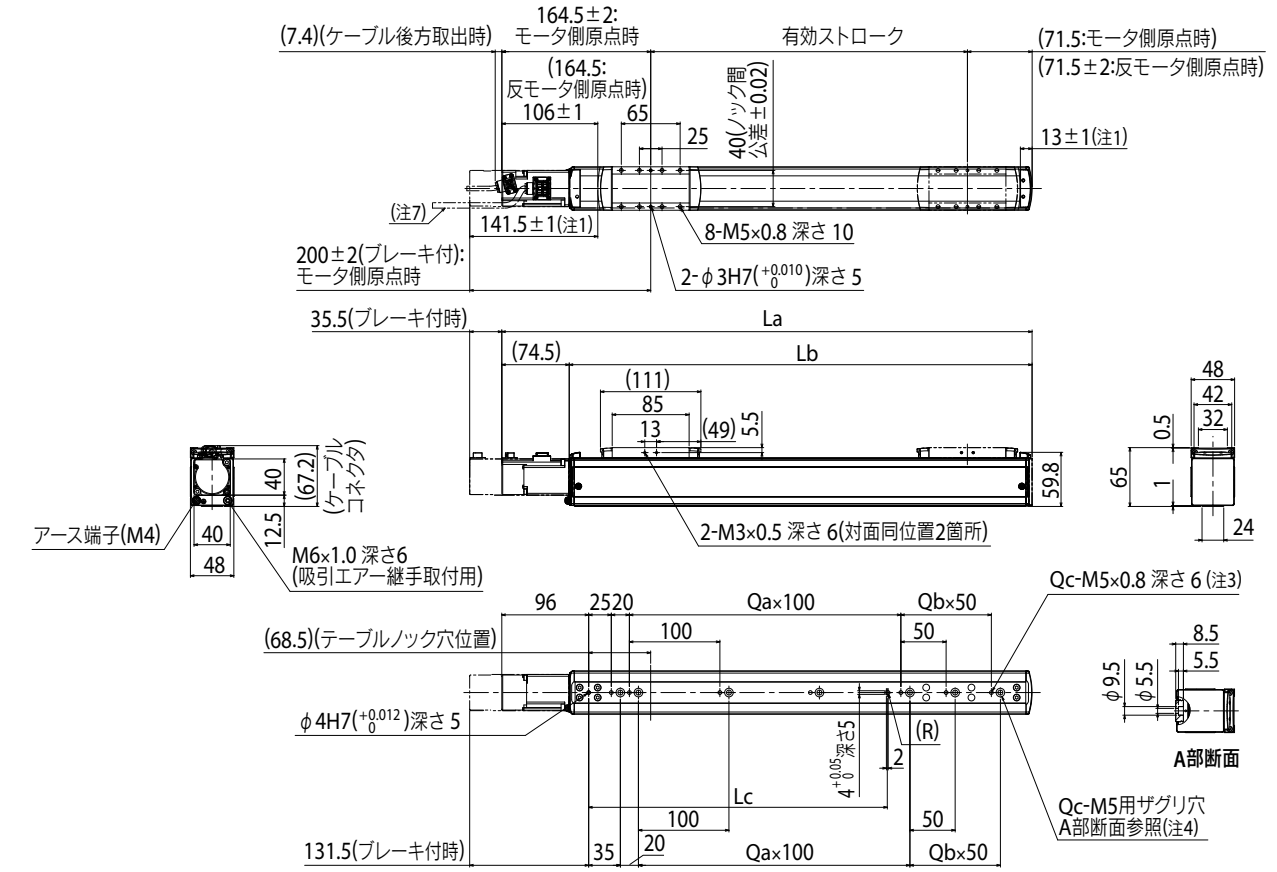
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550
最高速度 (mm/sec)	リード20	1333										
	リード10	666										
	リード5	333										

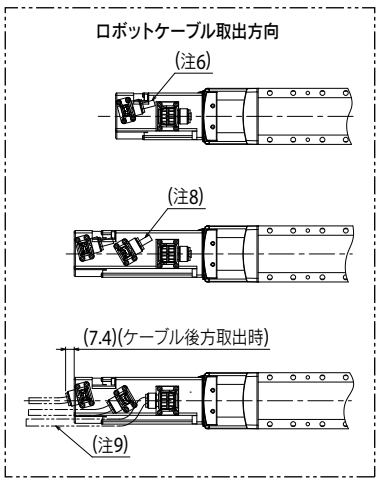
※ 高加減速仕様でご使用の場合、折曲げ仕様のご使用はできません。
※ 高加減速仕様は50～550(50 mmピッチ)でご使用ください。
※ 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。
移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
※ 高加減速仕様でご使用の場合、動作デューティとモータ負荷率を考慮する必要があります。(P.51参照)
※ 加速度/減速度はP.231をご参照ください。

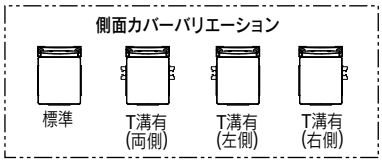
▶サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

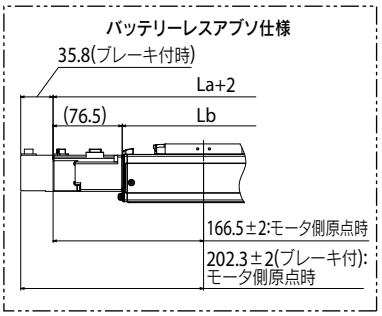
適用コントローラ EP-01 ▶ 276

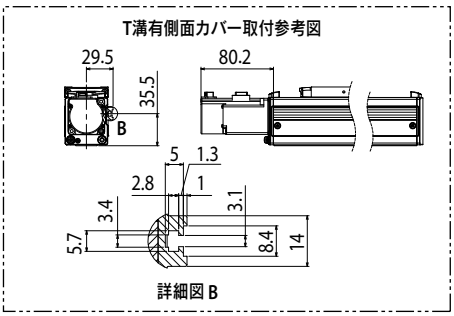
AGXS05L　ストレート（S）









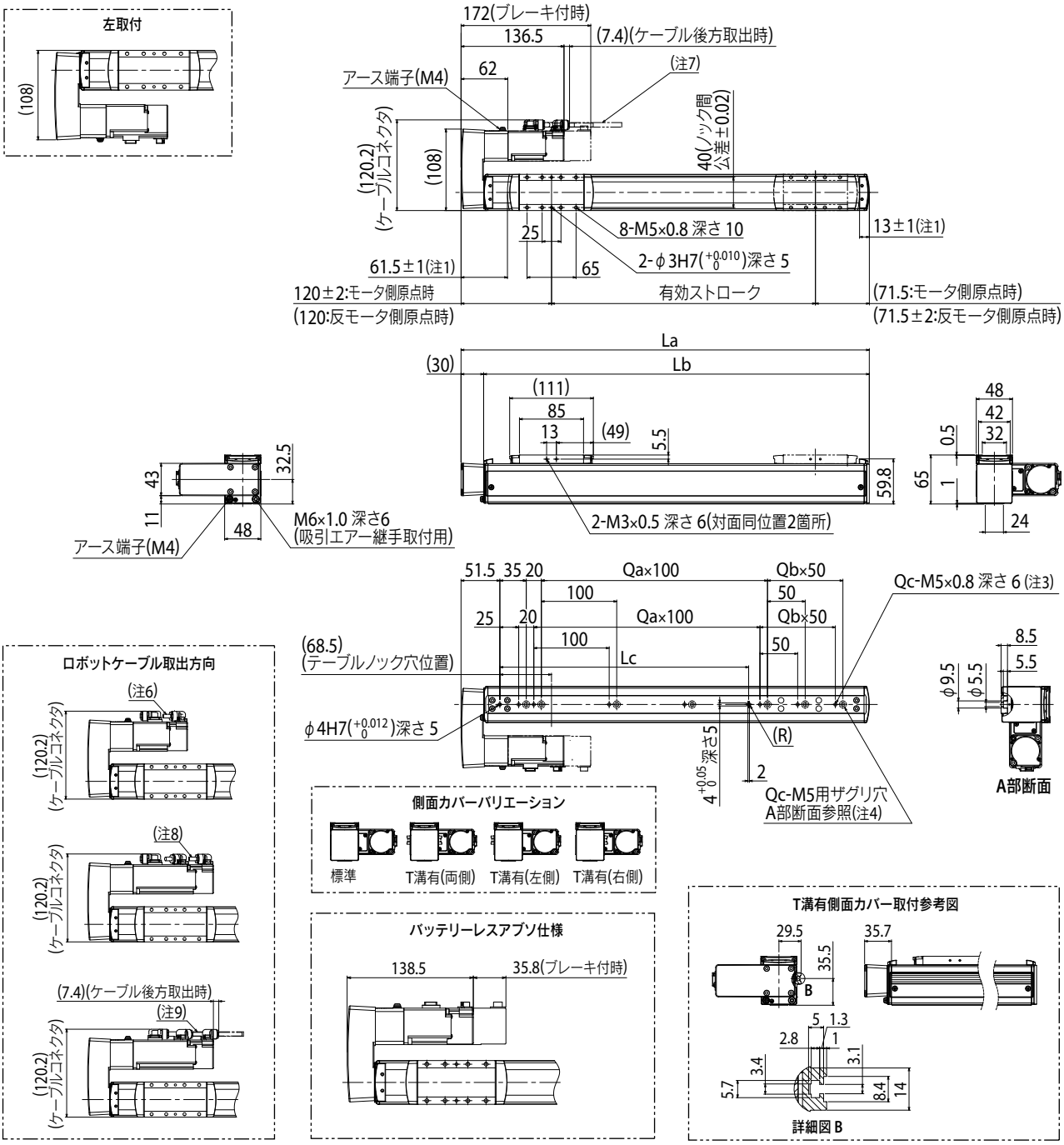


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリュを取外して固定してください。
注4. ザグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを取外して固定してください。
使用する六角穴付ボルト(M5×0.8)は首下長さ15mm以下としてください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. 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。
注11. T溝有側面カバーはセンサ取付用です。
注12. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.270参照)

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		286	336	386	436	486	536	586	636	686	736	786	836	886	936	986	1036
Lb		211.5	261.5	311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5
Lc		130	130	130	130	330	330	330	330	330	330	630	630	630	630	630	630
Qa		1	1	1	1	3	3	3	3	3	3	6	6	6	6	6	6
Qb		0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5
Qc		3	4	5	6	5	6	7	8	9	10	8	9	10	11	12	13
本体質量(kg)注5		1.8	1.9	2.1	2.2	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.5	3.6	3.8	3.9	4.1
最高速度(mm/sec)	リード20	1333												1066	933	800	666
	リード10	666												532	466	400	333
	リード5	333												266	233	200	166
	速度設定	–												80%	70%	60%	50%

適用コントローラ EP-01 ▶ 276

AGXS05L　折曲げ（R/L）



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 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)
注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリュを取外して固定してください。
注4. ザグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを取外して固定してください。
使用する六角穴付ボルト(M5×0.8)は首下長さ15mm以下としてください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. 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。
注11. T溝有側面カバーはセンサ取付用です。
注12. 形状が折曲げ(R、L)の場合は、高加減速仕様の選択はできません。
注13. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.270参照)

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		241.5	291.5	341.5	391.5	4415	491.5	541.5	591.5	641.5	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5
Lb		211.5	261.5	311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5
Lc		130	130	130	130	330	330	330	330	330	330	630	630	630	630	630	630
Qa		1	1	1	1	3	3	3	3	3	3	6	6	6	6	6	6
Qb		0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5
Qc		3	4	5	6	5	6	7	8	9	10	8	9	10	11	12	13
本体質量(kg)注5		2.2	2.3	2.5	2.6	2.8	3.0	3.1	3.3	3.4	3.6	3.7	3.9	4.0	4.2	4.3	4.5
最高速度(mm/sec)	リード20	1333												1066	933	800	666
	リード10	666												532	466	400	333
	リード5	333												266	233	200	166
	速度設定	–												80%	70%	60%	50%

適用コントローラ　EP-01 ▶ 276

AGXS07

Advancedモデル ● 単軸ロボット
● スライダタイプ



注文型式

AGXS07 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - EP-01 - □ - □ - □ - □ - □

本体	加減速仕様	リード指定	形状※1	モータ仕様	側面カバー	ストローク※2	ケーブル長※3	ケーブル取出方向	ポジショナ	ドライバ: モータ容量	規格	回生装置※4	入出力選択	バッテリ※5
	無記入：標準 H：高加減速仕様	30：30 mm 20：20 mm 10：10 mm 5：5 mm	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 BKBL：バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き	無記入：標準 W：T溝有り(両側) R：T溝有り(右側) L：T溝有り(左側)	50～1100 (50 mmピッチ)	R3：3 m R5：5 m R10：10 m	R：モータ後方 F：モータ前方	EP-01	A10：200W以下	無記入 SNI	無記入：なし R：EP-RU付き	EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET ES：EtherCAT NS：NPN CC：CC-Link	B：有り N：なし

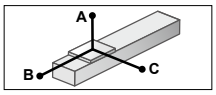
※1. 形状が折曲げ(R、L)の場合は、高加減速仕様の選択はできません。
※2. 高加減速仕様は50～650 (50 mmピッチ)になります。
※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※4. 垂直使用時で500mmストローク以上の場合は回生装置が必要です。
※5. モータ仕様が標準(S、BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。
※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

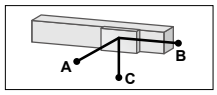
基本仕様

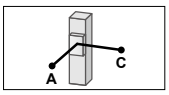
モータ出力 AC		100 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm			
減速機構		研削ボールねじ φ15 (C5級)			
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量	水平	10 kg	25 kg	45 kg	85 kg
	垂直	2 kg	4 kg	8 kg	16 kg
定格推力		56 N	84 N	169 N	339 N
ストローク		50 mm～1100 mm (50 mmピッチ)			
全長	ストレート	ST + 276.5 mm			
	折曲げ	ST + 232 mm			
本体最大断面外形		W 70 mm × H 76.5 mm			
クリーン度※3		ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当			
吸引量エアー※4		30 Nℓ/min～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		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)その時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1000 mm/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。
※ 加速度/減速度はP.232をご参照ください。

許容オーバーハング量※







AGXS07-30

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
2kg	3078	1509	1221
6kg	1191	501	418
10kg	957	317	282

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
2kg	1237	1442	2975
6kg	393	435	1062
10kg	244	251	793

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
1kg	2335	2335
2kg	1158	1158

AGXS07-20

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	1327	370	358
20kg	1136	186	188
25kg	1509	163	173

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	313	304	1164
20kg	131	119	804
25kg	109	97	1010

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
1kg	3416	3416
2kg	1701	1701
4kg	841	841

AGXS07-10

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
15kg	2420	338	372
30kg	1531	160	176
45kg	1181	101	111

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
15kg	306	271	2192
30kg	106	94	1155
45kg	39	34	623

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
3kg	1688	1688
6kg	827	827
8kg	612	612

AGXS07-5

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	2915	172	197
50kg	2535	96	110
85kg	2024	49	56

壁面取付使用時 (単位：mm)

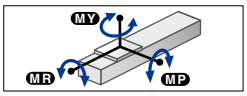
	A	B	C
30kg	122	106	2458
50kg	34	30	1476
85kg	0	0	0

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
6kg	907	907
9kg	591	591
16kg	314	314

※ 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。

静的許容モーメント



(単位：N・m)

MY	MP	MR
138	121	121

適用コントローラ

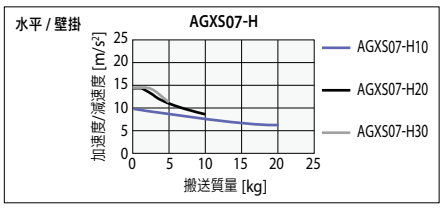
コントローラ	運転方法
EP-01	ポイントトレース/リモートコマンド

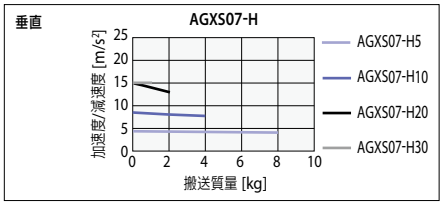
高加減速でご使用の場合(高加減速仕様)

基本仕様

ストローク		50 mm～650 mm (50 mmピッチ)			
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	5 kg	10 kg	20 kg	–
最高加速度		14.72 m/s² (1.5 G)	14.72 m/s² (1.5 G)	9.64 m/s² (1 G)	–
最大可搬質量	垂直	1 kg	2 kg	4 kg	8 kg
最高加速度		14.72 m/s² (1.5 G)	14.72 m/s² (1.5 G)	8.44 m/s² (0.9 G)	4.32 m/s² (0.4 G)

搬送質量–加速度/減速度グラフ(目安)





許容オーバーハング量※

AGXS07-H30

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
2kg	1020	897	608
5kg	461	346	245

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
2kg	579	830	976
5kg	208	279	401

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
1kg	1165	1165

AGXS07-H20

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
3kg	1224	758	640
6kg	684	369	321
10kg	459	214	190

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
3kg	600	692	1175
6kg	274	303	621
10kg	138	147	376

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
1kg	1793	1793
2kg	891	891

AGXS07-H10

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
5kg	2208	622	665
12kg	991	249	266
20kg	637	142	152

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
5kg	603	556	2129
12kg	200	182	890
20kg	83	75	497

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
1kg	3012	3012
2kg	1487	1487
4kg	725	725

※ 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。

AGXS07-H5

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
3kg	1093	1093
5kg	639	639
8kg	384	384

高加減速時の有効ストロークと最高速度

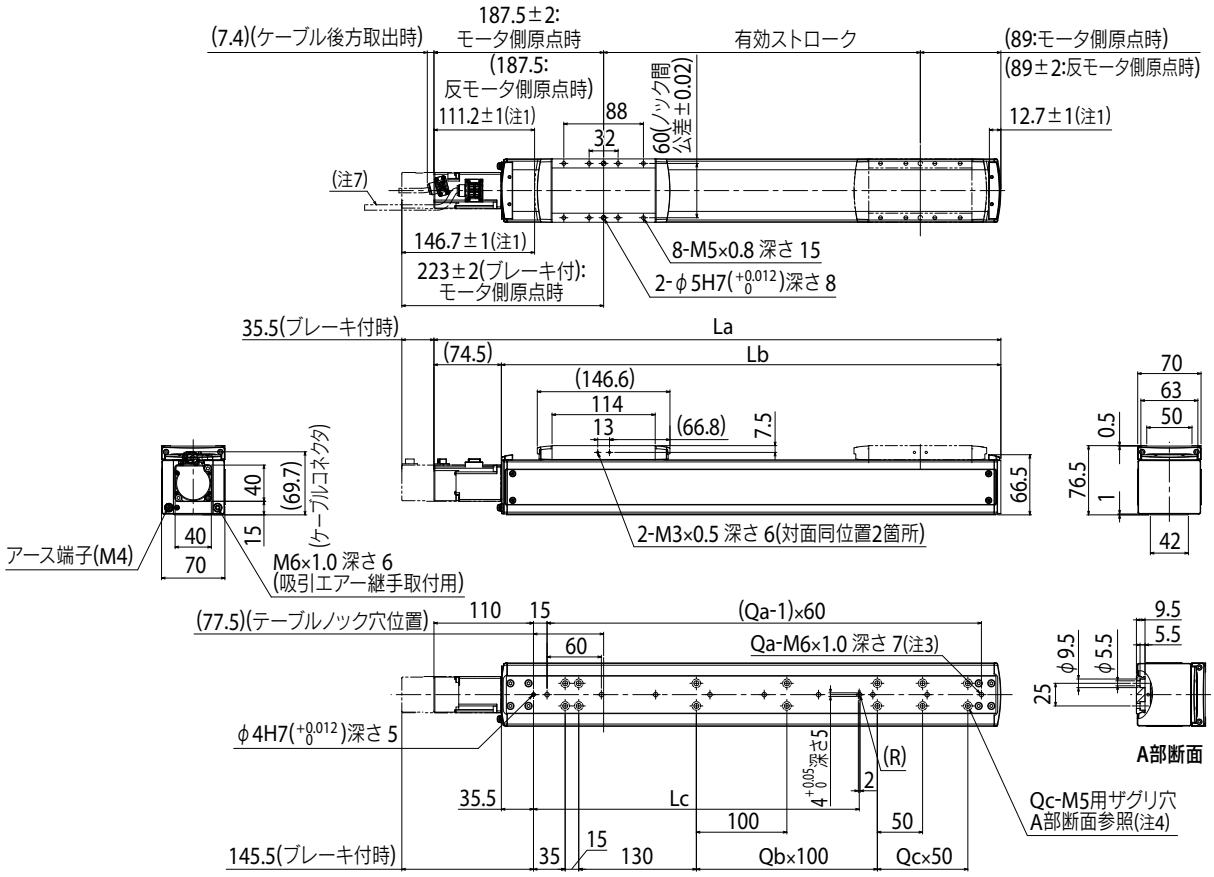
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
最高速度 (mm/sec)	リード30	1800												
	リード20	1200												
	リード10	600												
	リード5	300												

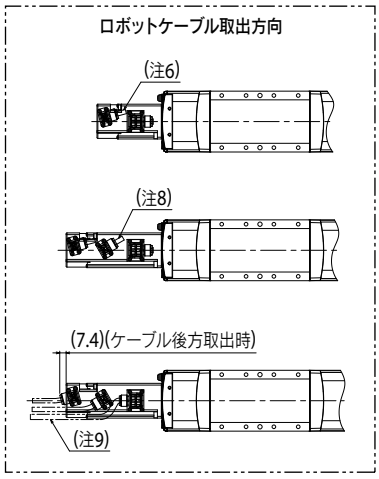
※ 高加減速仕様でご使用の場合、折曲げ仕様のご使用はできません。
※ 高加減速仕様は50～650 (50 mmピッチ)でご使用ください。
※ 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。
移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
※ 高加減速仕様でご使用の場合、動作デューティとモータ負荷率を考慮する必要があります。(P.51参照)
※ 加速度/減速度はP.234をご参照ください。

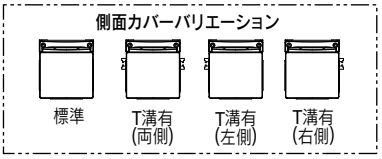
▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

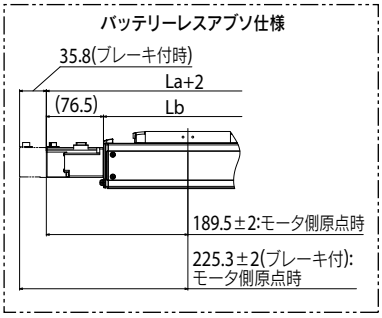
適用コントローラ EP-01 ▶ 276

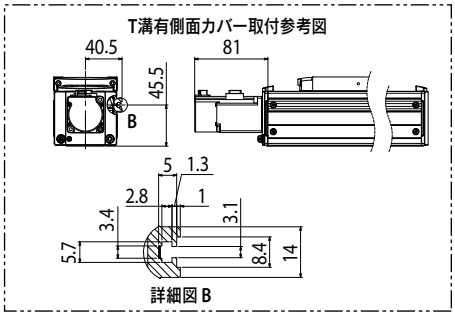
AGXS07　ストレート (S)









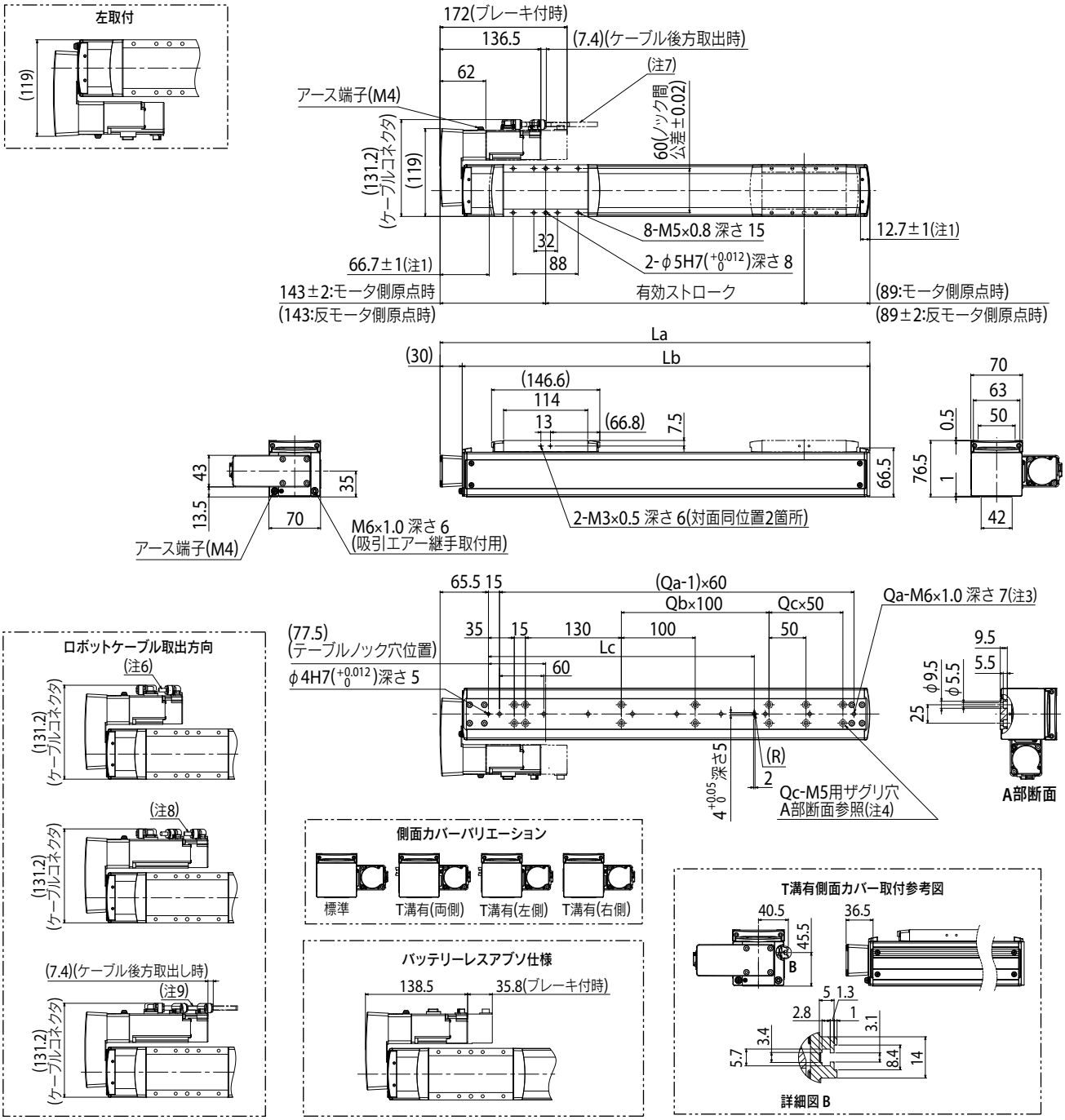


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリュを取外して固定してください。
注4. ザグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを取外して固定してください。
使用する六角穴付ボルト(M5×0.8)は首下長さ15mm以下としてください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. 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。
注11. T溝有側面カバーはセンサ取付用です。
注12. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.270参照)

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
La		326.5	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5	726.5	776.5	826.5	876.5	926.5	976.5	1026.5	1076.5	1126.5	1176.5	1226.5	1276.5	1326.5	1376.5
Lb		252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302
Lc		160	160	160	160	360	360	360	360	360	360	360	360	760	760	760	760	760	760	760	760	760	760
Qa		4	5	5	6	7	8	9	10	10	11	12	13	14	15	15	16	17	18	19	20	20	21
Qb		0	0	0	0	2	2	2	2	2	2	2	2	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
Qc		0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	6	7	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
Qd		6	8	10	12	10	12	14	16	18	20	22	24	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36
本体質量(kg)注5		3.6	3.8	4.1	4.4	4.7	4.9	5.2	5.5	5.7	6.0	6.3	6.6	6.8	7.1	7.4	7.6	7.9	8.2	8.5	8.7	9.0	9.3
最高速度(mm/sec)	リード30	1800														1530	1350	1170	990	900	810	720	630
	リード20	1200														1020	900	780	660	600	540	480	420
	リード10	600														510	450	390	330	300	270	240	210
	リード5	300														255	225	195	165	150	135	120	105
	速度設定	–														85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%

適用コントローラ　EP-01 ▶ 276

AGXS07　折曲げ（R/L）



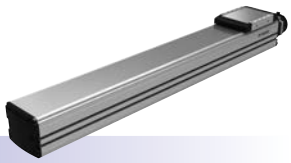
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリュを取外して固定してください。
注4. ザグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを取外して固定してください。
使用する六角穴付ボルト(M5×0.8)は首下長さ15mm以下としてください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. 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。
注11. T溝有側面カバーはセンサ取付用です。
注12. 形状が折曲げ(R、L)の場合は、高加減速仕様の選択はできません。
注13. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.270参照)

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
La		282	332	382	432	482	532	582	632	682	732	782	832	882	932	982	1032	1082	1132	1182	1232	1282	3321
Lb		252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302
Lc		160	160	160	160	360	360	360	360	360	360	360	360	760	760	760	760	760	760	760	760	760	760
Qa		4	5	5	6	7	8	9	10	10	11	12	13	14	15	15	16	17	18	19	20	20	21
Qb		0	0	0	0	2	2	2	2	2	2	2	2	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
Qc		0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	6	7	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
Qd		6	8	10	12	10	12	14	16	18	20	22	24	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36
本体質量(kg)注5		4.0	4.2	4.5	4.8	5.1	5.3	5.6	5.9	6.1	6.4	6.7	7.0	7.2	7.5	7.8	8.0	8.3	8.6	8.9	9.1	9.4	9.7
最高速度(mm/sec)	リード30	1800														1530	1350	1170	990	900	810	720	630
	リード20	1200														1020	900	780	660	600	540	480	420
	リード10	600														510	450	390	330	300	270	240	210
	リード5	300														255	225	195	165	150	135	120	105
	速度設定	–														85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%

適用コントローラ EP-01 ▶ 276

AGXS10

Advancedモデル ● 単軸ロボット
● スライダタイプ



■ 注文型式

AGXS10 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - EP-01 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

本体	加減速仕様	リード指定	形状※1	モータ仕様	ストローク※2	ケーブル長※3	ケーブル取出方向	ポジショナ	ドライバ:モータ容量	規格	回生装置※4	入出力選択	バッテリ※5
	無記入:標準 H:高加減速仕様	30:30 mm 20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm	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 BKBL:バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き	100～1250 (50 mmピッチ)	R3:3 m R5:5 m R10:10 m	R:モータ後方 F:モータ前方	EP-01	A10:200W以下	無記入 SNI	無記入:なし R:EP-RU付き	EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET ES:EtherCAT NS:NPN CC:CC-Link	B:有り N:なし

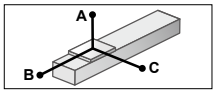
※1. 形状が折曲げ(R、L)の場合は、高加減速仕様の選択はできません。
※2. 高加減速仕様は100～650 (50 mmピッチ)になります。
※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※4. 垂直使用時は回生装置が必要です。
水平使用時でリード10、20、30の300～800mmストロークの場合は回生装置が必要です。
※5. モータ仕様が標準(S、BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。
※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

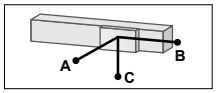
■ 基本仕様

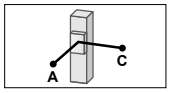
モータ出力 AC		200 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm			
減速機構		研削ボールねじ φ15 (C5級)			
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量	水平	25 kg	40 kg	80 kg	100 kg
	垂直	4 kg	8 kg	20 kg	30 kg
定格推力		113 N	170 N	341 N	683 N
ストローク		100 mm～1250 mm (50 mmピッチ)			
全長	ストレート	ST + 250.5 mm			
	折曲げ	ST + 220.5 mm			
本体最大断面外形		W 100 mm × H 99.5 mm			
クリーン度※3		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当			
吸引量エアー※4		30 Nℓ/min～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		0～40 °C, 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)その時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1000 mm/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。
※ 加速度/減速度はP.235をご参照ください。

■ 許容オーバーハング量※







AGXS10-30

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
10kg	878	537	292
20kg	609	256	146
25kg	608	211	124

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
10kg	271	473	803
20kg	118	192	481
25kg	93	147	454

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
1kg	4135	4135
4kg	985	985

AGXS10-20

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
15kg	1269	451	282
25kg	754	253	158
40kg	466	142	88

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
15kg	252	387	1159
25kg	123	189	629
40kg	51	78	311

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
3kg	2062	2062
6kg	1012	1012
8kg	750	750

AGXS10-10

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
30kg	1794	298	203
50kg	1358	162	111
80kg	1266	86	59

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
30kg	162	234	1623
50kg	68	98	1060
80kg	16	22	552

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
5kg	1926	1926
10kg	931	931
20kg	434	434

AGXS10-5

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
30kg	5605	321	225
50kg	3694	177	124
80kg	2619	95	67
100kg	2224	68	48

壁面取付使用時 (単位:mm)

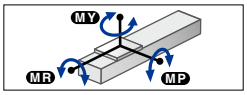
	A	B	C
30kg	181	258	5195
50kg	79	113	3111
80kg	22	31	1557
100kg	0	0	0

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
10kg	1018	1018
20kg	477	477
30kg	296	296

※ 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。

■ 静的許容モーメント



(単位:N・m)

MY	MP	MR
274	274	241

■ 適用コントローラ

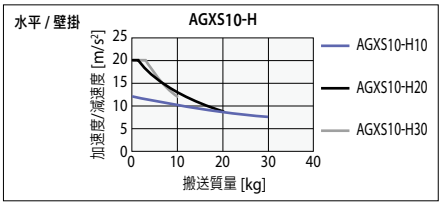
コントローラ	運転方法
EP-01	ポイントトレース/リモートコマンド

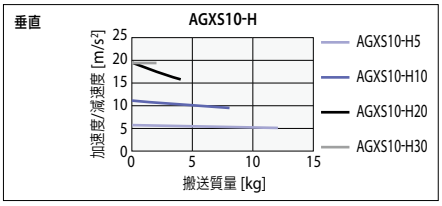
高加減速でご使用の場合(高加減速仕様)

■ 基本仕様

ストローク		100 mm～650 mm (50 mmピッチ)			
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	10 kg	20 kg	30 kg	–
最高加速度	水平	19.62 m/s² (2 G)	19.62 m/s² (2 G)	11.71 m/s² (1.2 G)	–
最大可搬質量	垂直	2 kg	4 kg	8 kg	12 kg
最高加速度	垂直	19.62 m/s² (2 G)	19.62 m/s² (2 G)	10.84 m/s² (1.1 G)	5.53 m/s² (0.6 G)

■ 搬送質量–加速度/減速度グラフ(目安)





■ 許容オーバーハング量※

AGXS10-H30

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
3kg	1041	1117	541
6kg	581	534	266
10kg	384	300	153

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
3kg	521	1046	1009
6kg	241	466	539
10kg	125	235	327

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
1kg	2054	2054
2kg	994	994

AGXS10-H20

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
5kg	1218	844	493
12kg	575	326	193
20kg	375	177	106

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
5kg	464	778	1177
12kg	159	261	516
20kg	70	113	290

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
2kg	1602	1602
4kg	788	788

AGXS10-H10

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
10kg	1851	568	383
20kg	973	263	177
30kg	671	162	109

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
10kg	343	504	1784
20kg	136	199	885
30kg	67	98	552

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
3kg	1849	1849
5kg	1086	1086
8kg	656	656

AGXS10-H5

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
4kg	1550	1550
8kg	743	743
12kg	474	474

※ 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。

■ 高加減速時の有効ストロークと最高速度

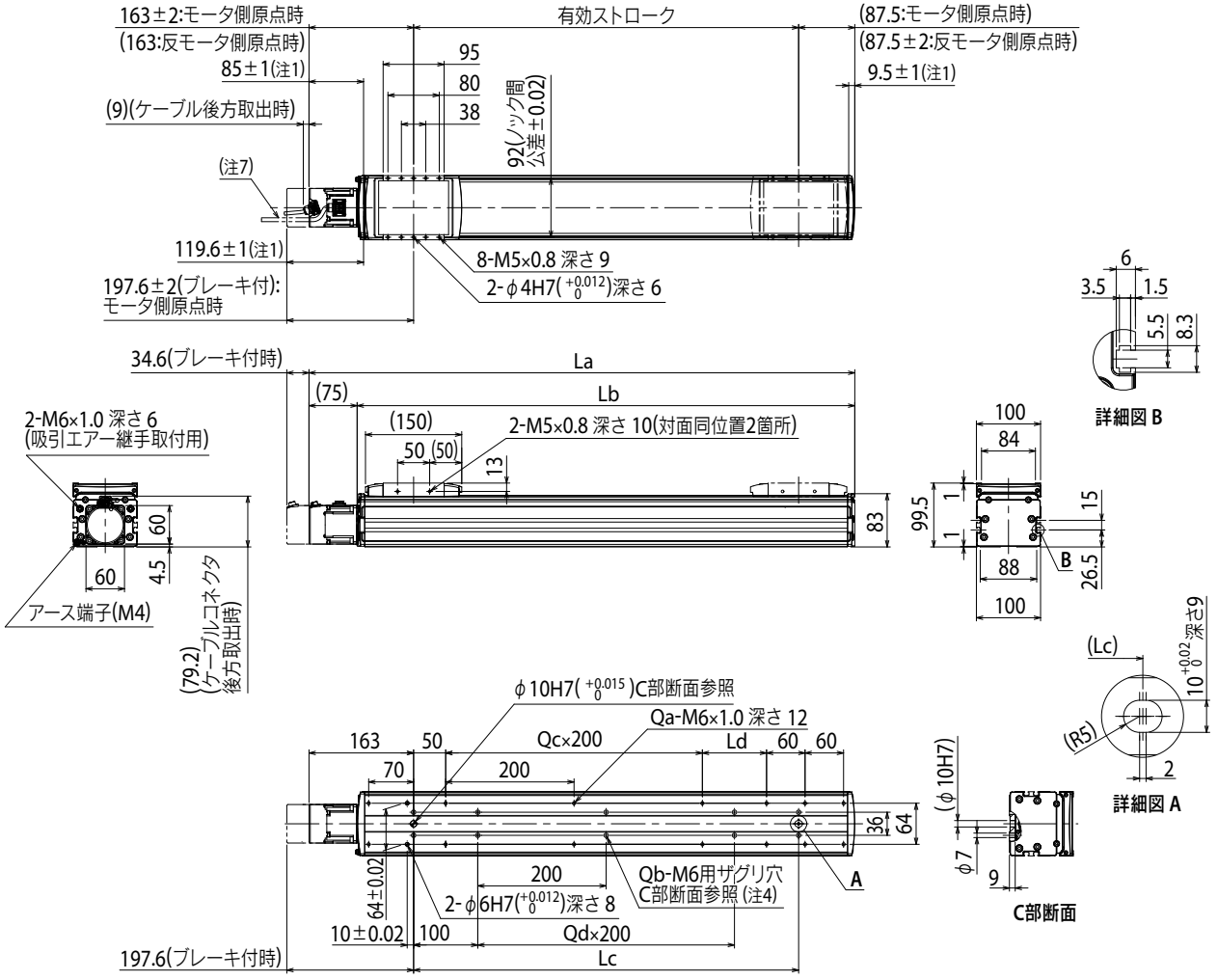
有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
最高速度 (mm/sec)	リード30	1800											
	リード20	1200											
	リード10	600											
	リード5	300											

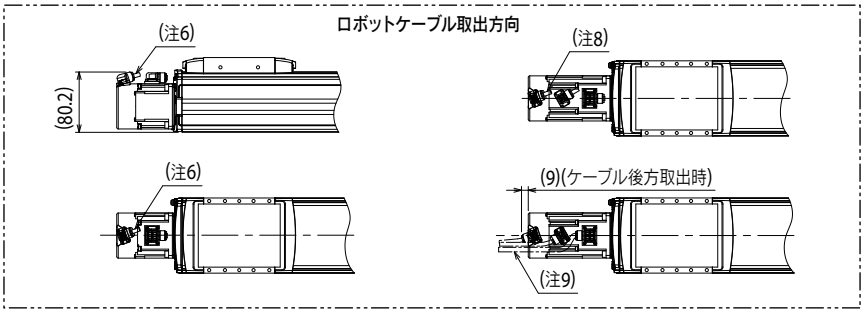
※ 高加減速仕様でご使用の場合、折曲げ仕様のご使用はできません。
※ 高加減速仕様は100～650 (50 mmピッチ)でご使用ください。
※ 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。
移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
※ 高加減速仕様でご使用の場合、動作デューティとモータ負荷率を考慮する必要があります。(P.51参照)
※ 加速度/減速度はP.237をご参照ください。

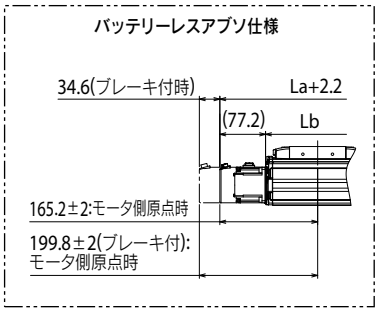
▶サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

適用コントローラ EP-01 ▶ 276

AGXS10　ストレート (S)





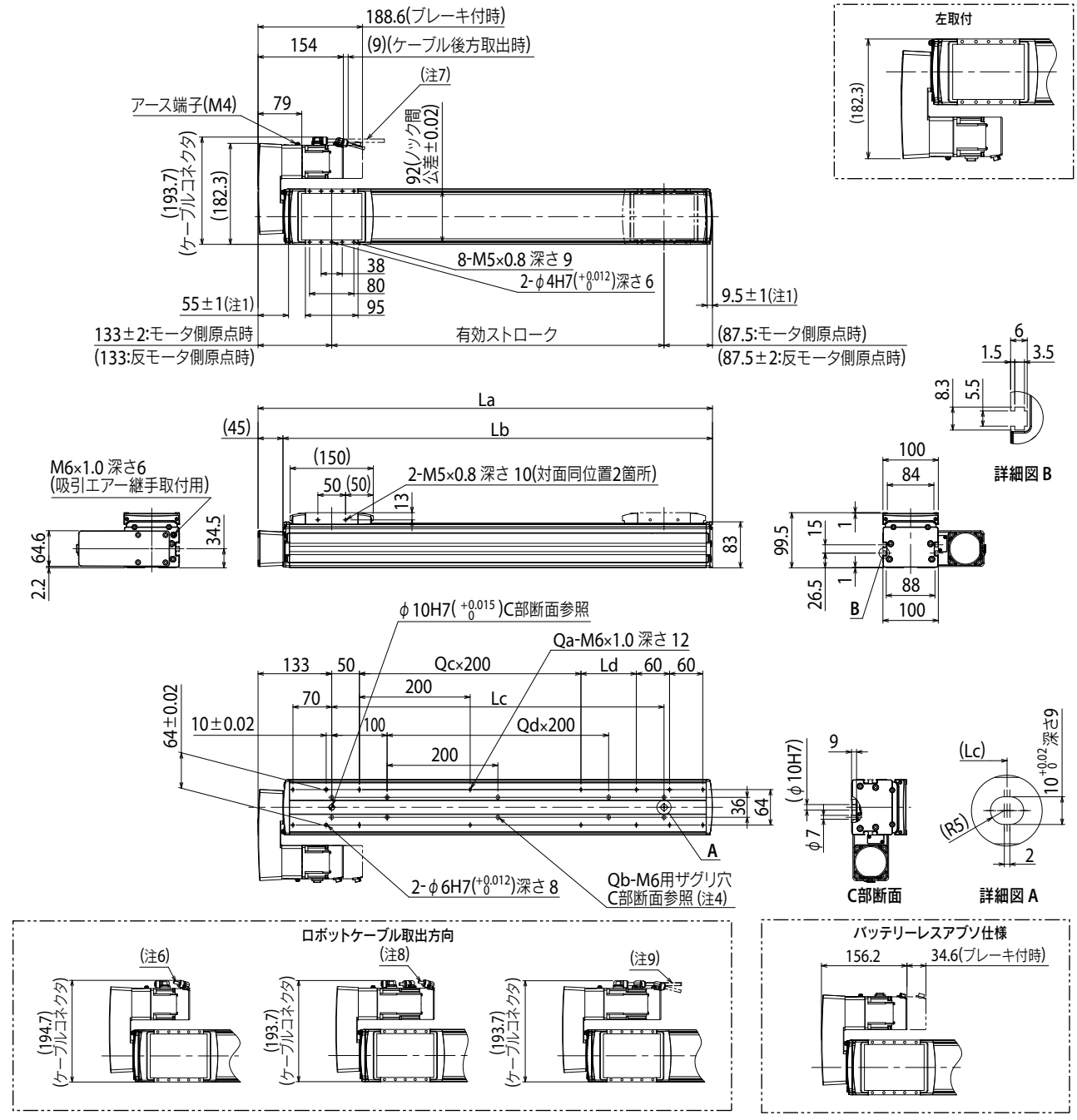


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪20㎜以上≫としてください。
取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪架台の厚さ+10㎜以下≫を推奨します。
注4. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.4kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. 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。
注11. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.270参照)

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		350.5	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5	650.5	700.5	750.5	800.5	850.5	900.5	950.5	1000.5	1050.5	1100.5	1150.5	1200.5	1250.5	1300.5	1350.5	1400.5	1450.5	1500.5
Lb		275.5	325.5	375.5	425.5	475.5	525.5	575.5	625.5	675.5	725.5	775.5	825.5	875.5	925.5	975.5	1025.5	1075.5	1125.5	1175.5	1225.5	1275.5	1325.5	1375.5	1425.5
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		0	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
Qa		8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
Qb		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
Qc		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
Qd		0	0	0	0	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)注5		5.4	5.9	6.4	6.9	7.4	7.9	8.4	8.9	9.4	9.9	10.4	10.9	11.4	11.9	12.4	12.9	13.4	13.9	14.4	14.9	15.4	15.9	16.4	16.9
最高速度 (mm/sec)	リード30	1800													1530	1350	1170	990	900	810	720	630	540		450
	リード20	1200													1020	900	780	660	600	540	480	420	360		300
	リード10	600													510	450	390	330	300	270	240	210	180		150
	リード5	300													255	225	195	165	150	135	120	105	90		75
	速度設定	–													85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%		25%

適用コントローラ EP-01 ▶ 276

AGXS10　折曲げ（R/L）



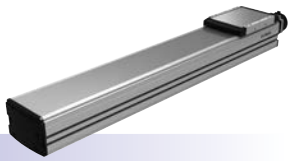
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪20㎜以上≫としてください。
取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪架台の厚さ+10㎜以下≫を推奨します。
注4. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.4kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. 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。
注11. 形状が折曲げ(R、L)の場合は、高加減速仕様の選択はできません。
注12. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.270参照)

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		320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	1020.5	1070.5	1120.5	1170.5	1220.5	1270.5	1320.5	1370.5	1420.5	1470.5
Lb		275.5	325.5	375.5	425.5	475.5	525.5	575.5	625.5	675.5	725.5	775.5	825.5	875.5	925.5	975.5	1025.5	1075.5	1125.5	1175.5	1225.5	1275.5	1325.5	1375.5	1425.5
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		0	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
Qa		8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
Qb		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
Qc		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
Qd		0	0	0	0	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)注5		6.6	7.1	7.6	8.1	8.6	9.1	9.6	10.1	10.6	11.1	11.6	12.1	12.6	13.1	13.6	14.1	14.6	15.1	15.6	16.1	16.6	17.1	17.6	18.1
最高速度(mm/sec)	リード30	1800													1530	1350	1170	990	900	810	720	630	540		450
	リード20	1200													1020	900	780	660	600	540	480	420	360		300
	リード10	600													510	450	390	330	300	270	240	210	180		150
	リード5	300													255	225	195	165	150	135	120	105	90		75
	速度設定	–													85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%		25%

適用コントローラ　EP-01 ▶ 276

AGXS12

Advancedモデル　単軸ロボット
スライダタイプ



注文型式

AGXS12 - [ ] [ ] [ ] [ ] - [ ] [ ] [ ] - EP-01 - [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

本体	加減速仕様	リード指定	形状※1	モータ仕様	ストローク※2	ケーブル長※3	ケーブル取出方向	ポジショナ	ドライバ:モータ容量	規格	回生装置※4	入出力選択	バッテリ※5
	無記入：標準 H：高加減速仕様	30：30 mm 20：20 mm 10：10 mm 5：5 mm	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 BKBL：バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き	100～1250 (50 mmピッチ)	R3：3 m R5：5 m R10：10 m	R：モータ後方 F：モータ前方	EP-01	A30: 400W/750W	無記入 SNI	無記入：なし R：EP-RU付き	EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC：CC-Link	B：有り N：なし

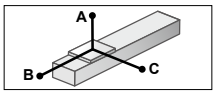
※1. 形状が折曲げ(R、L)の場合は、高加減速仕様の選択はできません。
※2. 高加減速仕様は100～650 (50 mmピッチ)になります。
※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※4. 垂直/水平使用時で400mmストローク以上の場合は回生装置が必要です。
※5. モータ仕様が標準(S、BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。
※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

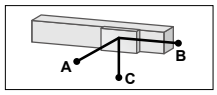
基本仕様

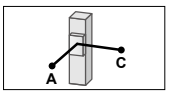
モータ出力 AC		400 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		研削ボールねじ φ15 (C5級)		
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量	水平	35 kg	50 kg	95 kg	115 kg
	垂直	8 kg	15 kg	25 kg	45 kg
定格推力		225 N	339 N	678 N	1360 N
ストローク		100 mm～1250 mm (50 mmピッチ)			
全長	ストレート	ST + 302.5 mm			
	折曲げ	ST + 256.5 mm			
本体最大断面外形		W 125 mm × H 101 mm			
クリーン度※3		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当			
吸引量エアー※4		30 Nℓ/min～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		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)その時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1000 mm/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。
※ 加速度/減速度はP.239をご参照ください。

許容オーバーハング量※







AGXS12-30

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	1796	1074	637
20kg	1300	531	332
35kg	1341	334	227

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	631	1009	1720
20kg	316	466	1171
35kg	197	269	1130

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
3kg	2642	2642
6kg	1289	1289
8kg	951	951

AGXS12-20

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
15kg	2231	904	613
30kg	1290	428	293
50kg	882	237	164

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
15kg	591	839	2141
30kg	260	363	1167
50kg	126	172	710

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
5kg	2424	2424
10kg	1207	1207
15kg	803	803

AGXS12-10

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	3109	607	456
50kg	2421	345	260
80kg	2417	198	150
95kg	2559	159	121

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	413	542	2978
50kg	215	280	2208
80kg	103	133	1927
95kg	73	95	1830

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
10kg	1862	1862
15kg	1221	1221
25kg	708	708

AGXS12-5

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	11079	653	504
50kg	7434	373	288
80kg	5458	215	166
115kg	4364	136	105

壁面取付使用時 (単位：mm)

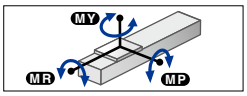
	A	B	C
30kg	456	588	10692
50kg	239	308	6935
80kg	117	150	4713
115kg	55	71	3221

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
15kg	1332	1332
30kg	634	634
45kg	402	402

※ 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。

静的許容モーメント



(単位：N・m)

MY	MP	MR
334	334	294

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

高加減速でご使用の場合(高加減速仕様)

基本仕様

ストローク		100 mm～650 mm (50 mmピッチ)			
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	20 kg	30 kg	40 kg	–
最高加速度		19.62 m/s² (2 G)	19.62 m/s² (2 G)	19.62 m/s² (2 G)	–
最大可搬質量	垂直	4 kg	8 kg	16 kg	24 kg
最高加速度		19.62 m/s² (2 G)	19.62 m/s² (2 G)	19.62 m/s² (2 G)	9.85 m/s² (1 G)

許容オーバーハング量※

AGXS12-H30

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
5kg	1216	1297	669
12kg	461	506	252
20kg	316	280	147

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
5kg	648	1224	1183
12kg	226	436	427
20kg	117	213	266

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
2kg	1984	1984
4kg	960	960

AGXS12-H20

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	999	807	489
20kg	521	378	231
30kg	382	234	146

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	458	740	966
20kg	196	311	479
30kg	109	168	325

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
3kg	2031	2031
5kg	1193	1193
8kg	722	722

AGXS12-H10

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
15kg	1668	737	535
25kg	1060	423	308
40kg	709	246	180

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
15kg	491	672	1628
25kg	263	358	1012
40kg	134	181	644

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
5kg	2071	2071
10kg	1011	1011
16kg	612	612

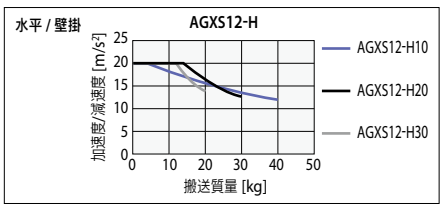
AGXS12-H5

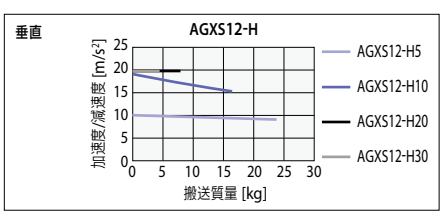
垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
8kg	1487	1487
16kg	712	712
24kg	454	454

※ 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。

搬送質量–加速度/減速度グラフ(目安)





高加減速時の有効ストロークと最高速度

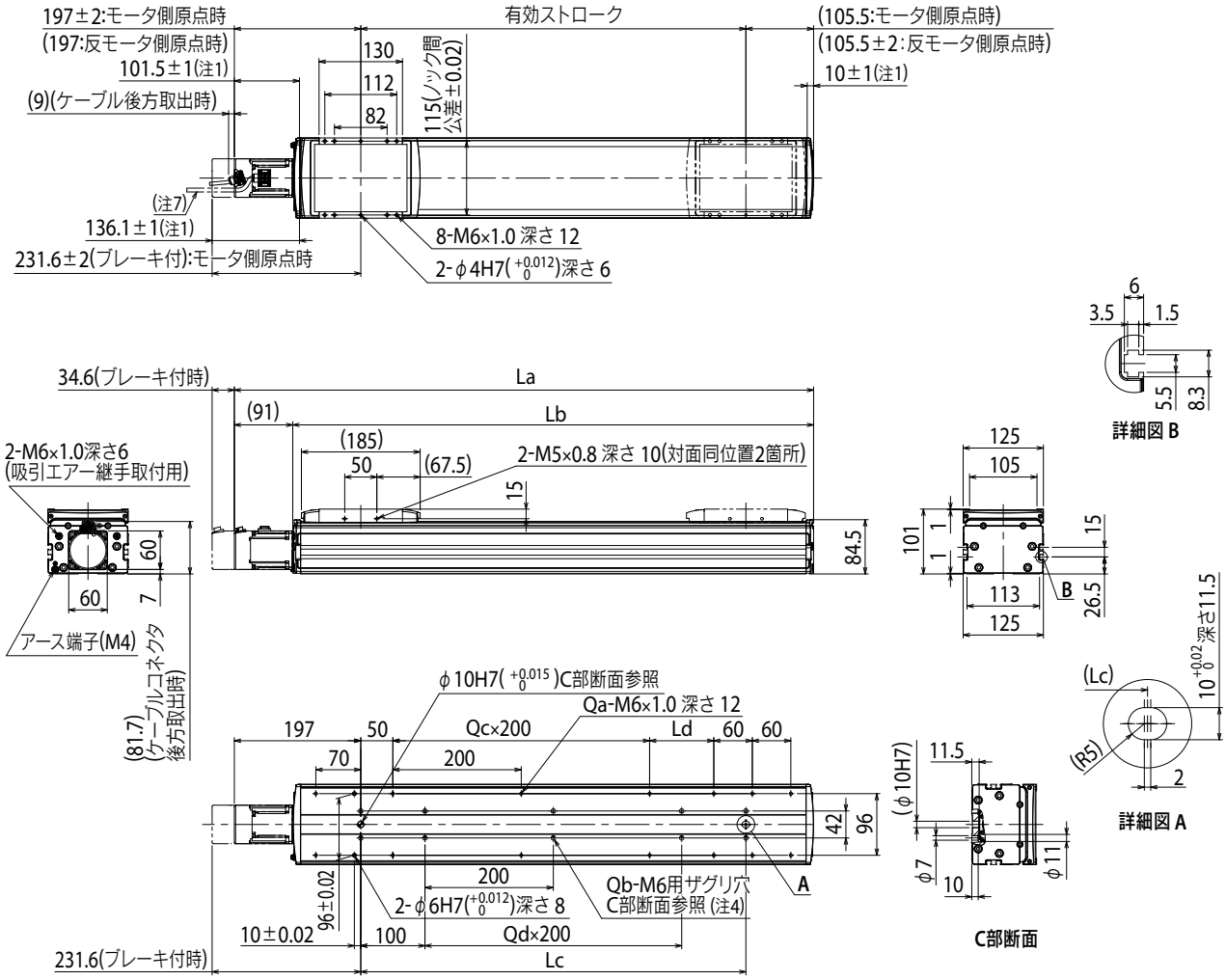
有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
最高速度 (mm/sec)	リード30	1800											
	リード20	1200											
	リード10	600											
	リード5	300											

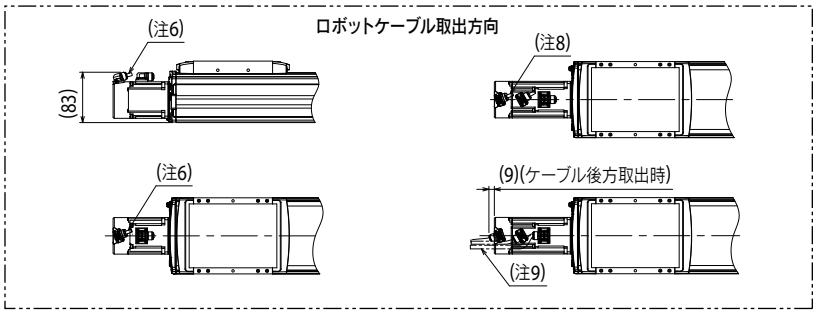
※ 高加減速仕様でご使用の場合、折曲げ仕様のご使用はできません。
※ 高加減速仕様は100～650 (50 mmピッチ)でご使用ください。
※ 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。
移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
※ 高加減速仕様でご使用の場合、動作デューティとモータ負荷率を考慮する必要があります。(P.51参照)
※ 加速度/減速度はP.241をご参照ください。

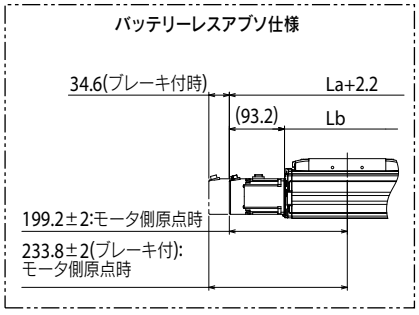
▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

適用コントローラ EP-01 ▶ 276

AGXS12　ストレート (S)





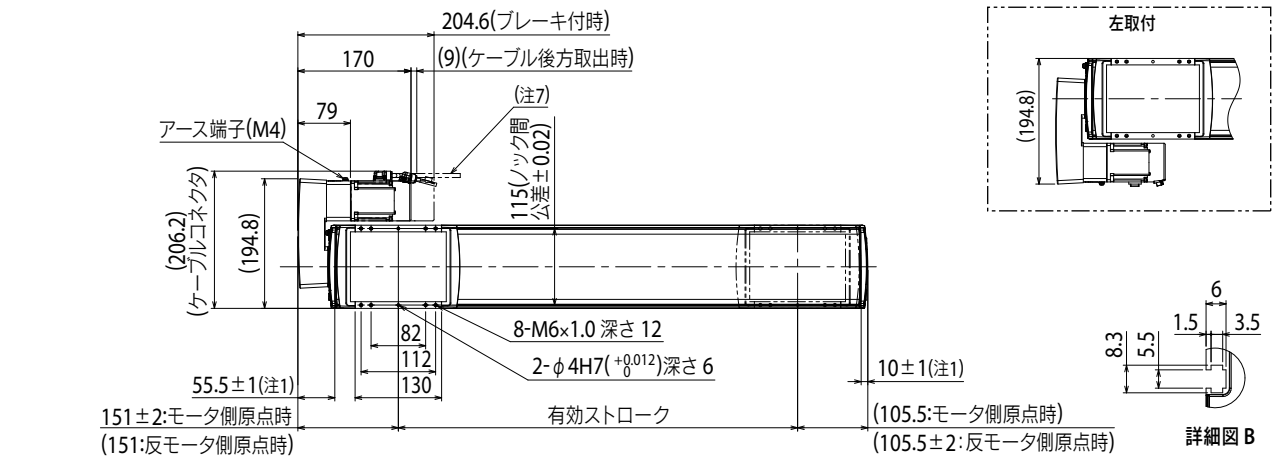


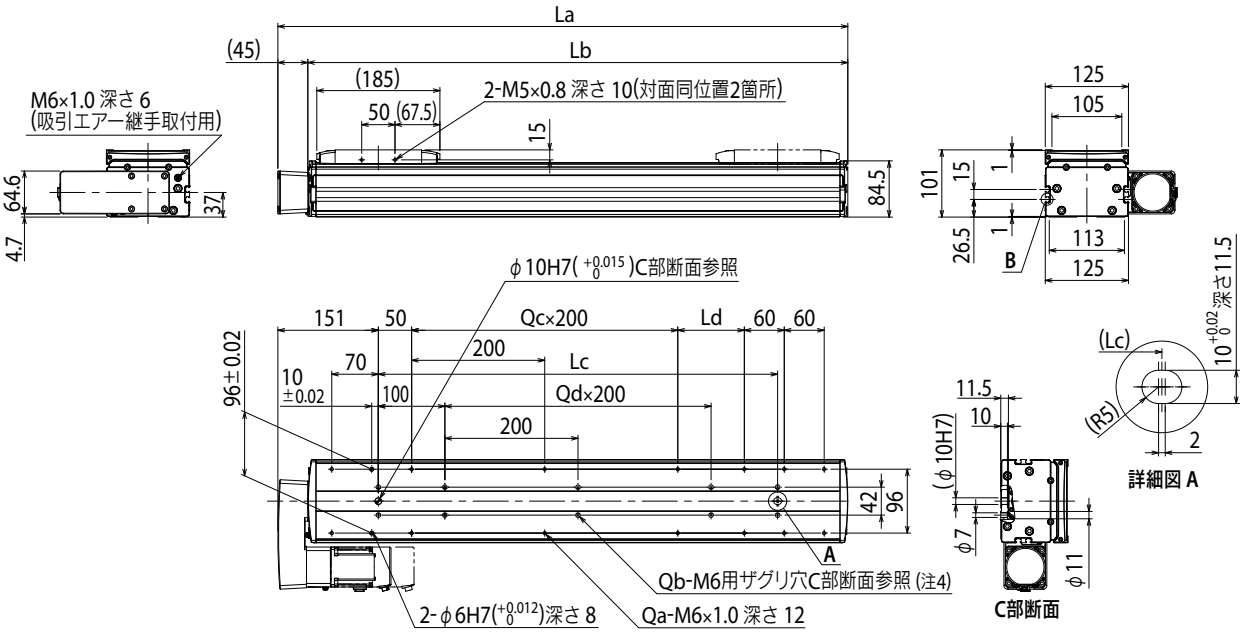
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪20mm以上≫としてください。
取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪架台の厚さ+10mm以下≫を推奨します。
注4. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.4kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. 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。
注11. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.270参照)

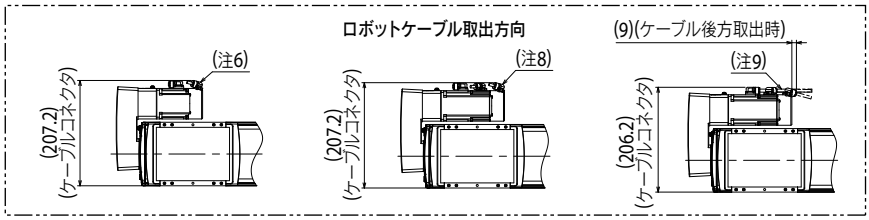
有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La		402.5	452.5	502.5	552.5	602.5	652.5	702.5	752.5	802.5	852.5	902.5	952.5	1002.5	1052.5	1102.5	1152.5	1202.5	1252.5	1302.5	1352.5	1402.5	1452.5	1502.5	1552.5
Lb		311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	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
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		0	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
Qa		8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
Qb		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
Qc		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
Qd		0	0	0	0	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)注5		7.6	8.2	8.9	9.6	10.2	10.9	11.6	12.3	12.9	13.6	14.3	15.0	15.6	16.3	17.0	17.6	18.3	19.0	19.7	20.3	21.0	21.7	22.4	23.0
最高速度(mm/sec)	リード30	1800													1530	1350	1170	990	900	810	720	630	540		450
	リード20	1200													1020	900	780	660	600	540	480	420	360		300
	リード10	600													510	450	390	330	300	270	240	210	180		150
	リード5	300													255	225	195	165	150	135	120	105	90		75
	速度設定	–													85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%		25%

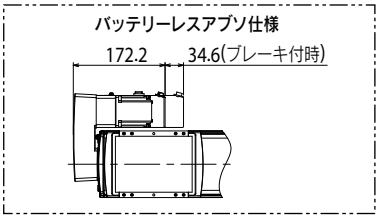
適用コントローラ　EP-01 ▶ 276

AGXS12　折曲げ（R/L）









注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 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)
注3. 取付ザグリ穴(C部断面)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≪20㎜以上≫としてください。
取付タップ穴仕様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≪架台の厚さ+10㎜以下≫を推奨します。
注4. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
注5. 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。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. 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。
注11. 形状が折曲げ(R、L)の場合は、高加減速仕様の選択はできません。
注12. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.270参照)

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		356.5	406.5	456.5	506.5	556.5	605.5	656.5	706.5	756.5	806.5	856.5	906.5	956.5	1006.5	1056.5	1106.5	1156.5	1206.5	1256.5	1306.5	1356.5	1406.5	1456.5	1506.5
Lb		311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	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
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		0	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
Qa		8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
Qb		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
Qc		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
Qd		0	0	0	0	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)※5		8.8	9.4	10.1	10.8	11.4	12.1	12.8	13.5	14.1	14.8	15.5	16.2	16.8	17.5	18.2	18.8	19.5	20.2	20.9	21.5	22.2	22.9	23.6	24.2
最高速度(mm/sec)	リード30	1800													1530	1350	1170	990	900	810	720	630	540		450
	リード20	1200													1020	900	780	660	600	540	480	420	360		300
	リード10	600													510	450	390	330	300	270	240	210	180		150
	リード5	300													255	225	195	165	150	135	120	105	90		75
	速度設定	–													85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%		25%

適用コントローラ EP-01 ▶ 276

AGXS16

Advancedモデル　単軸ロボット
スライダタイプ



注文型式

AGXS16 -								EP-01						
本体	加減速仕様	リード指定	形状※1	モータ仕様	ストローク※2	ケーブル長※3	ケーブル取出方向	ポジショナ	ドライバ: モータ容量	規格	回生装置※4	入出力選択	バッテリ※5
	無記入：標準 H：高加減速仕様	40：40 mm 20：20 mm 10：10 mm	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 BKBL：バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き	100～1450 (50 mmピッチ)	R3：3 m R5：5 m R10：10 m	R：モータ後方 F：モータ前方	EP-01	A30: 400W/750W	無記入 SNI	無記入：なし R：EP-RU付き	EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET ES：EtherCAT NS：NPN CC：CC-Link	B：有り N：なし

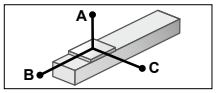
※1. 形状が折曲げ(R、L)の場合は、高加減速仕様の選択はできません。
※2. 高加減速仕様は100～800 (50 mmピッチ)になります。
※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※4. 垂直使用時は回生装置が必要です。
水平使用時でリード20の400～850mmストローク及びリード40の600～950mmストロークの場合は回生装置が必要です。
※5. モータ仕様が標準(S、BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。
※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

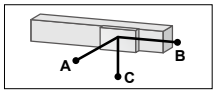
基本仕様

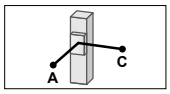
モータ出力 AC		750 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		研削ボールねじ φ20 (C5級)		
ボールネジリード		40 mm	20 mm	10 mm
最高速度※2		2400 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
最大可搬質量	水平	45 kg	95 kg	130 kg
	垂直	12 kg	28 kg	55 kg
定格推力		320 N	640 N	1280 N
ストローク		100 mm～1450 mm (50 mmピッチ)		
全長	ストレート	ST + 344.8 mm		
	折曲げ	ST + 294.5 mm		
本体最大断面外形		W 160 mm × H 130 mm		
クリーン度※3		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当		
吸引量エアー※4		30 Nℓ/min～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		0～40 °C, 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800mm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)その時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1000 mm/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。
※ 加速度/減速度はP.243をご参照ください。

許容オーバーハング量※







AGXS16-40

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
15kg	2876	1866	1253
30kg	2385	997	776
45kg	2339	720	604

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
15kg	1273	1802	2797
30kg	782	935	2263
45kg	598	658	2174

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
3kg	6605	6605
6kg	3699	3699
12kg	2827	2827

AGXS16-20

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	3862	1255	1106
50kg	2568	733	652
80kg	1798	440	394
95kg	1579	362	325

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	1102	1192	3742
50kg	630	671	2422
80kg	360	377	1612
95kg	288	300	1373

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
10kg	3404	3404
20kg	1740	1740
28kg	1504	1504

AGXS16-10

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
50kg	6253	1026	1024
80kg	4447	623	624
100kg	3957	489	490
130kg	3786	365	367

壁面取付使用時 (単位：mm)

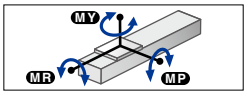
	A	B	C
50kg	980	964	6089
80kg	573	561	4240
100kg	437	426	3706
130kg	312	302	3422

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
15kg	3434	3434
30kg	1684	1684
55kg	889	889

※ 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。

静的許容モーメント



(単位：N・m)

MY	MP	MR
706	706	620

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

高加減速でご使用の場合(高加減速仕様)

基本仕様

ストローク		100 mm～800 mm (50 mmピッチ)		
ボールネジリード		40 mm	20 mm	10 mm
最大可搬質量	水平	30 kg	60 kg	–
最高加速度	水平	19.62 m/s² (2 G)	19.84 m/s² (2 G)	–
最大可搬質量	垂直	8 kg	16 kg	32 kg
最高加速度	垂直	19.62 m/s² (2 G)	18.43 m/s² (1.9 G)	11.17 m/s² (1.1 G)

許容オーバーハング量※

AGXS16-H40

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	1271	1669	836
20kg	725	803	429
30kg	534	514	287

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	816	1585	1240
20kg	404	725	683
30kg	259	441	480

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
3kg	2904	2904
5kg	1710	1710
8kg	1038	1038

AGXS16-H20

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
20kg	1722	1123	875
40kg	952	535	428
60kg	682	339	276

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
20kg	842	1056	1679
40kg	388	470	895
60kg	232	275	611

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
5kg	3473	3473
10kg	1723	1723
16kg	1064	1064

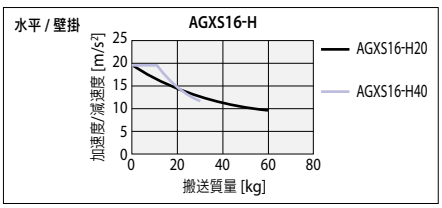
AGXS16-H10

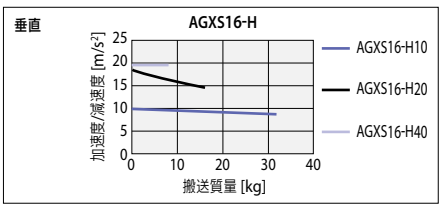
垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
10kg	2951	2951
20kg	1438	1438
32kg	870	870

※ 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。

搬送質量–加速度/減速度グラフ(目安)





高加減速時の有効ストロークと最高速度

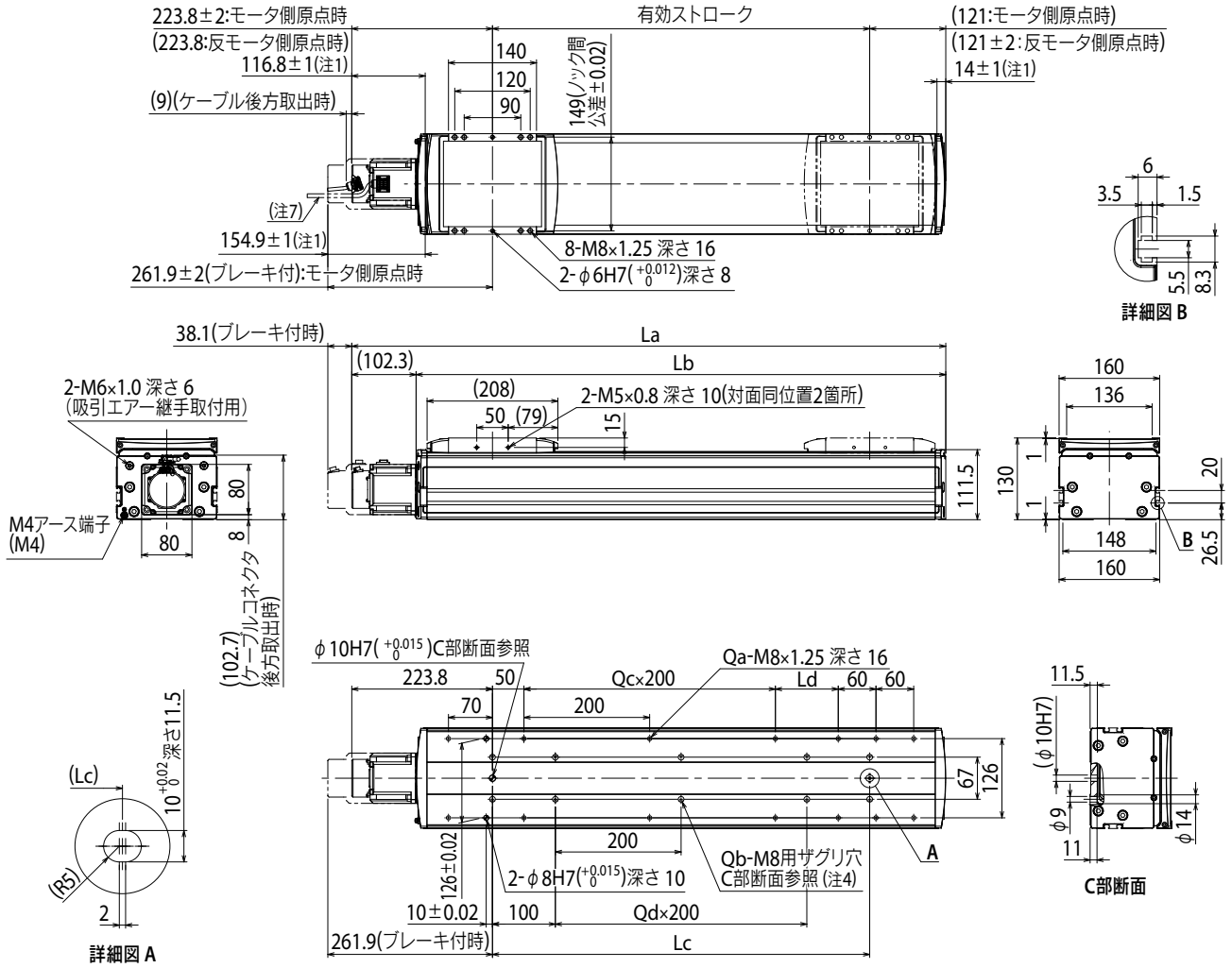
有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
最高速度 (mm/sec)	リード40	2400														
	リード20	1200														
	リード10	600														

※ 高加減速仕様でご使用の場合、折曲げ仕様のご使用はできません。
※ 高加減速仕様は100～800 (50 mmピッチ)でご使用ください。
※ 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。
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。
※ 高加減速仕様でご使用の場合、動作デューティとモータ負荷率を考慮する必要があります。(P.51参照)
※ 加速度/減速度はP.245をご参照ください。

▶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 ▶ 276

AGXS16　ストレート (S)

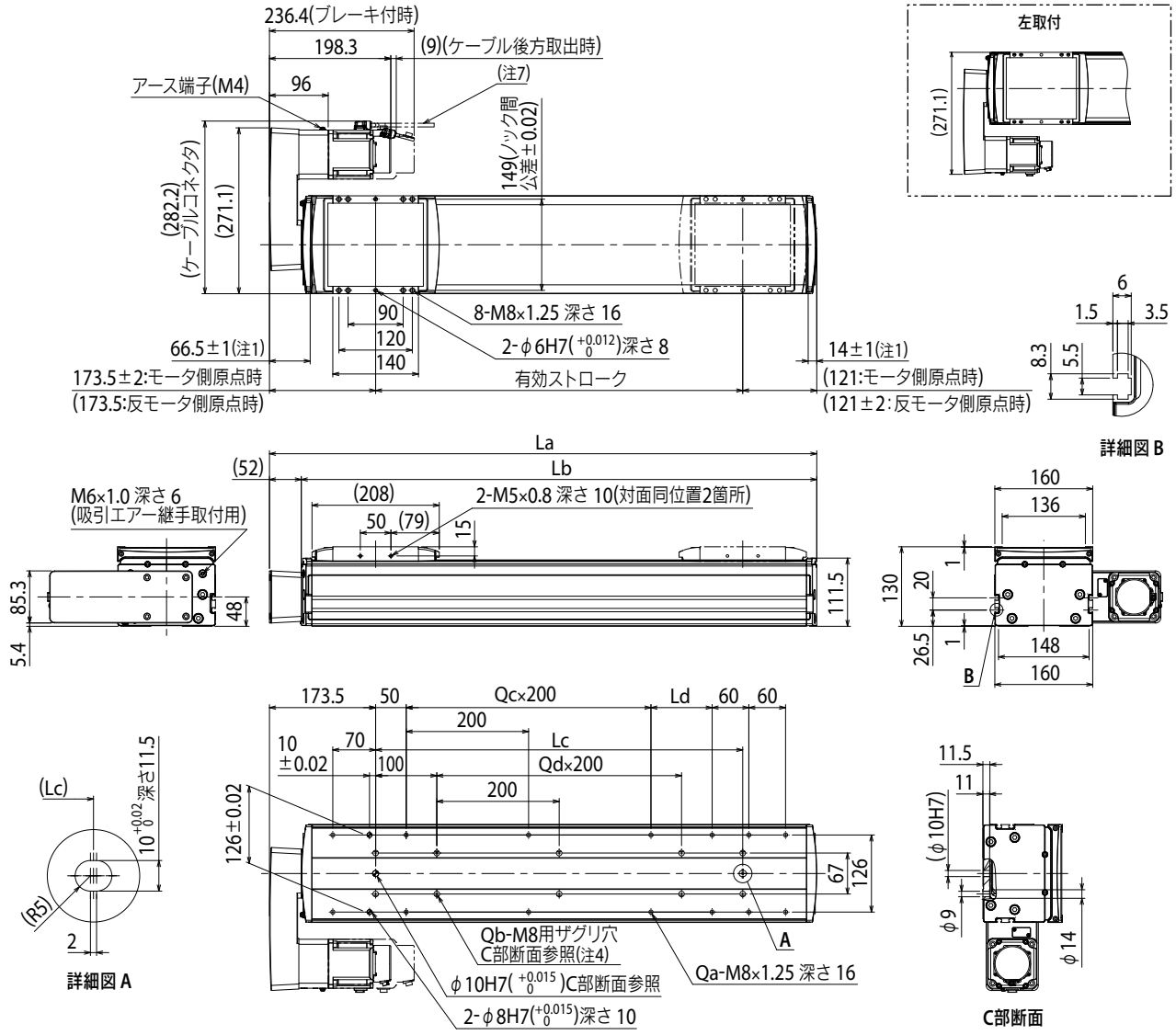


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ≪25㎜以上≫としてください。
取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ≪架台の厚さ+15㎜以下≫を推奨します。
注4. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.9kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. 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。
注11. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.270参照)

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	1300	1350	1400	1450
La		444.8	494.8	544.8	594.8	644.8	694.8	744.8	794.8	844.8	894.8	944.8	994.8	1044.8	1094.8	1144.8	1194.8	1244.8	1294.8	1344.8	1394.8	1444.8	1494.8	1544.8	1594.8	1644.8	1694.8	1744.8	1794.8
Lb		342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5	1192.5	1242.5	1292.5	1342.5	1392.5	1442.5	1492.5	1542.5	1592.5	1642.5	1692.5
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	1300	1350	1400	1450
Ld		0	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
Qa		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
Qb		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
Qc		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
Qd		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
本体質量(Kg)注5		13.6	14.6	15.6	16.6	17.6	18.5	19.5	20.5	21.5	22.5	23.4	24.4	25.4	26.4	27.4	28.4	29.3	30.3	31.3	32.3	33.3	34.3	35.2	36.2	37.2	38.2	39.2	40.1
最高速度 (mm/sec)	リード40	2400															2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960		840	720		600
	リード20	1200															1080	960	840	720	660	600	540	480		420	360		300
	リード10	600															540	480	420	360	330	300	270	240		210	180		150
	速度設定	–															90%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%		35%	30%		25%

適用コントローラ EP-01 ▶ 276

AGXS16　折曲げ（R/L）



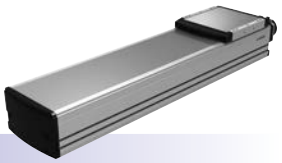
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ≪25㎜以上≫としてください。
取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ≪架台の厚さ+15㎜以下≫を推奨します。
注4. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.9kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. 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。
注11. 形状が折曲げ(R、L)の場合は、高加減速仕様の選択はできません。
注12. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.270参照)

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	1300	1350	1400	1450
La		394.5	444.5	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	1494.5	1544.5	1594.5	1644.5	1694.5	1744.5
Lb		342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5	1192.5	1242.5	1292.5	1342.5	1392.5	1442.5	1492.5	1542.5	1592.5	1642.5	1692.5
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	1300	1350	1400	1450
Ld		0	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
Qa		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
Qb		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
Qc		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
Qd		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
本体質量(Kg)注5		16.3	17.3	18.3	19.3	20.3	21.2	22.2	23.2	24.2	25.2	26.1	27.1	28.1	29.1	30.1	31.1	32.0	33.0	34.0	35.0	36.0	37.0	37.9	38.9	39.9	40.9	41.9	42.8
最高速度(mm/sec)	リード40	2400															2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960		840	720		600
	リード20	1200															1080	960	840	720	660	600	540	480		420	360		300
	リード10	600															540	480	420	360	330	300	270	240		210	180		150
	速度設定	–															90%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%		35%	30%		25%

適用コントローラ　EP-01 ▶ 276

AGXS20

Advancedモデル ● 単軸ロボット
● スライダタイプ



■ 注文型式

AGXS20 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - **EP-01** - □ - □ - □ - □ - □

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	規格	回生装置※2	入出力選択	バッテリ※3
	40:40 mm 20:20 mm 10:10 mm	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 BKBL:バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き	100～1450 (50 mmピッチ)	R3:3 m R5:5 m R10:10 m	R:モータ後方 F:モータ前方	EP-01	A30: 400W/750W	無記入 SNI	無記入: なし R: EP-RU付き	EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC:CC-Link	B:有り N:なし

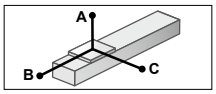
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. 垂直使用時は回生装置が必要です。
水平使用時でリード20の400～850mmストローク及びリード40の600～950mmストロークの場合は回生装置が必要です。
※3. モータ仕様が標準(S,BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。
※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

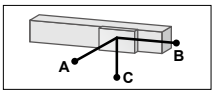
■ 基本仕様

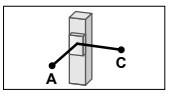
モータ出力 AC		750 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		研削ボールねじφ20(C5級)		
ボールネジリード		40 mm	20 mm	10 mm
最高速度※2		2400 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
最大可搬質量	水平	65 kg	130 kg	160 kg
	垂直	15 kg	35 kg	65 kg
定格推力		320 N	640 N	1280 N
ストローク		100 mm～1450 mm(50 mmピッチ)		
全長	ストレート	ST + 390.8 mm		
	折曲げ	ST + 340.5 mm		
本体最大断面外形		W 200 mm × H 140 mm		
クリーン度※3		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当		
吸引量エアー※4		30 Nℓ/min～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		0～40 °C, 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800mm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)
その時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1000 mm/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。
※ 加速度/減速度はP.246 をご参照ください。

■ 許容オーバーハング量※







AGXS20-40

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
20kg	5318	2821	2096
40kg	4836	1609	1369
65kg	4824	1088	1001

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
20kg	2171	2751	5211
40kg	1417	1539	4667
65kg	1013	1018	4575

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
5kg	8187	8187
10kg	5203	5203
15kg	4810	4810

AGXS20-20

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
50kg	5436	1493	1377
80kg	4417	911	854
100kg	4592	756	727
130kg	4338	596	584

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
50kg	1390	1423	5265
80kg	849	841	4153
100kg	708	686	4253
130kg	550	526	3933

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
20kg	3436	3436
30kg	2600	2600
35kg	3073	3073

AGXS20-10

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
40kg	22519	2607	2713
80kg	16716	1274	1331
120kg	14066	830	868
160kg	12284	608	637

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
40kg	2704	2537	22210
80kg	1293	1204	16141
120kg	818	760	13223
160kg	580	538	11190

垂直使用時 (単位:mm)

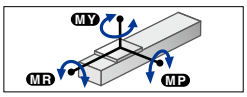
	A	C
20kg	5157	5157
40kg	2553	2553
65kg	1600	1600

※ 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。

■ 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

■ 静的許容モーメント



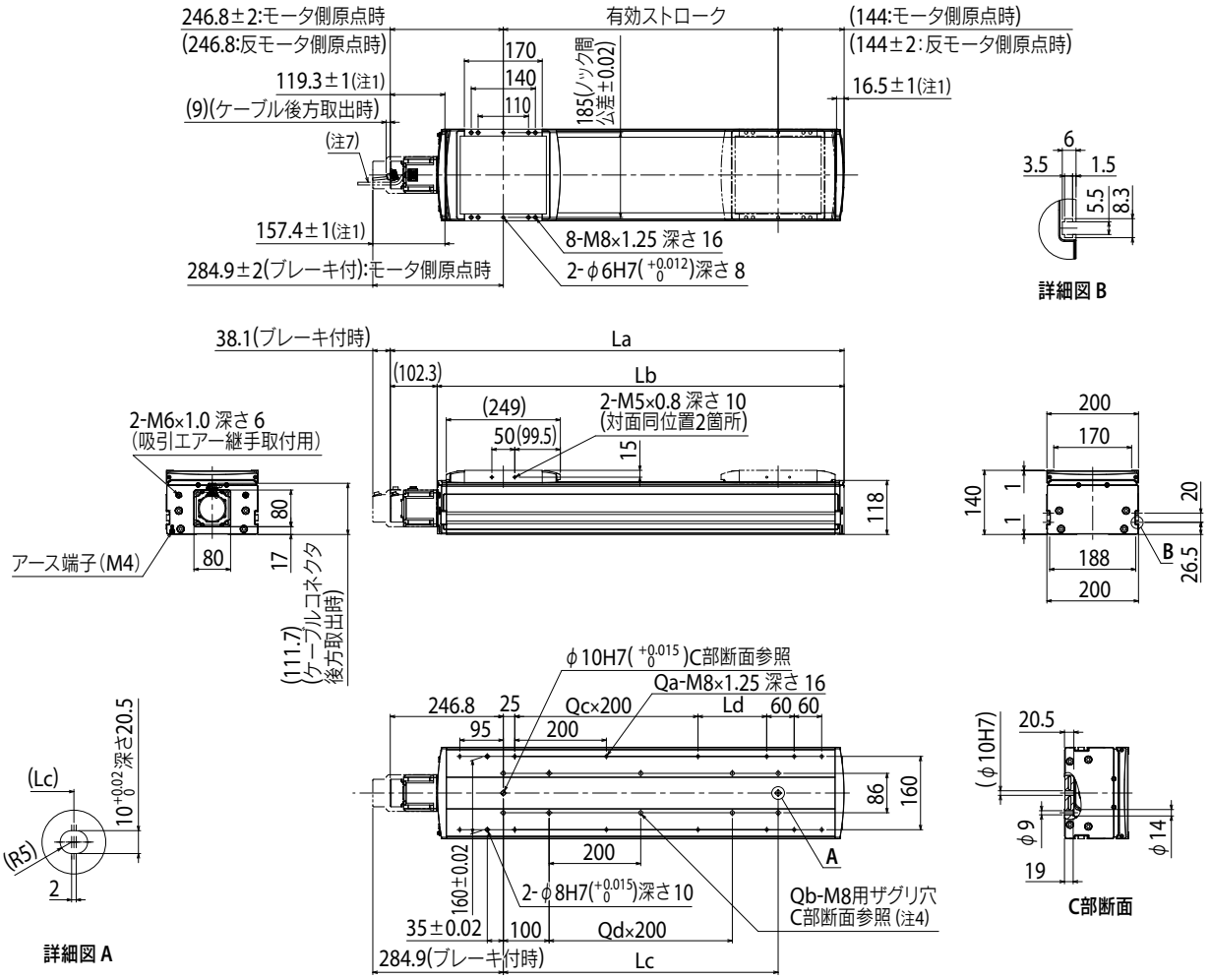
(単位:N・m)

MY	MP	MR
1423	1423	1251

▶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 ▶ 276

AGXS20　ストレート (S)

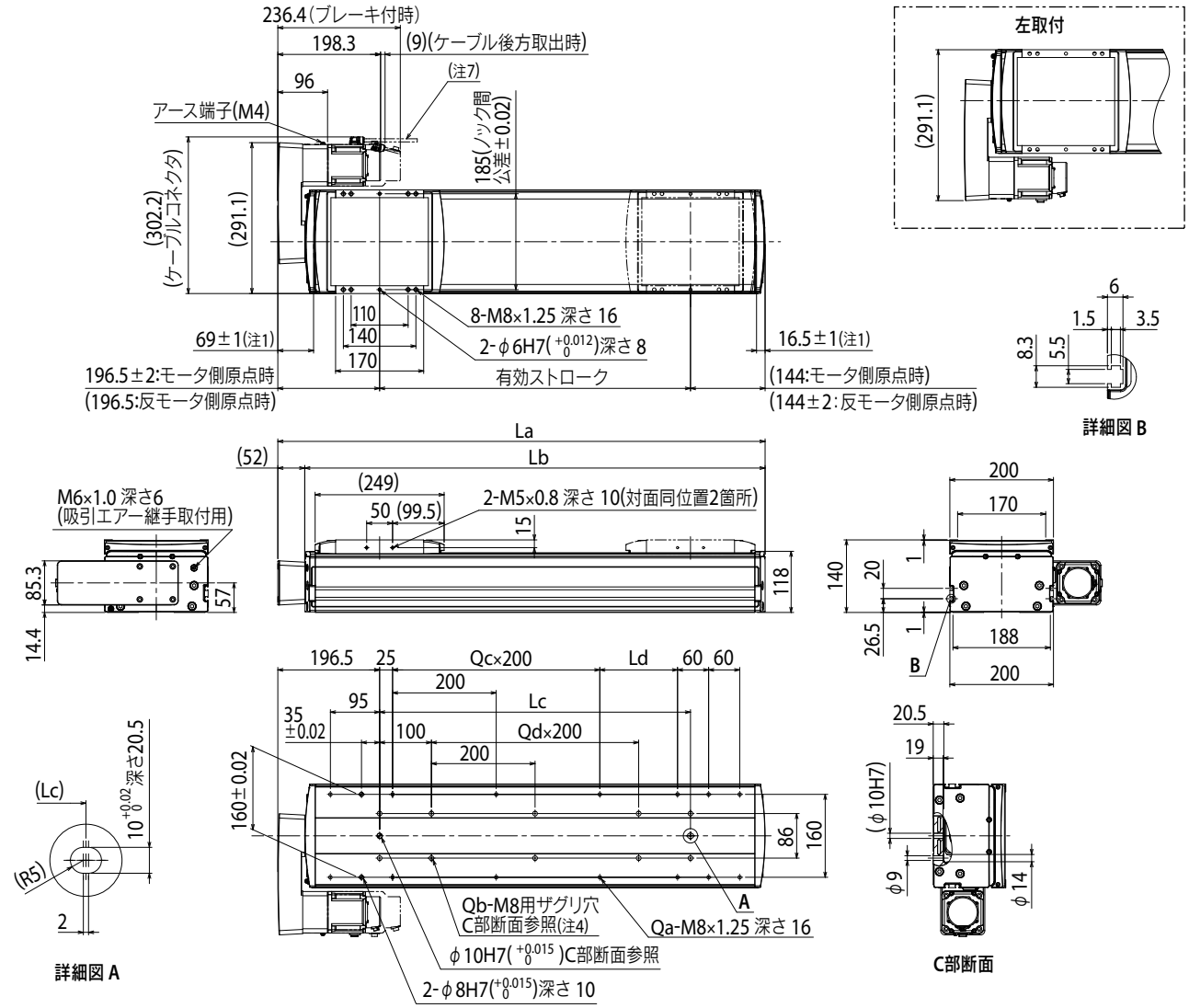


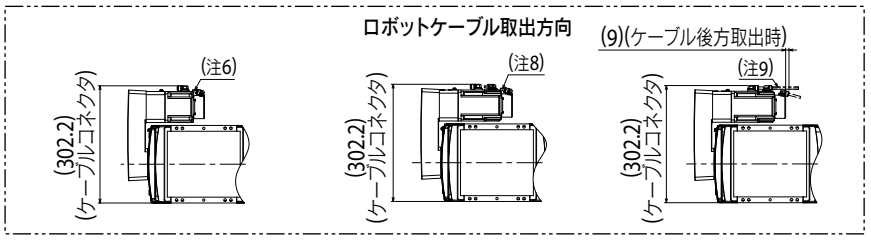
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ≪25㎜以上≫としてください。
取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ≪架台の厚さ+15㎜以下≫を推奨します。
注4. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より1.1kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. 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。
注11. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.270参照)

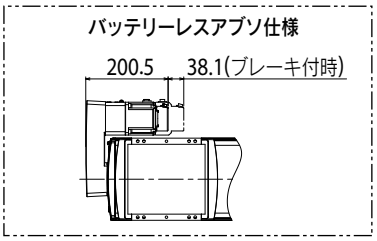
有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
La		490.8	540.8	590.8	640.8	690.8	740.8	790.8	840.8	890.8	940.8	990.8	1040.8	1090.8	1140.8	1190.8	1240.8	1290.8	1340.8	1390.8	1440.8	1490.8	1540.8	1590.8	1640.8	1690.8	1740.8	1790.8	1840.8
Lb		388.5	438.5	488.5	538.5	588.5	638.5	688.5	738.5	788.5	838.5	888.5	938.5	988.5	1038.5	1088.5	1138.5	1188.5	1238.5	1288.5	1338.5	1388.5	1438.5	1488.5	1538.5	1588.5	1638.5	1688.5	1738.5
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	1300	1350	1400	1450
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
Qa		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
Qb		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
Qc		0	0	0	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
Qd		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
本体質量(Kg)注5		19.1	20.4	21.7	23.0	24.3	25.6	26.9	28.2	29.5	30.7	32.0	33.3	34.6	35.9	37.2	38.5	39.8	41.1	42.3	43.6	44.9	46.2	47.5	48.8	50.1	51.4	52.7	53.9
最高速度 (mm/sec)	リード40	2400															2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960		840	720		600
	リード20	1200															1080	960	840	720	660	600	540	480		420	360		300
	リード10	600															540	480	420	360	330	300	270	240		210	180		150
	速度設定	–															90%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%		35%	30%		25%

適用コントローラ　EP-01 ▶ 276

AGXS20　折曲げ（R/L）







注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 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)
注3. 取付ザグリ穴(C部断面)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≪25㎜以上≫としてください。
取付タップ穴仕様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+15㎜以下≫を推奨します。
注4. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
注5. 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1.1kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. 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。
注11. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.270参照)

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	1300	1350	1400	1450
La		440.5	490.5	540.5	590.5	640.5	690.5	740.5	790.5	840.5	890.5	940.5	990.5	1040.5	1090.5	1140.5	1190.5	1240.5	1290.5	1340.5	1390.5	1440.5	1490.5	1540.5	1590.5	1640.5	1690.5	1740.5	1790.5
Lb		388.5	438.5	488.5	538.5	588.5	638.5	688.5	738.5	788.5	838.5	888.5	938.5	988.5	1038.5	1088.5	1138.5	1188.5	1238.5	1288.5	1338.5	1388.5	1438.5	1488.5	1538.5	1588.5	1638.5	1688.5	1738.5
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	1300	1350	1400	1450
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
Qa		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
Qb		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
Qc		0	0	0	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
Qd		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
本体質量(Kg)注5		21.8	23.1	24.4	25.7	27.0	28.3	29.6	30.9	32.2	33.4	34.7	36.0	37.3	38.6	39.9	41.2	42.5	43.8	45.0	46.3	47.6	48.9	50.2	51.5	52.8	54.1	55.4	56.6
最高速度(mm/sec)	リード40	2400															2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960		840	720		600
	リード20	1200															1080	960	840	720	660	600	540	480		420	360		300
	リード10	600															540	480	420	360	330	300	270	240		210	180		150
	速度設定	–															90%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%		35%	30%		25%

適用コントローラ EP-01 ▶ 276

動作デューティとモータ負荷率

■高加減速仕様の場合

使用可能な動作デューティは搬送質量や加速度の動作条件によって変化しますので確認してご使用ください。
動作デューティ比と連続運転可能な時間の関係のグラフは目安としてください。
グラフに記載のない機種については標準と同様、動作デューティ50%以内を目安としてご検討ください。

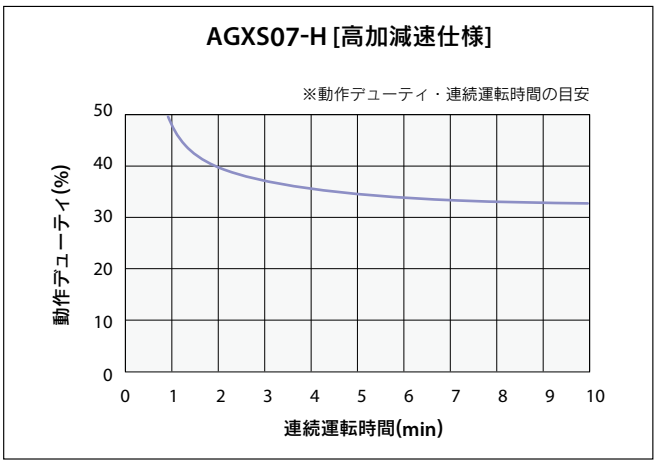
実際の動作にはバラつきがあります。
コントローラのモータ負荷率を確認しながら動作条件を調整してください。
ロボットの動作デューティが高いと“オーバーロード”などのエラーが発生することがあります。
そのような場合は、モータ負荷率を下げるために、加減速を落とすか、休止時間を増やすなどをしてください。

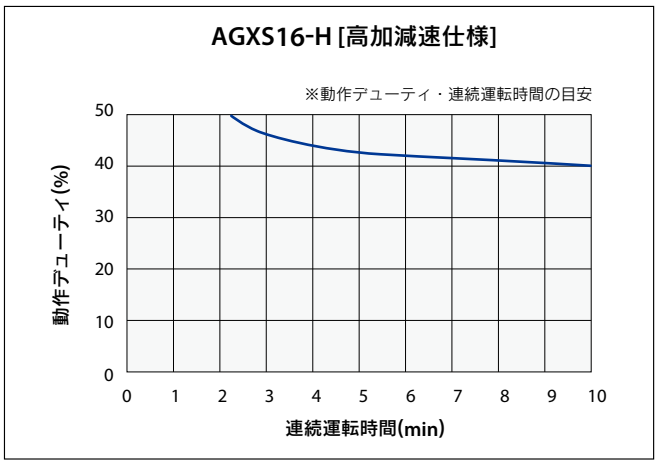
モータ負荷率の確認方法はコントローラのマニュアルをご参照ください。
また、EP-Managerの情報モニタ画面などをご活用ください。

※動作デューティ

動作デューティ＝{単軸動作時間 / (単軸動作時間 + 単軸休止時間) } * 100 [%]

■動作デューティ・連続運転時間(目安)





適用コントローラ EP-01 ▶ 276

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

本体	リード指定	形状	モータ仕様	オプション仕様1	オプション仕様2※1	ストローク	ケーブル長※2	ケーブル取出方向	ポジショナ	ドライバ: モータ容量	規格	回生装置※3	入出力選択	バッテリユニット※4
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	無記入:標準 D:低露点環境仕様	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 SNI	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. 右折曲げもしくは左折曲げの場合、低露点環境仕様は選択できません。AGFS14でリード20/リード30の場合、低露点環境仕様は選択できません。また ロボットケーブルは固定ケーブルとしてのみ使用ください。可動ケーブルとしては使用できません。
※2. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※3. 【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。
※4. 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)

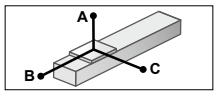
AGFS14(200W)

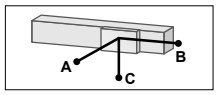
基本仕様

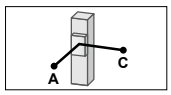
モータ出力 AC		200 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm			
減速機構		転造ボールねじφ15(C7級)			
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量	水平	30 kg	45 kg	90 kg	120 kg
	垂直	3 kg	6 kg	16 kg	30 kg
定格推力		113 N	170 N	341 N	683 N
ストローク		100～1050(50mmピッチ)			
全長	ストレート	ST + 469.5 mm			
	折曲げ	ST + 439.5 mm			
本体最大断面外形		W 140 mm × H 83 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)			
露点温度※6		-80℃ Dp(DewPoint)			

※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。
※6. 低露点環境仕様を選択した場合の仕様です。
※ 加速度/減速度はP.248 をご参照ください。

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)

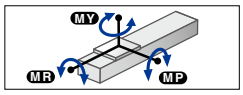
	A	B	C
40kg	932	641	7609
80kg	418	287	4627
120kg	246	169	3487

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

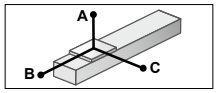
AGFS14H (400W)

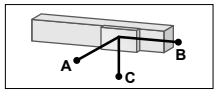
基本仕様

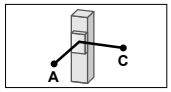
モータ出力 AC		400 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm			
減速機構		転造ボールねじφ15(C7級)			
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量	水平	50 kg	70 kg	110 kg	140 kg
	垂直	10 kg	15 kg	30 kg	45 kg
定格推力		225 N	339 N	678 N	1360 N
ストローク		100～1050(50mmピッチ)			
全長	ストレート	ST + 485.5 mm			
	折曲げ	ST + 439.5 mm			
本体最大断面外形		W 140 mm × H 83 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)			
露点温度※6		-80℃ Dp(DewPoint)			

※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。
※6. 低露点環境仕様を選択した場合の仕様です。
※ 加速度/減速度はP.250 をご参照ください。

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

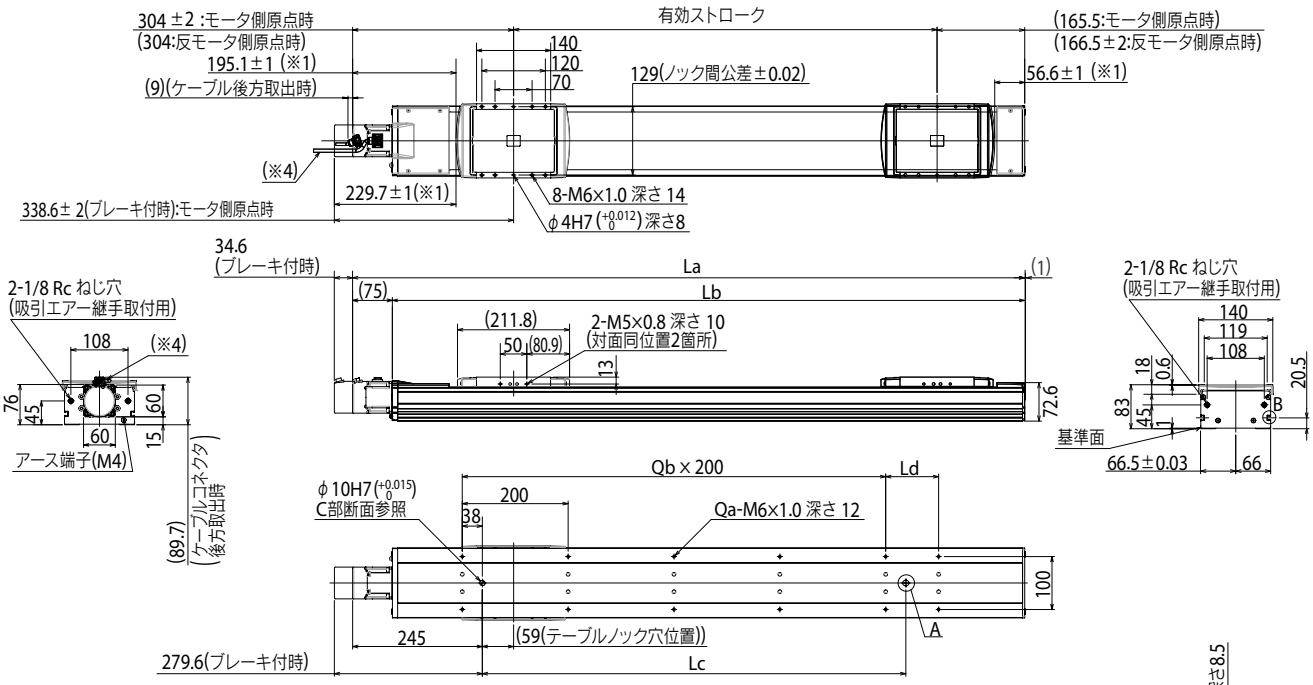
垂直使用時 (単位:mm)

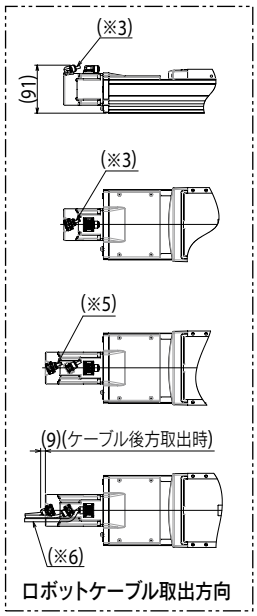
	A	C
15kg	1833	1833
30kg	900	900
45kg	589	589

※ 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。

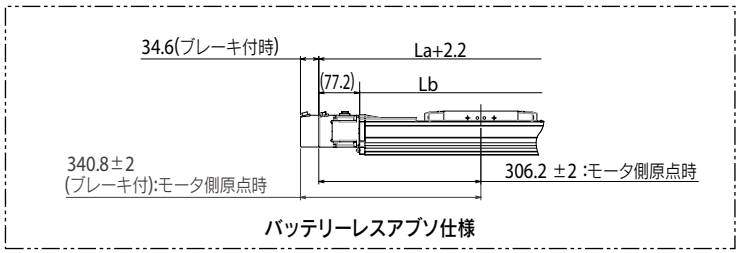
▶サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

AGFS14　ストレート (S)

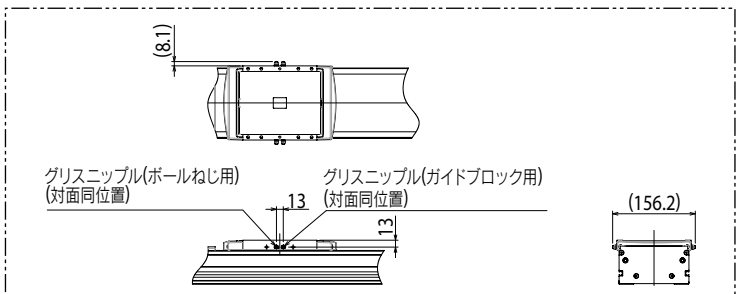




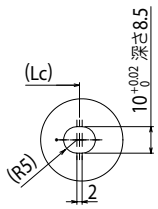
ロボットケーブル取出方向



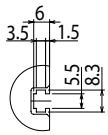
バッテリーレスアブソ仕様



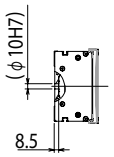
集中給油仕様



詳細図 A



詳細図 B

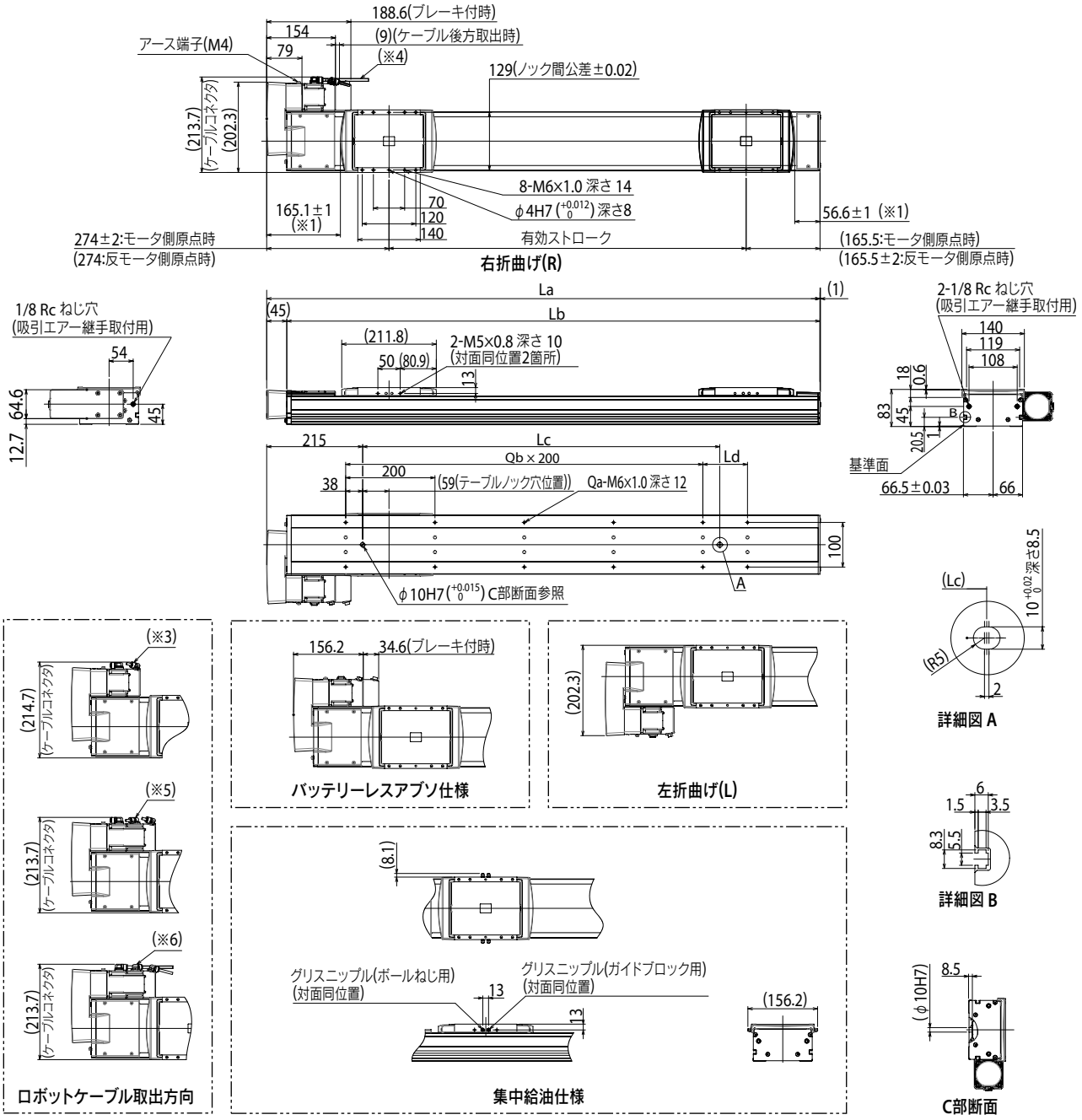


C部断面

※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<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																			

AGFS14　折曲げ（R/L）

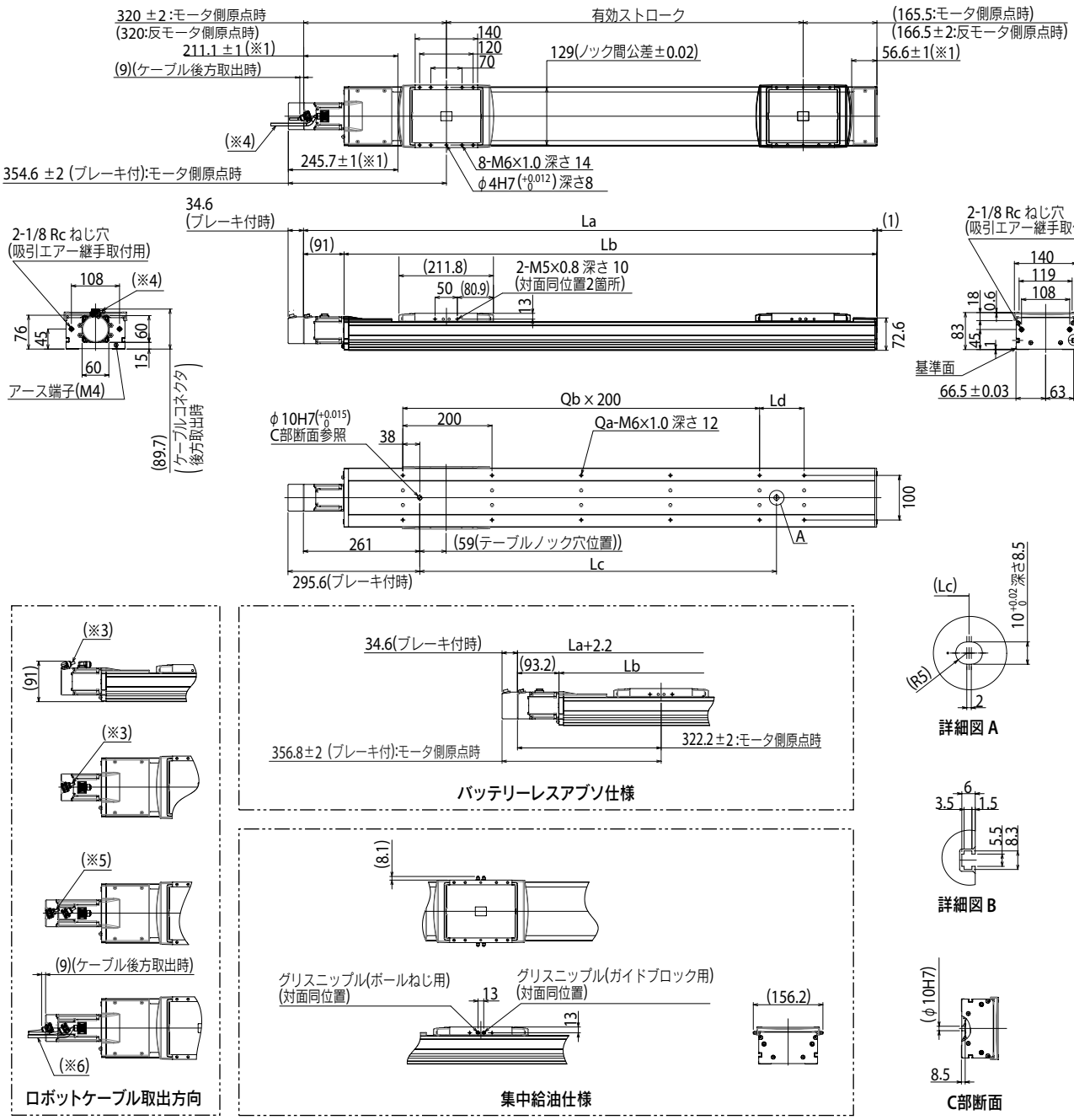


※1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
※2. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.4kg重くなります。
※3. ロボットケーブル前方取出時です。
※4. ロボットケーブル後方取出時です。
※5. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
※6. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注. タップ穴で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6x1.0>は、首下長さ≪架台の厚さ+10mm以下≫を推奨します。
注. 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

適用コントローラ EP-01 ▶ 276

AGFS14H　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

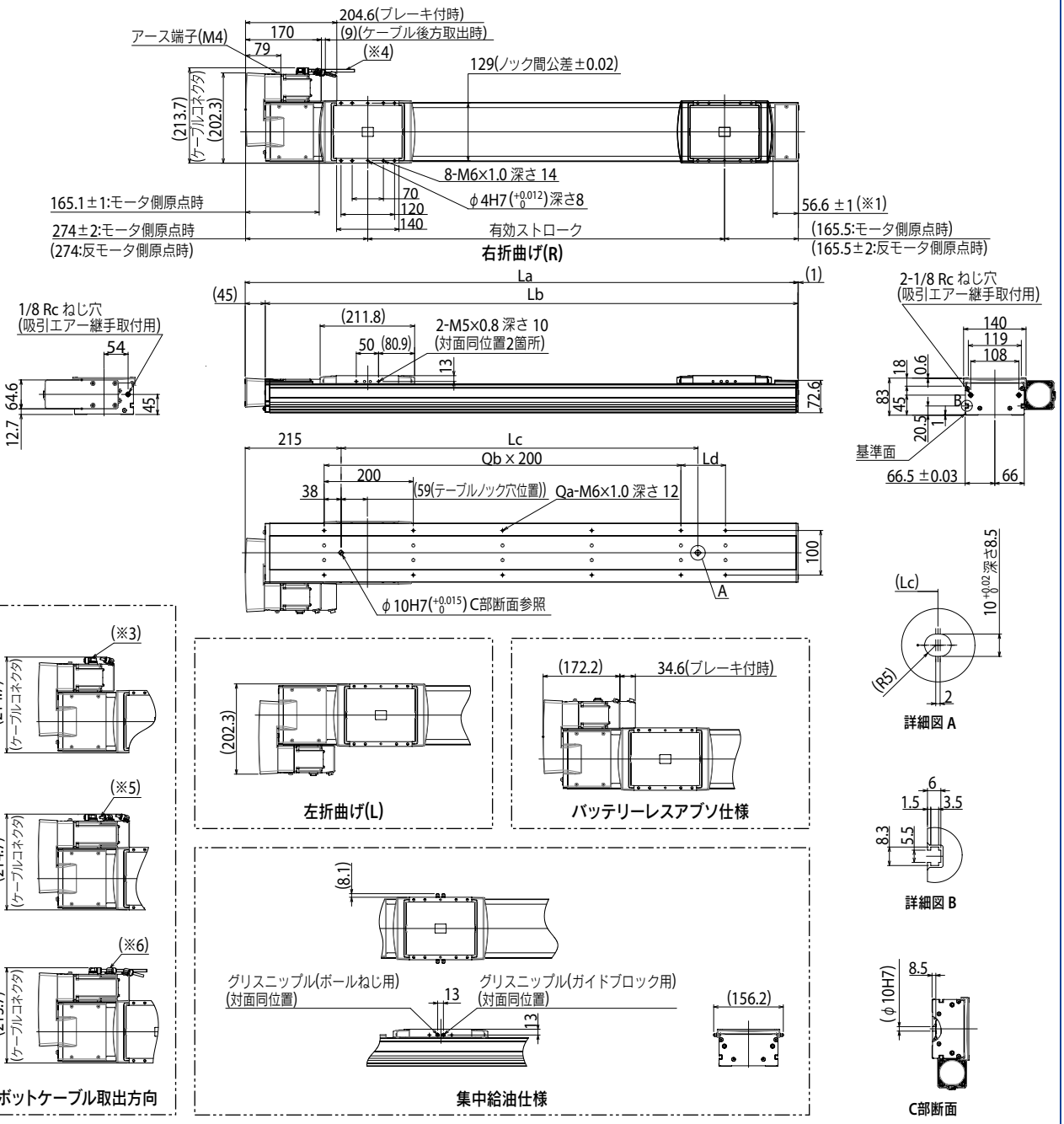
※1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
※2. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.4kg重くなります。
※3. ロボットケーブル前方取出時です。
※4. ロボットケーブル後方取出時です。
※5. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
※6. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注. タップ穴で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6x1.0>は、首下長さ≪架台の厚さ+10mm以下≫を推奨します。
注. 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 ▶ 276

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 ▶ 276

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	オプション仕様2※1	ストローク	ケーブル長※2	ケーブル取出方向	ポジショナ	ドライバ: モータ容量	規格	回生装置※3	入出力選択	バッテリユニット※4
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	無記入:標準 D:低露点環境仕様	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 SNI	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. 右折曲げもしくは左折曲げの場合、低露点環境仕様は選択できません。AGFS14Lでリード20/リード30の場合、低露点環境仕様は選択できません。また ロボットケーブルは固定ケーブルとしてのみ使用ください。可動ケーブルとしては使用できません。
※2. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※3.【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。
※4. 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)

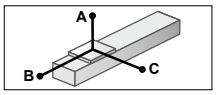
AGFS14L(200W)

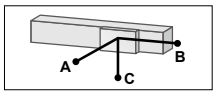
基本仕様

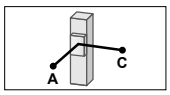
モータ出力 AC		200 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm			
減速機構		転造ボールねじ φ15 (C7級)			
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量	水平	30 kg	45 kg	90 kg	120 kg
	垂直	3 kg	6 kg	16 kg	30 kg
定格推力		113 N	170 N	341 N	683 N
ストローク		750～2000 (50mmピッチ)			
全長	ストレート	ST + 537.5 mm			
	折曲げ	ST + 507.5 mm			
本体最大断面外形		W 140 mm × H 91.5 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)			
露点温度※6		-80℃ Dp(DewPoint)			

※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。
※6. 低露点環境仕様を選択した場合の仕様です。
※ 加速度/減速度はP.248 をご参照ください。

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

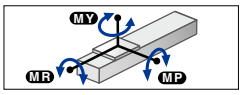
水平使用時 (単位:mm)	A	B	C
40kg	9198	681	988
80kg	5743	326	474
120kg	4484	208	302

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

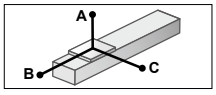
AGFS14LH (400W)

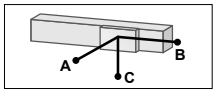
基本仕様

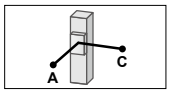
モータ出力 AC		400 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm			
減速機構		転造ボールねじ φ15 (C7級)			
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量	水平	50 kg	70 kg	110 kg	140 kg
	垂直	10 kg	15 kg	30 kg	45 kg
定格推力		225 N	339 N	678 N	1360 N
ストローク		750～2000 (50mmピッチ)			
全長	ストレート	ST + 553.5 mm			
	折曲げ	ST + 507.5 mm			
本体最大断面外形		W 140 mm × H 91.5 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)			
露点温度※6		-80℃ Dp(DewPoint)			

※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。
※6. 低露点環境仕様を選択した場合の仕様です。
※ 加速度/減速度はP.250 をご参照ください。

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

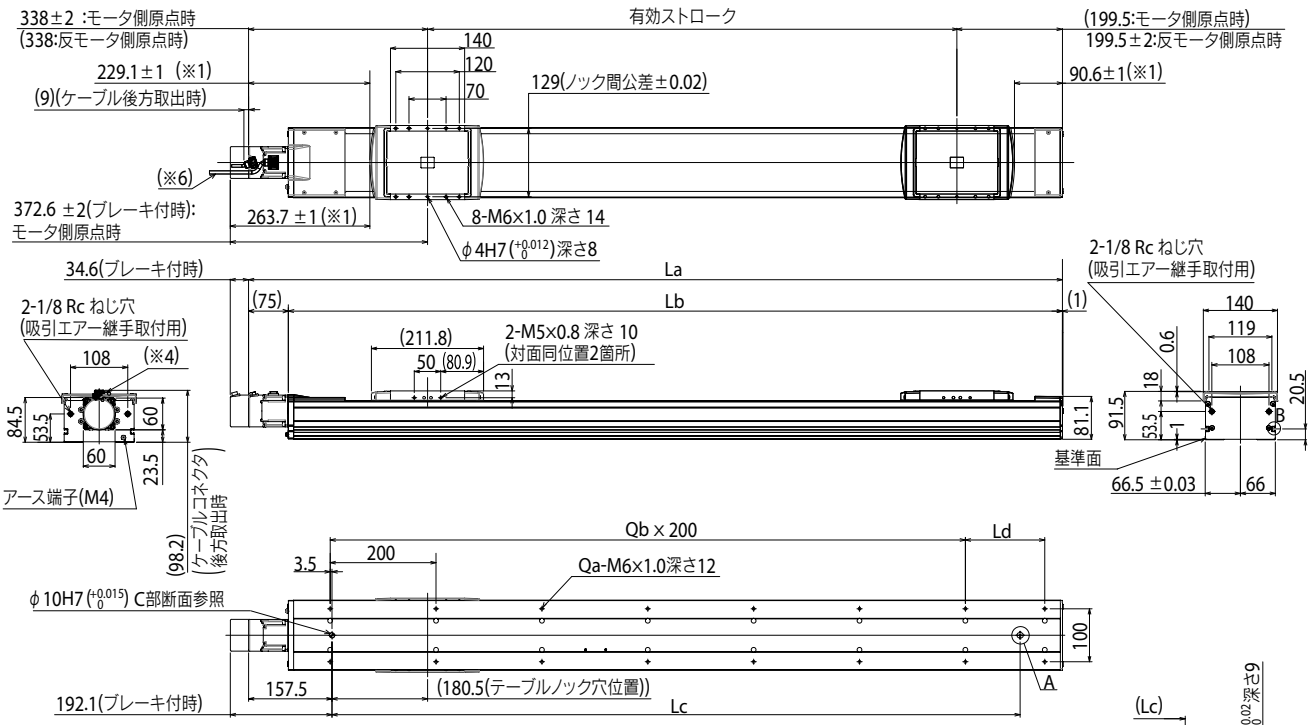
※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは1,000 mm。
※ 天吊り使用時の場合は水平使用時と同じオーバーハング量となります。

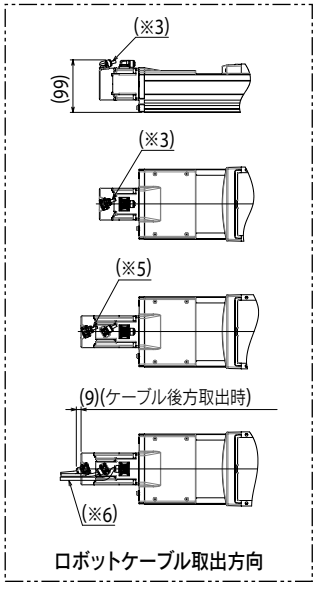
▶サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

適用コントローラ EP-01 ▶ 276

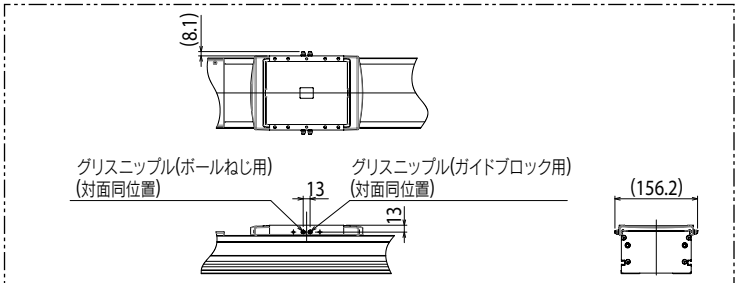
AGFS14L

AGFS14L　ストレート（S）

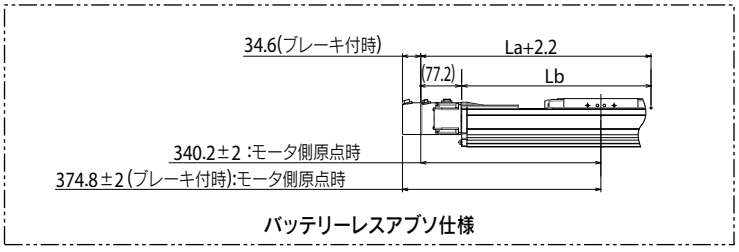




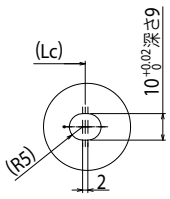
ロボットケーブル取出方向



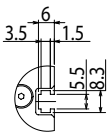
集中給油仕様



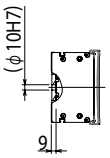
バッテリーレスアブソ仕様



詳細図 A



詳細図 B



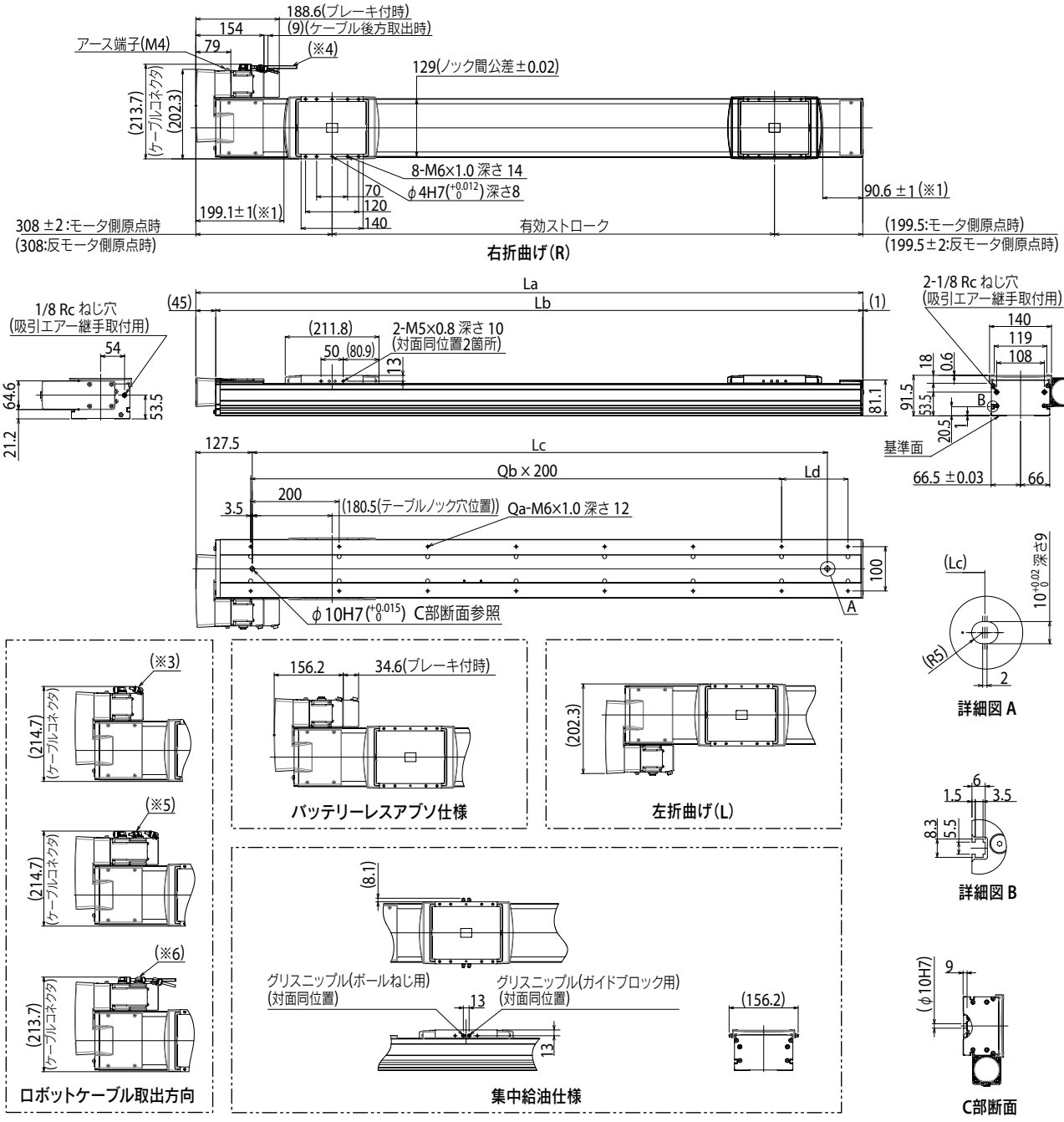
C部断面

※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 ▶ 276

AGFS14L　折曲げ（R/L）



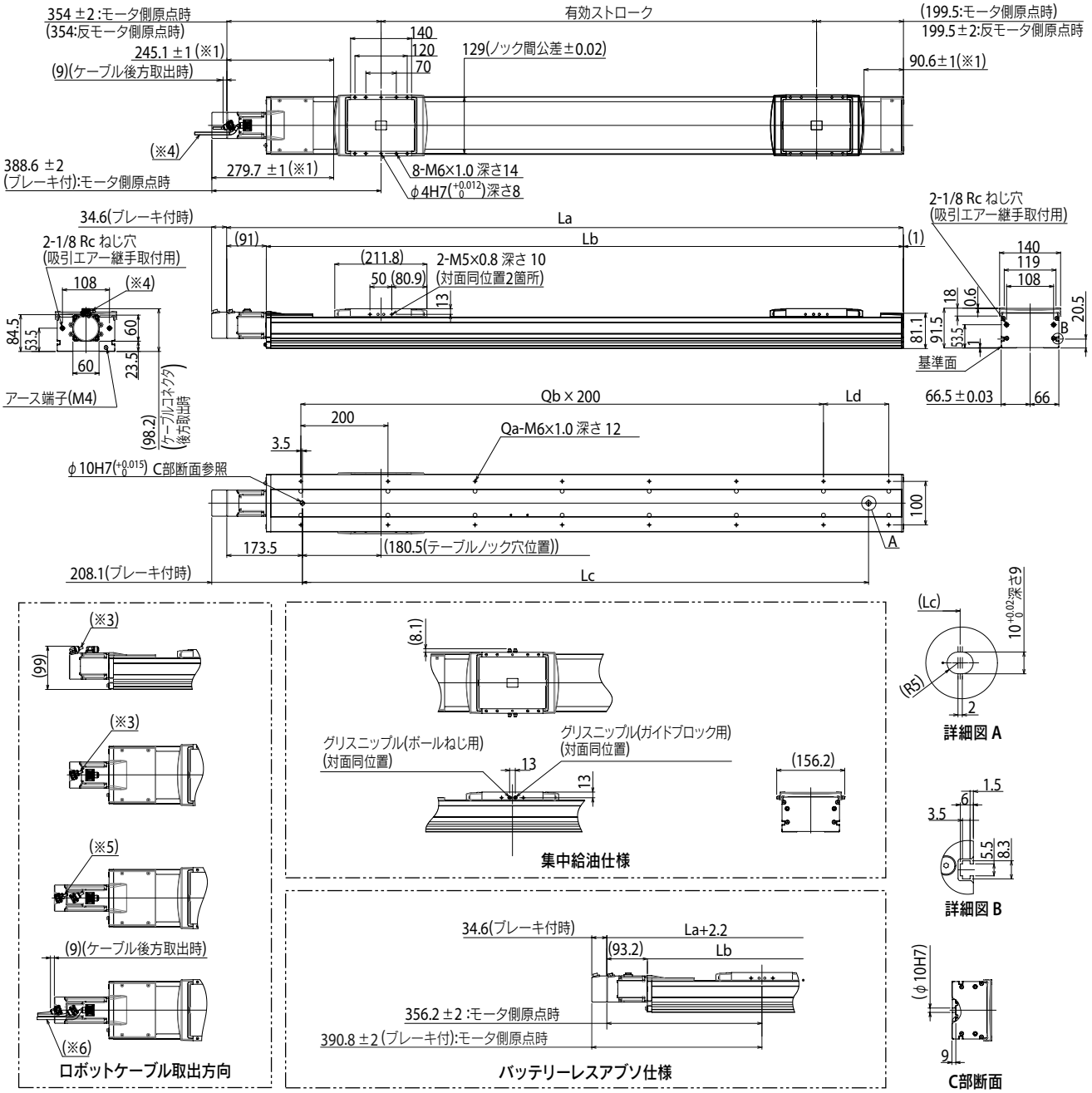
※1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
※2. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.4kg重くなります。
※3. ロボットケーブル前方取出時です。
※4. ロボットケーブル後方取出時です。
※5. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
※6. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注. タップ穴で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6x1.0>は、首下長さ≪架台の厚さ+10mm以下≫を推奨します。
注. 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		20.6	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 ▶ 276

AGFS14LH

AGFS14LH　ストレート (S)



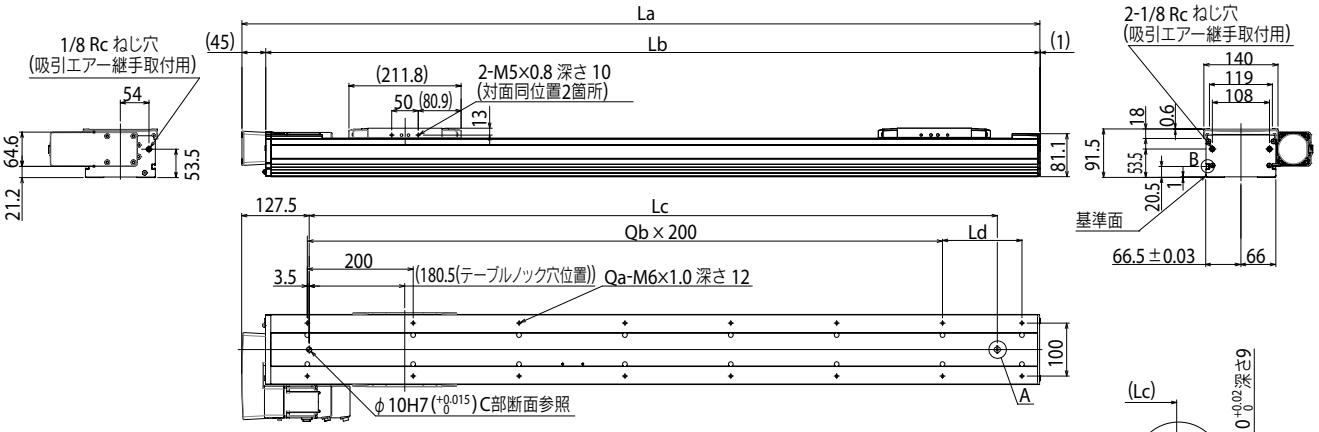
※1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
※2. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.4kg重くなります。
※3. ロボットケーブル前方取出時です。
※4. ロボットケーブル後方取出時です。
※5. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
※6. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注. タップ穴で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6x1.0>は、首下長さ≪架台の厚さ+10mm以下≫を推奨します。
注. 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

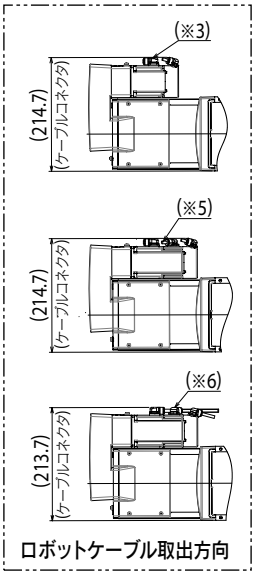
有効ストローク		750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000
La		1303.5	1353.5	1403.5	1453.5	1503.5	1553.5	1603.5	1653.5	1703.5	1753.5	1803.5	1853.5	1903.5	1953.5	2003.5	2053.5	2103.5	2153.5	2203.5	2253.5	2303.5	2353.5	2403.5	2453.5	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																									

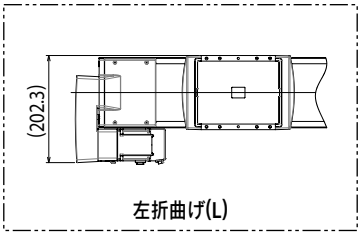
適用コントローラ EP-01 ▶ 276

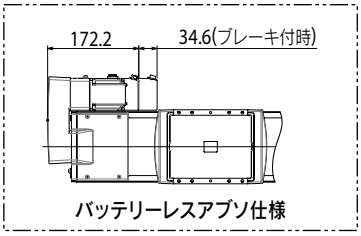
AGFS14LH　折曲げ（R/L）

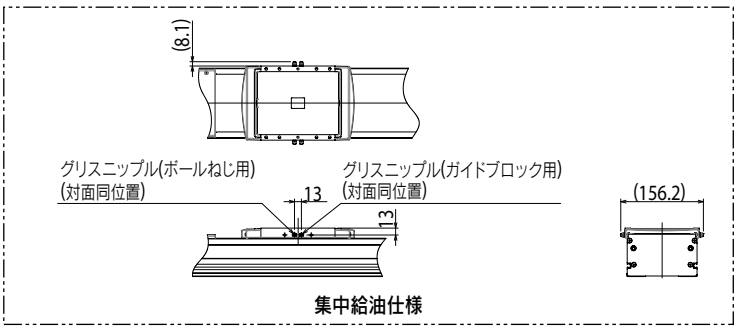


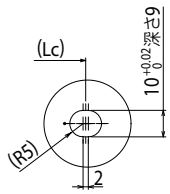


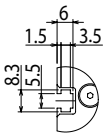


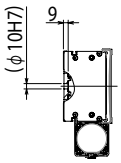












※1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
※2. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.4kg重くなります。
※3. ロボットケーブル前方取出時です。
※4. ロボットケーブル後方取出時です。
※5. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
※6. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注. タップ穴で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6x1.0>は、首下長さ≪架台の厚さ+10mm以下≫を推奨します。
注. 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

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	オプション仕様2※1	ストローク	ケーブル長※2	ケーブル取出方向	ポジショナ	ドライバ:モータ容量	規格	回生装置※3	入出力選択	バッテリユニット※4
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	無記入:標準 D:低露点環境仕様	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 SNI	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. 右折曲げもしくは左折曲げの場合、低露点環境仕様は選択できません。また ロボットケーブルは固定ケーブルとしてのみ使用ください。可動ケーブルとしては使用できません。
※2. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※3. 【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RU1)、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RU1)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。
※4. 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)

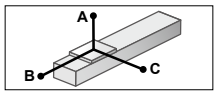
AGFS17(400W)

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）			
ボールネジリード		40 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		2400 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
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
ストローク		100～1250（50mmピッチ）			
全長	ストレート	ST + 547 mm			
	折曲げ	-			
本体最大断面外形		W 168 mm × H 100 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		23ビット			
使用環境温度、湿度※5		0～40 ℃, 35～80 %RH（結露なきこと）			
露点温度※6		-80℃ Dp(DewPoint)			

※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。
※6. 低露点環境仕様を選択した場合の仕様です。
※ 加速度/減速度はP.252 をご参照ください。

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

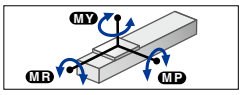
水平使用時 (単位:mm)
設定なし

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

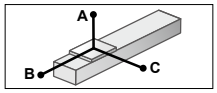
AGFS17H (750W)

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）			
ボールネジリード		40 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		2400 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
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
ストローク		100～1250（50mmピッチ）			
全長	ストレート	ST + 561.8 mm			
	折曲げ	ST + 511.5 mm			
本体最大断面外形		W 168 mm × H 100 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）			
露点温度※6		-80℃ Dp(DewPoint)			

※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。
※6. 低露点環境仕様を選択した場合の仕様です。
※ 加速度/減速度はP.255 をご参照ください。

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

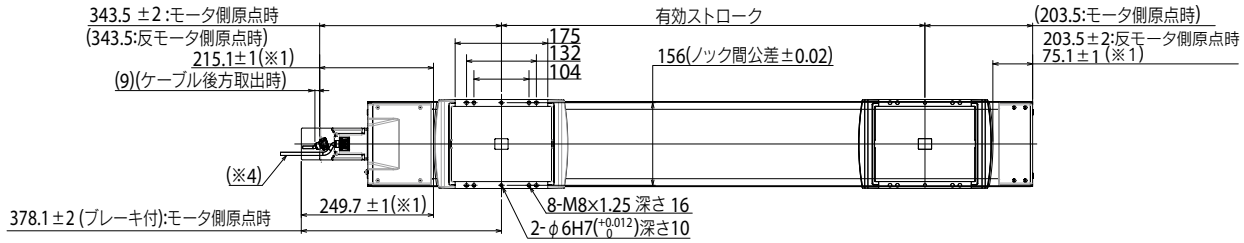
垂直使用時 (単位:mm)	A	C
40kg	1750	1750
70kg	1033	1033
100kg	726	726

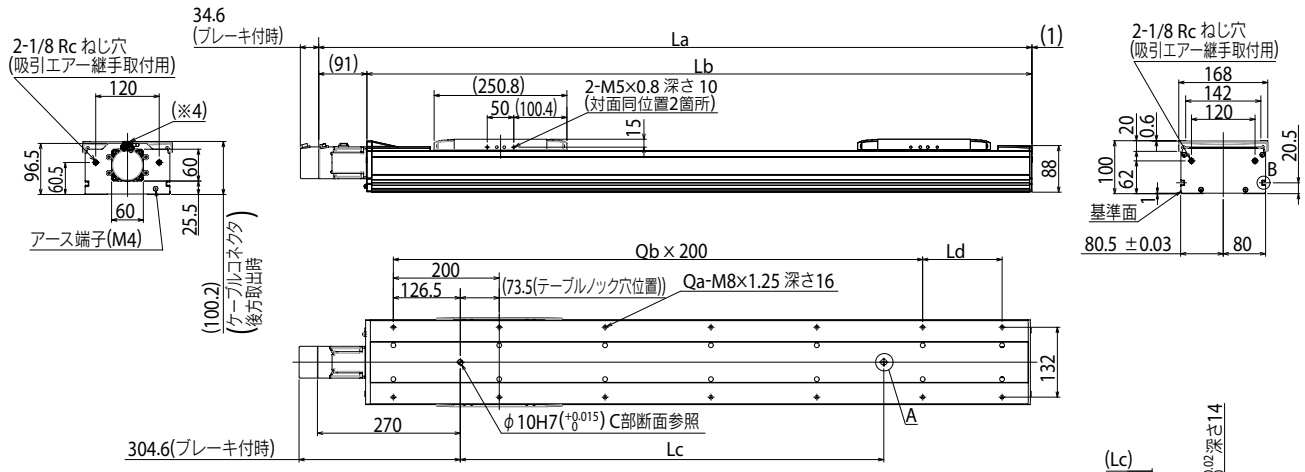
※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600 mm。
※ 天吊り使用時の場合は水平使用時と同じオーバーハング量となります。

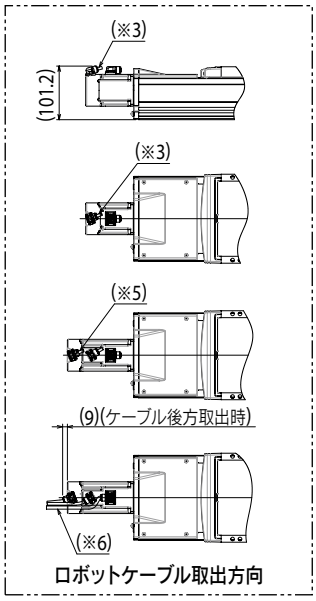
▶サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

適用コントローラ EP-01 ▶ 276

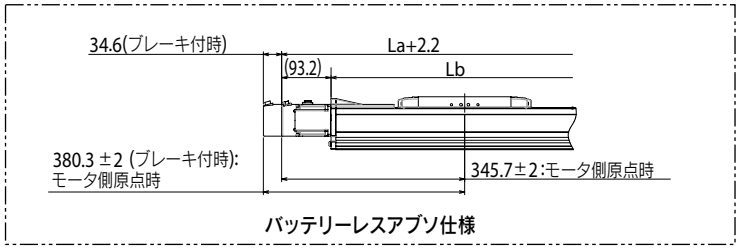
AGFS17　ストレート (S)



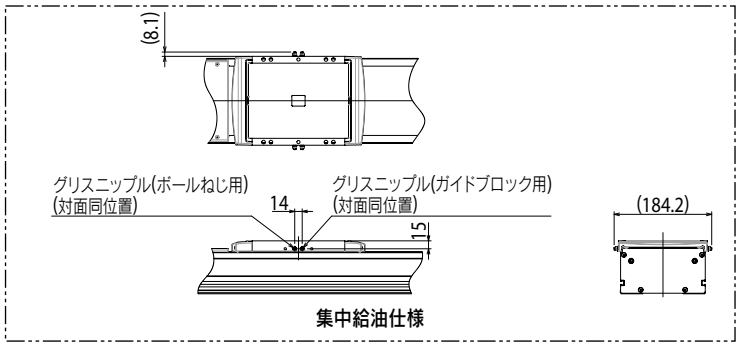




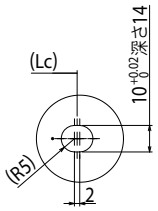
ロボットケーブル取出方向



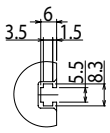
バッテリーレスアブソ仕様



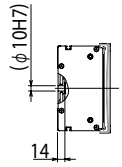
集中給油仕様



詳細図 A



詳細図 B



C部断面

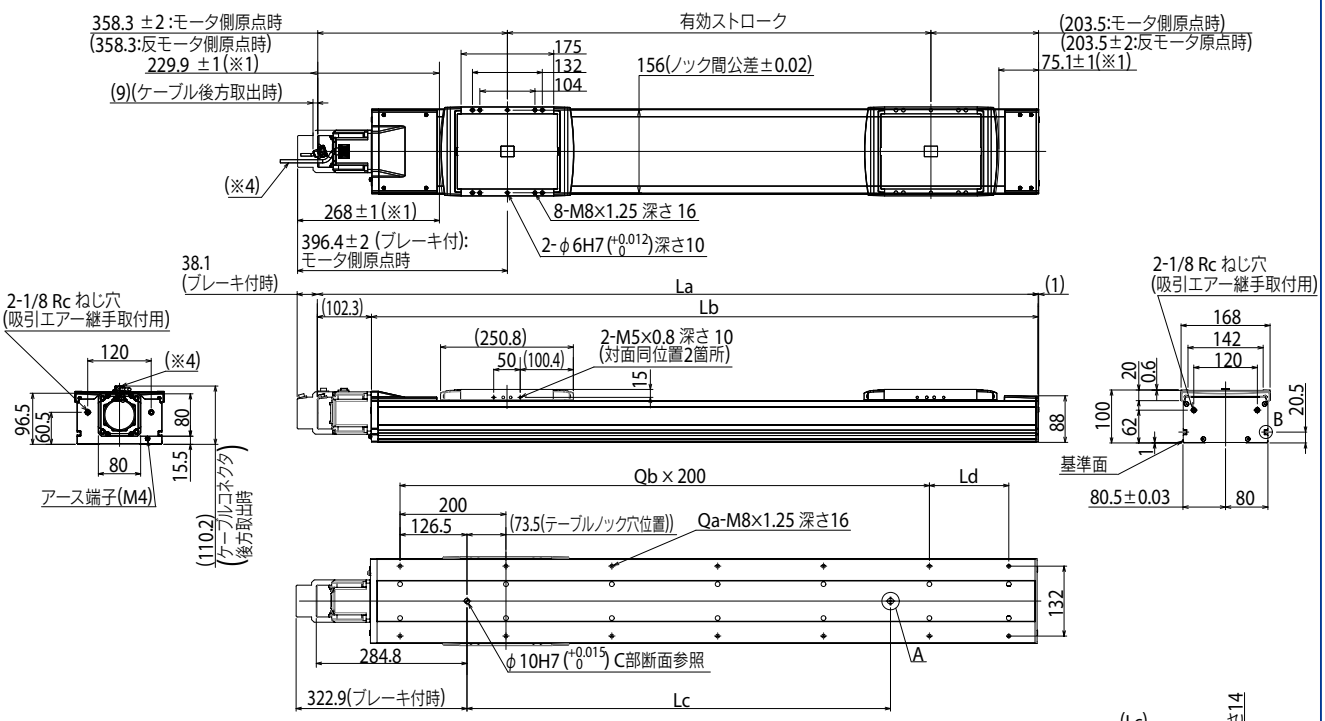
※1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
※2. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.4kg重くなります。
※3. ロボットケーブル前方取出時です。
※4. ロボットケーブル後方取出時です。
※5. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
※6. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください。)
注. タップ穴で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8x1.25>は、首下長さ≪架台の厚さ+15mm以下≫を推奨します。
注.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

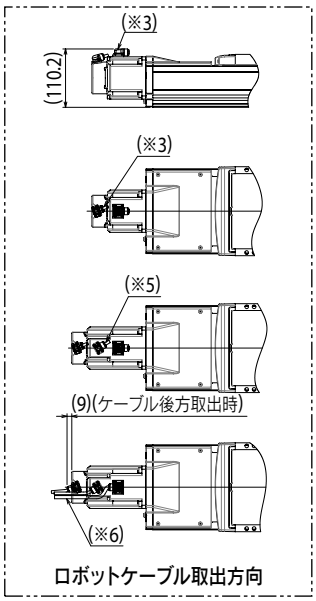
有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La		647	697	747	797	847	897	947	997	1047	1097	1147	1197	1247	1297	1347	1397	1447	1497	1547	1597	1647	1697	1747	1797
Lb		556	606	656	706	756	806	856	906	956	1006	1056	1106	1156	1206	1256	1306	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 ▶ 276

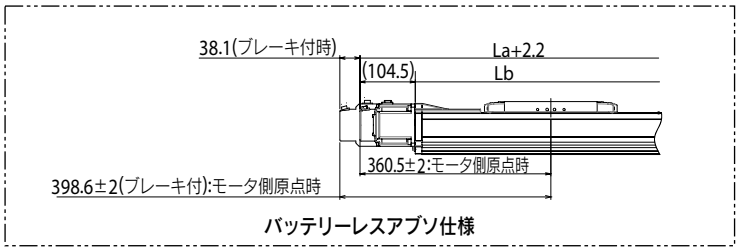
AGFS17H

AGFS17H　ストレート (S)

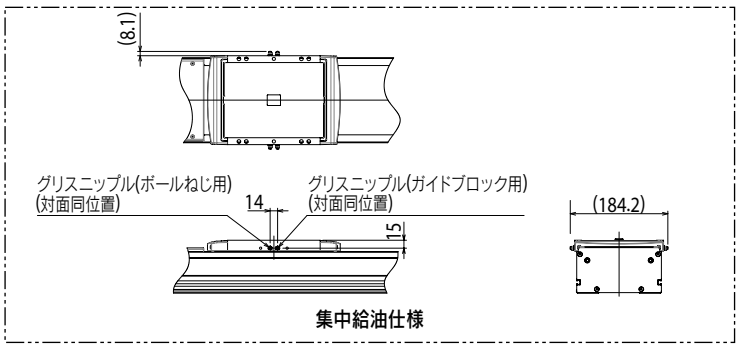




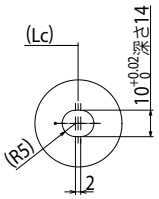
ロボットケーブル取出方向



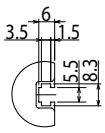
バッテリーレスアブソ仕様



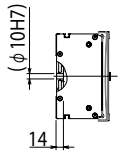
集中給油仕様



詳細図 A



詳細図 B

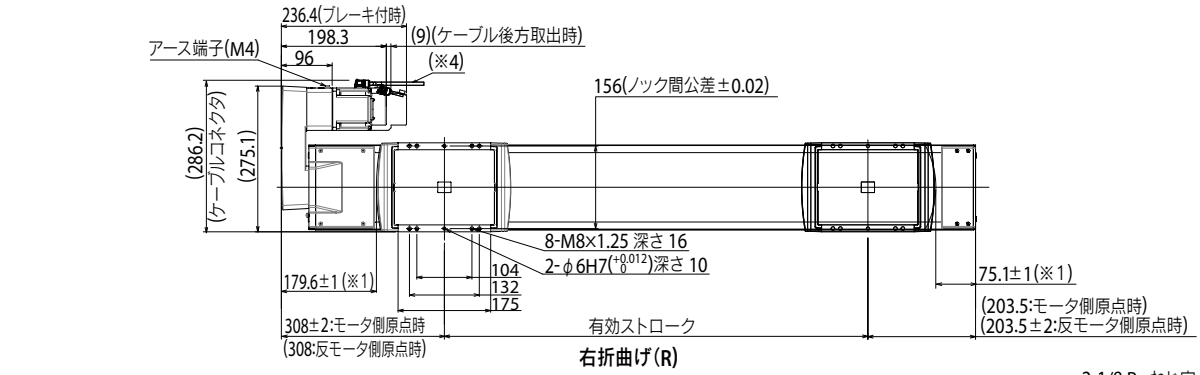


C部断面

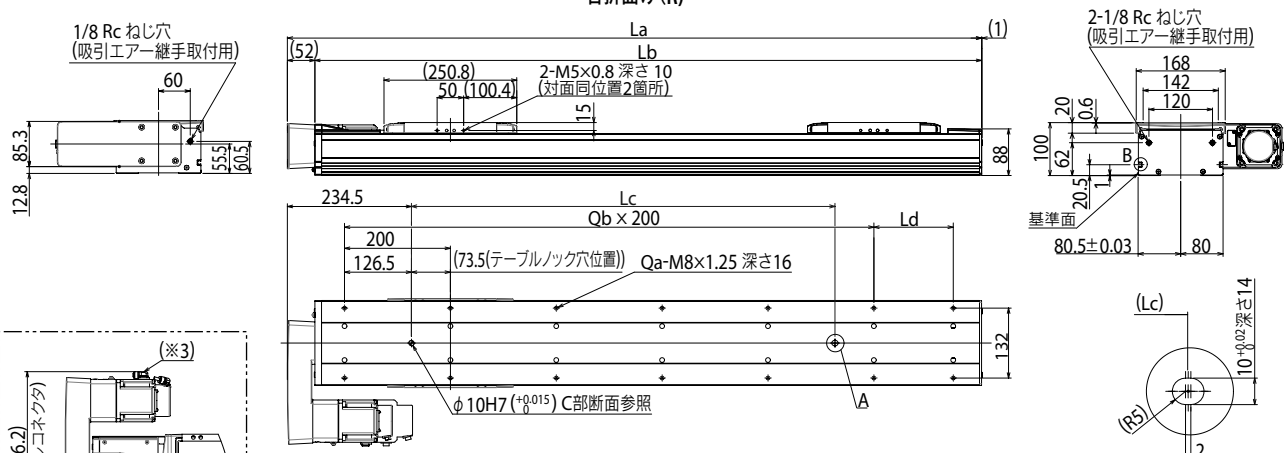
※1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
※2. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.9kg重くなります。
※3. ロボットケーブル前方取出時です。
※4. ロボットケーブル後方取出時です。
※5. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
※6. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください。)
注. タップ穴で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8x1.25>は、首下長さ≪架台の厚さ+15mm以下≫を推奨します。
注. 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																							

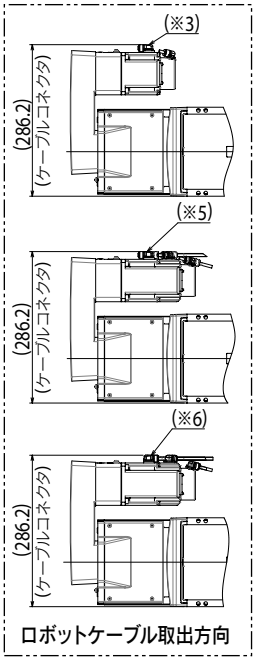
AGFS17H　折曲げ（R/L）



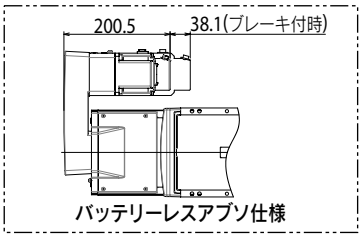
右折曲げ(R)



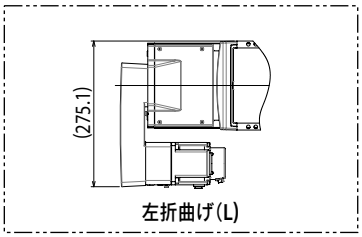
詳細図 A



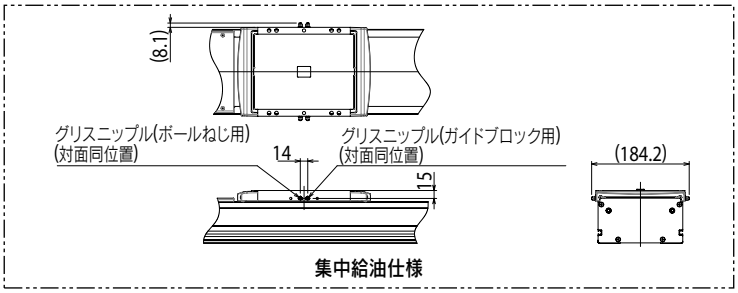
ロボットケーブル取出方向



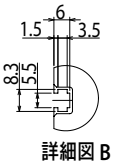
バッテリーレスアブソ仕様



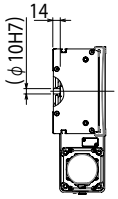
左折曲げ(L)



集中給油仕様



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		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 ▶ 276

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

本体	リード指定	形状	モータ仕様	オプション仕様1	オプション仕様2※1	ストローク	ケーブル長※2	ケーブル取出方向	ポジショナ	ドライバ:モータ容量	規格	回生装置※3	入出力選択	バッテリユニット※4
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	無記入:標準 D:低露点環境仕様	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 SNI	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. 右折曲げもしくは左折曲げの場合、低露点環境仕様は選択できません。AGFS17Lでリード40の場合、低露点環境仕様は選択できません。また ロボットケーブルは固定ケーブルとしてのみ使用ください。可動ケーブルとしては使用できません。
※2. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※3. 【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RU1)、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RU1)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RU1)、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。
※4. 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)

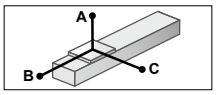
AGFS17L(400W)

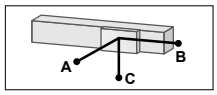
基本仕様

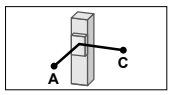
モータ出力 AC		400 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm			
減速機構		転造ボールねじφ20（C7級）			
ボールネジリード		40 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		2400 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量	水平	40 kg	90 kg	140 kg	-
	垂直	6 kg	12 kg	35 kg	50 kg
定格推力		169 N	339 N	678 N	1356 N
ストローク		850～3000（50mmピッチ）			
全長	ストレート	ST + 661 mm			
	折曲げ	-			
本体最大断面外形		W 168 mm × H 105.5 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		23ビット			
使用環境温度、湿度※5		0～40 ℃, 35～80 %RH（結露なきこと）			
露点温度※6		-80℃ Dp(DewPoint)			

※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。
※6. 低露点環境仕様を選択した場合の仕様です。
※ 加速度/減速度はP.252 をご参照ください。

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

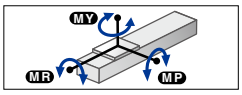
水平使用時 (単位:mm)
設定なし

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

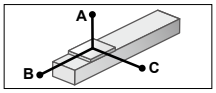
AGFS17LH (750W)

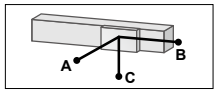
基本仕様

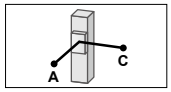
モータ出力 AC		750 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm			
減速機構		転造ボールねじφ20（C7級）			
ボールネジリード		40 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		2400 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量	水平	80 kg	150 kg	200 kg	-
	垂直	12 kg	35 kg	70 kg	100 kg
定格推力		320 N	640 N	1280 N	2560 N
ストローク		850～3000（50mmピッチ）			
全長	ストレート	ST + 675.8 mm			
	折曲げ	ST + 625.5 mm			
本体最大断面外形		W 168 mm × H 105.5 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）			
露点温度※6		-80℃ Dp(DewPoint)			

※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。
※6. 低露点環境仕様を選択した場合の仕様です。
※ 加速度/減速度はP.255 をご参照ください。

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

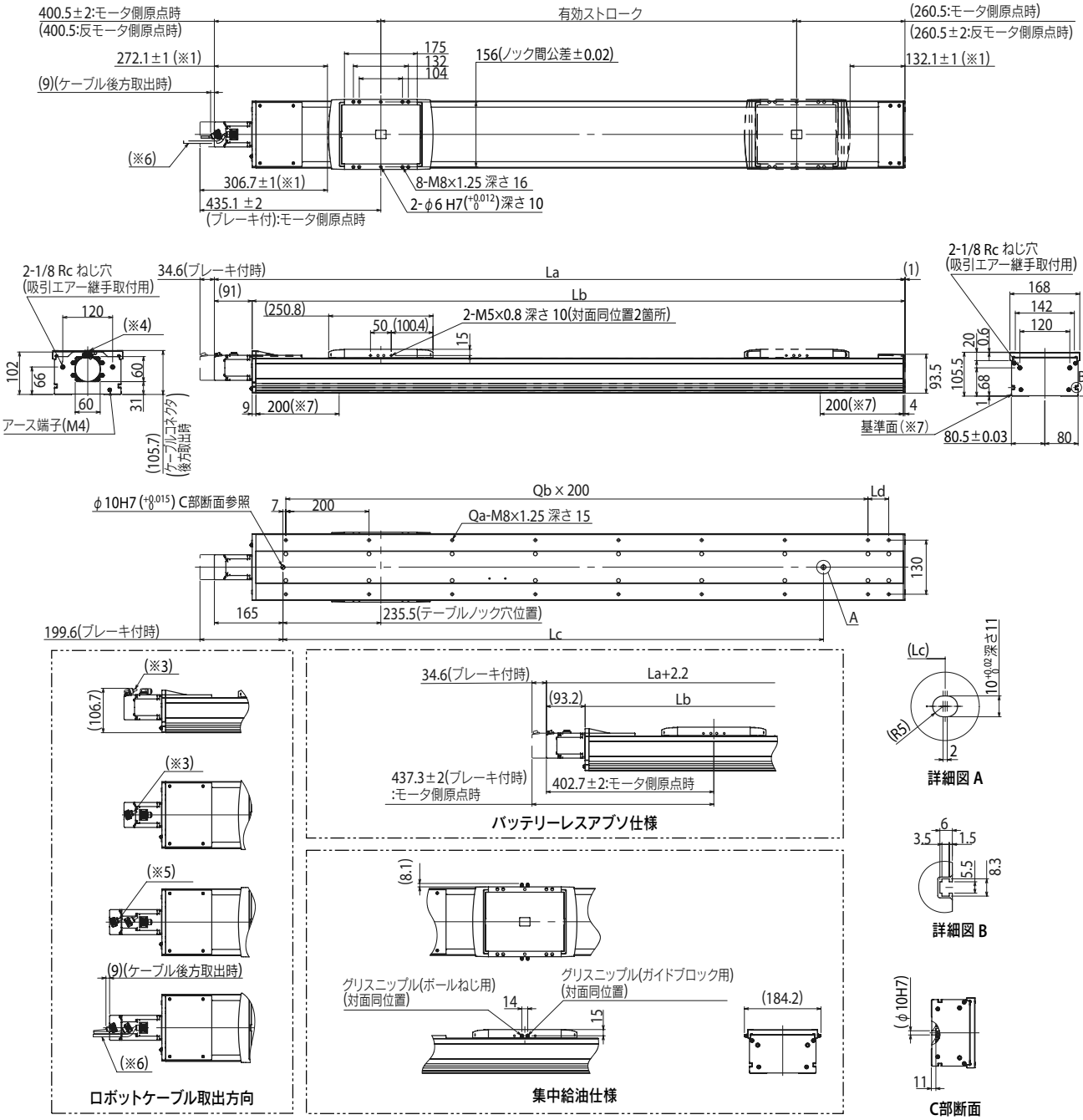
垂直使用時 (単位:mm)	A	C
40kg	1305	1305
70kg	728	728
100kg	497	497

※ 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。

▶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 ▶ 276

AGFS17L　ストレート (S)



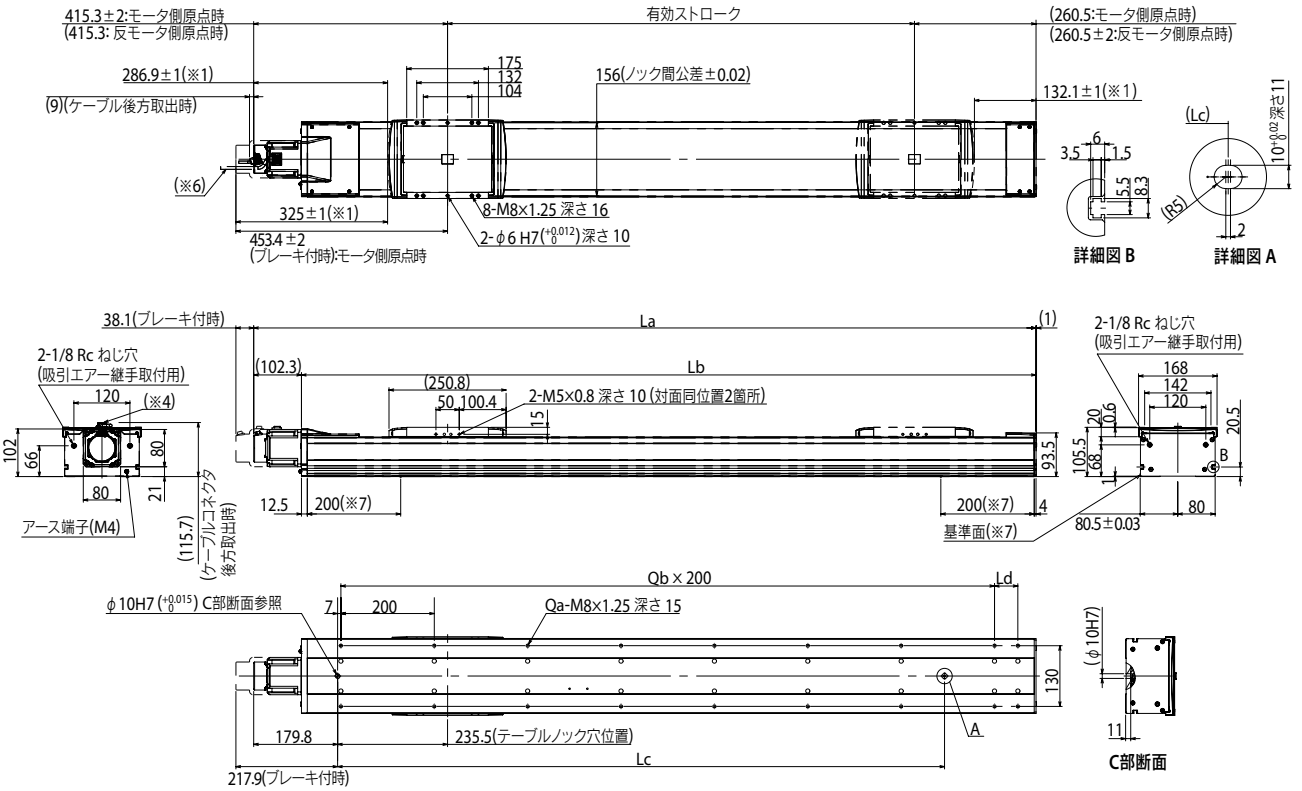
※1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
※2. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.4kg重くなります。
※3. ロボットケーブル前方取出時です。
※4. ロボットケーブル後方取出時です。
※5. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
※6. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
※7. 有効ストロークが2050mm以上の場合、基準面はフレーム両端から200mmの範囲となります。
注. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください。)
注. タップ穴で本体取付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 ▶ 276

AGFS17LH

AGFS17LH　ストレート (S)

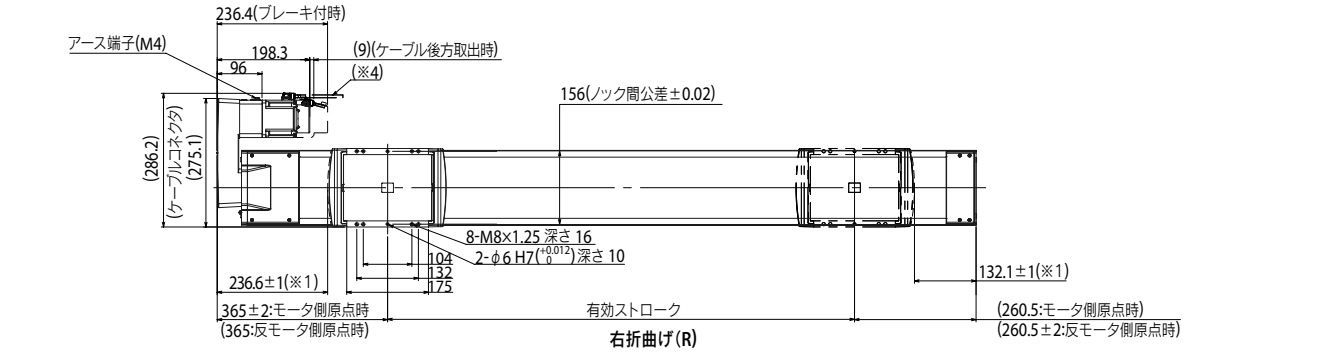


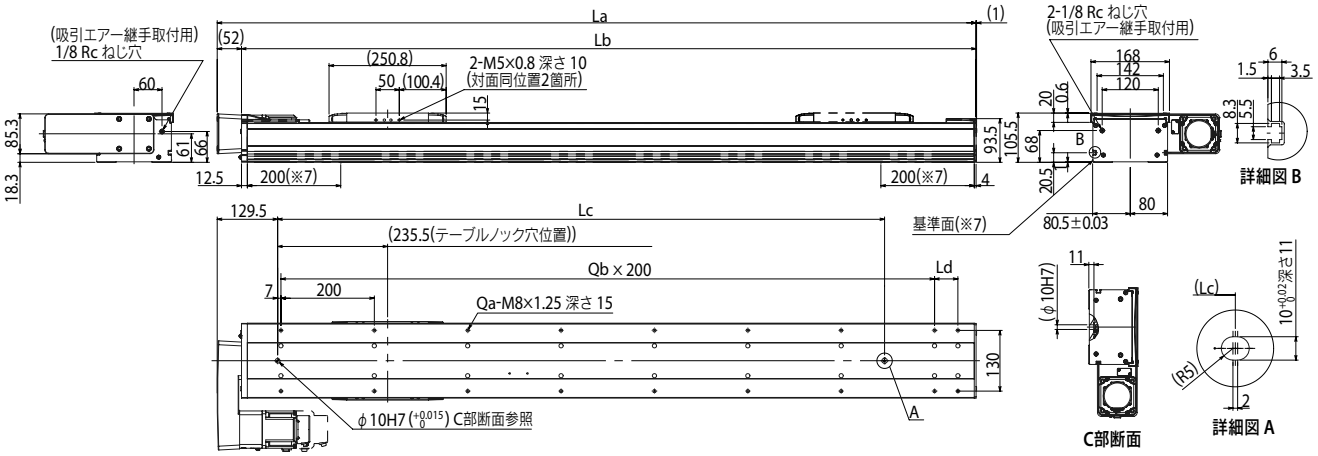
※1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
※2. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.9kg重くなります。
※3. ロボットケーブル前方取出時です。
※4. ロボットケーブル後方取出時です。
※5. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
※6. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
※7. 有効ストロークが2050mm以上の場合、基準面はフレーム両端から200mmの範囲となります。
注. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください。)
注. タップ穴で本体取付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。

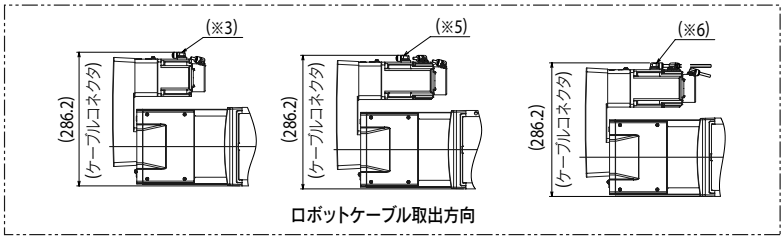
有効ストローク		850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
La		1525.8	1575.8	1625.8	1675.8	1725.8	1775.8	1825.8	1875.8	1925.8	1975.8	2025.8	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																																										

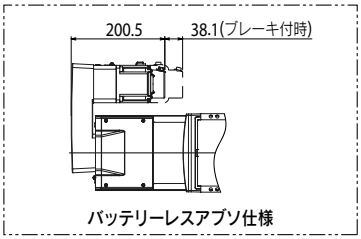
適用コントローラ EP-01 ▶ 276

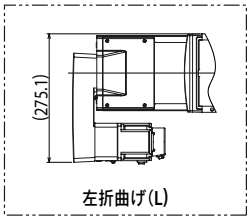
AGFS17LH　折曲げ（R/L）

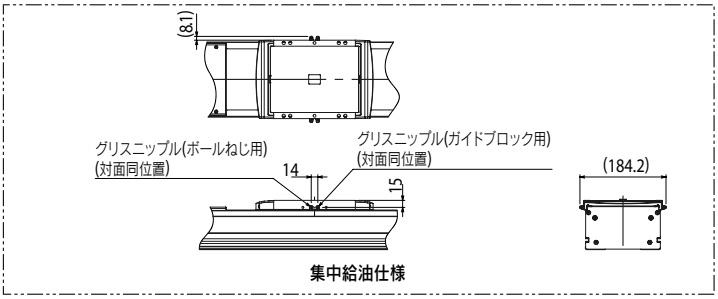












※1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
※2. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.9kg重くなります。
※3. ロボットケーブル前方取出時です。
※4. ロボットケーブル後方取出時です。
※5. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
※6. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
※7. 有効ストロークが2050mm以上の場合、基準面はフレーム両端から200mmの範囲となります。
注. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください。)
注. タップ穴で本体取付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																																										

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

EP-01

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	規格	回生装置※2	入出力選択	バッテリ※3ユニット
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 SNI	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)

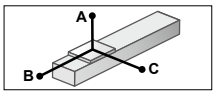
AGBS10 (100W)

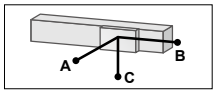
基本仕様

モータ出力 AC		100 W
繰り返し位置決め精度※1		±0.04 mm
ベルト		リード30相当
最高速度※2		2250 mm/sec
最大可搬質量	水平	12 kg
ストローク		150 mm～3000 mm (50 mmピッチ)
全長	L/R仕様	ST + 402.2 mm
	上記以外	ST + 332.7 mm
本体最大断面外形		W 100 mm × H 81 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。
※ 加速度/減速度はP.259 をご参照ください。

許容オーバーハング量※





AGBS10-30

水平使用時 (単位:mm)

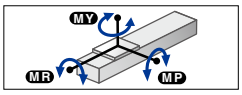
	A	B	C
6kg	1284	621	522
9kg	1027	408	376
12kg	954	305	308

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

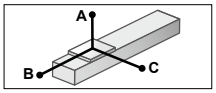
AGBS10H (200W)

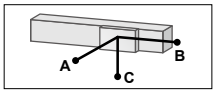
基本仕様

モータ出力 AC		200 W	
繰り返し位置決め精度※1		±0.04 mm	
ベルト		リード50相当	リード30相当
最高速度※2		3750 mm/sec	2250 mm/sec
最大可搬質量	水平	18 kg	35 kg
ストローク		150 mm～3000 mm (50 mmピッチ)	
全長	L/R仕様	ST + 402.2 mm	
	上記以外	ST + 332.7 mm	
本体最大断面外形		W 100 mm × H 81 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。
※ 加速度/減速度はP.260 をご参照ください。

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

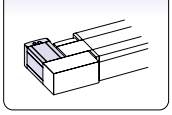
壁面取付使用時 (単位:mm)

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

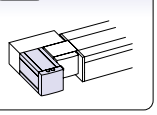
※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは1,000 mm。
※ 天吊り使用時の場合は水平使用時と同じオーバーハング量となります。

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。

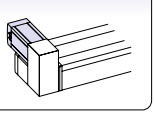
R仕様 モータ右水平取付



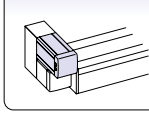
L仕様 モータ左水平取付



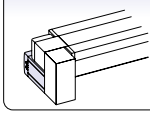
RU仕様 モータ右上取付



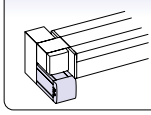
LU仕様 モータ左上取付



RD仕様 モータ右下取付



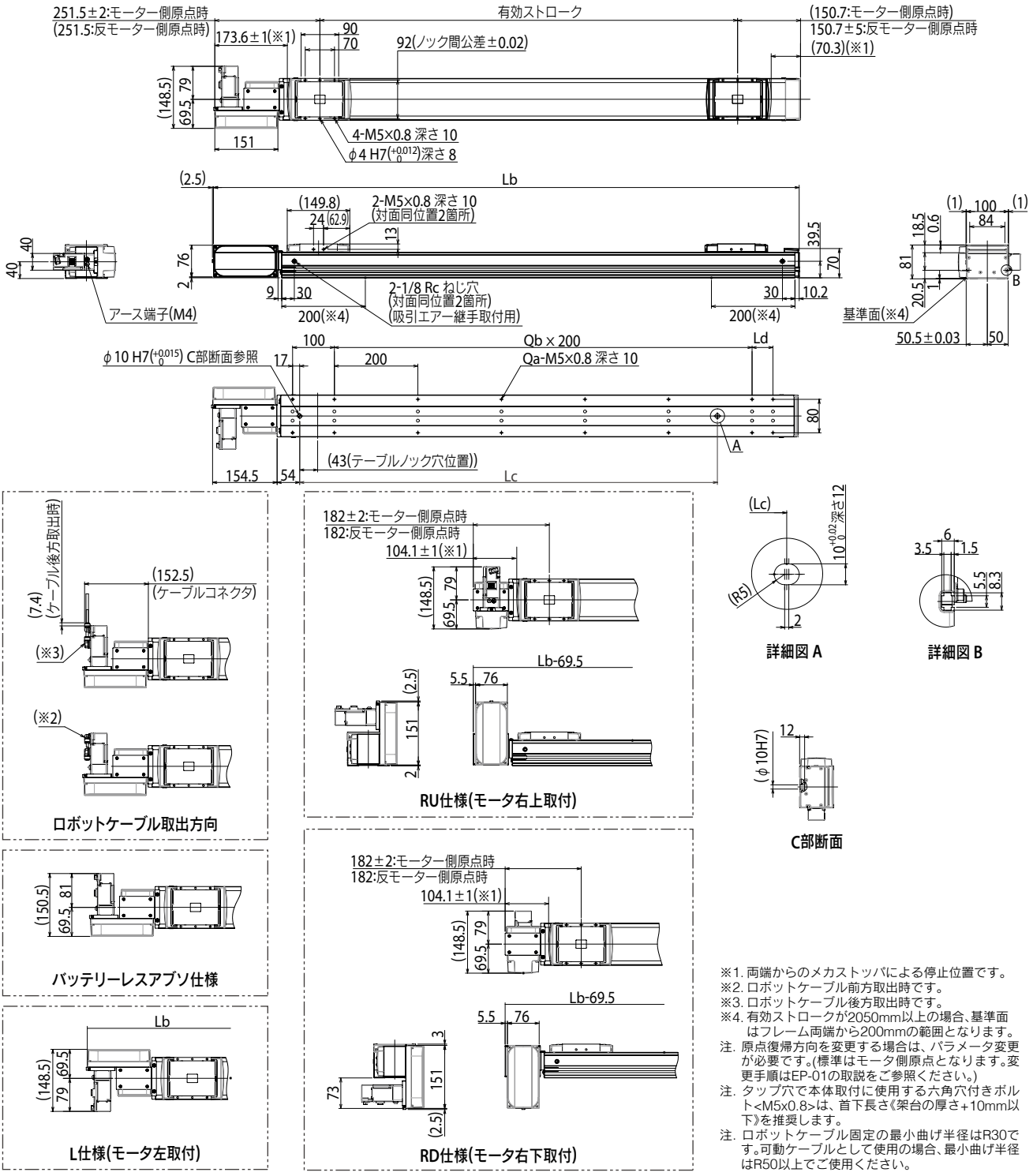
LD仕様 モータ左下取付



▶ 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 ▶ 276

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。

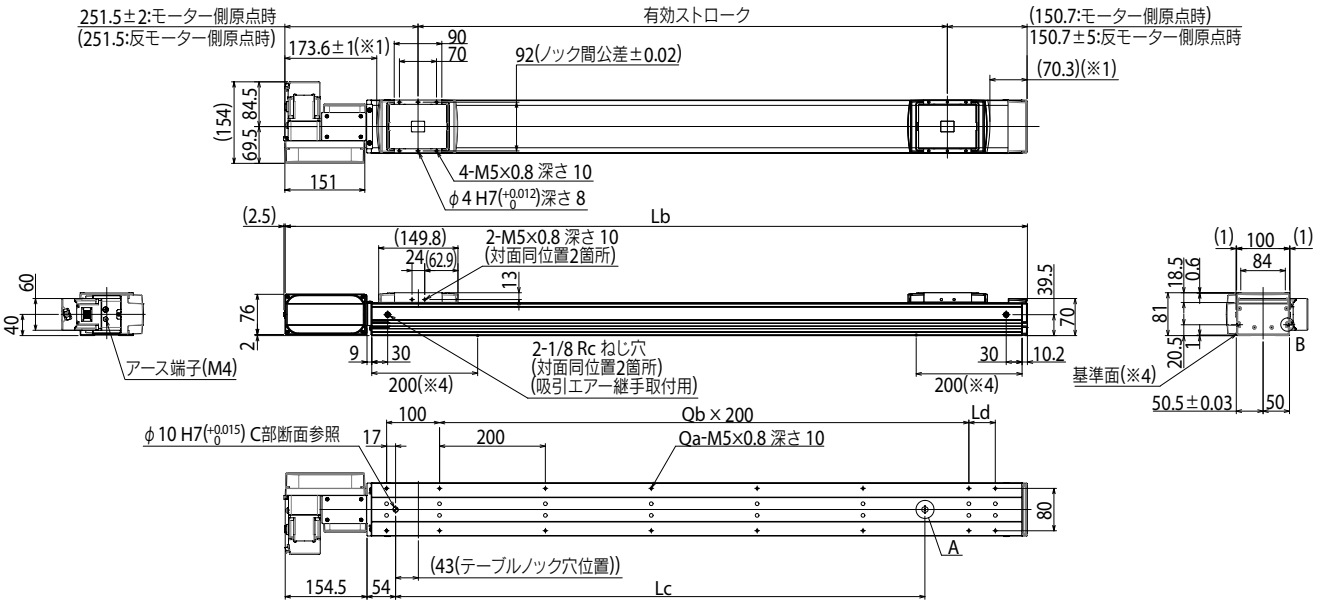
有効ストローク		150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550
Lb		552.2	602.2	652.2	702.2	752.2	802.2	852.2	902.2	952.2	1002.2	1052.2	1102.2	1152.2	1202.2	1252.2	1302.2	1352.2	1402.2	1452.2	1502.2	1552.2	1602.2	1652.2	1702.2	1752.2	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																												

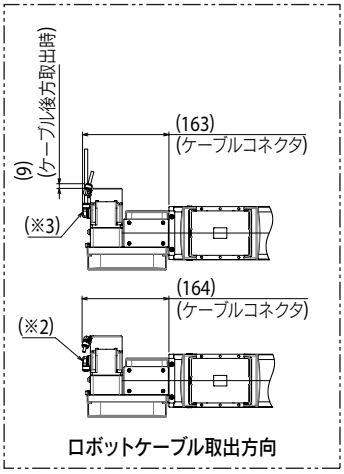
有効ストローク		1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
Lb		2002.2	2052.2	2102.2	2152.2	2202.2	2252.2	2302.2	2352.2	2402.2	2452.2	2502.2	2552.2	2602.2	2652.2	2702.2	2752.2	2802.2	2852.2	2902.2	2952.2	3002.2	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																													

適用コントローラ EP-01 ▶ 276

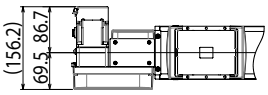
AGBS10H

AGBS10H

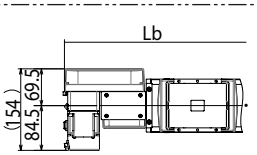




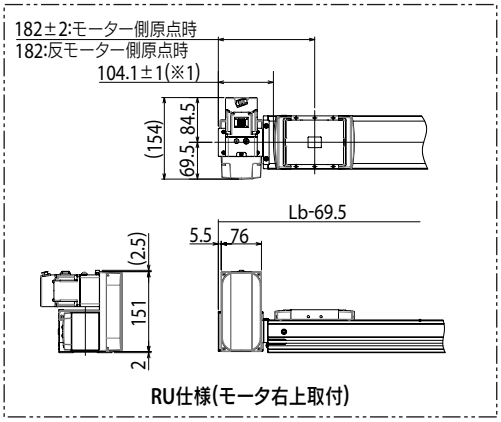
ロボットケーブル取出方向



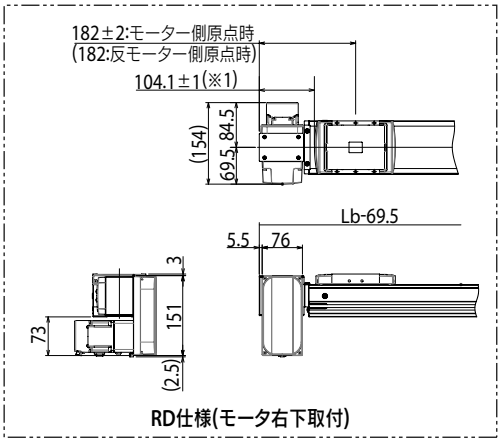
バッテリーレスアブソ仕様



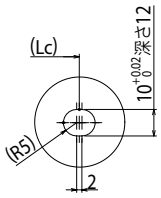
L仕様(モータ左取付)



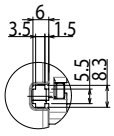
RU仕様(モータ右上取付)



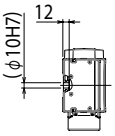
RD仕様(モータ右下取付)



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. 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 ▶ 276

AGBS14/AGBS14H

Advancedモデル ● 単軸ロボット
● タイミングベルト駆動タイプ



注文型式

本体	リード指定	形状	モータ仕様	オプション仕様1	ストローク	ケーブル長※1	ケーブル取出方向		ポジショナ	ドライバ:モータ容量	規格	回生装置※2	入出力選択	バッテリユニット※3
								EP-01						
AGBS14	50:50mm	R:水平右取付	S:標準/ブレーキなし	無記入:標準	150～4000 (50 mmピッチ)	R3:3m	R:モータ後方		EP-01	A10:200W以下	無記入	無記入:なし	EP: EtherNet/IP™	B:あり (バッテリアブソ)
AGBS14H	30:30mm	L:水平左取付	BL:バッテリーレスアブソ/ブレーキなし	M:集中給油		R5:5m	F:モータ前方			A30:400W/750W	SNI	R:EP-RU付き	PT: PROFINET	N:なし
		RU:右上取付				R10:10m						C:RU1付き	ES: EtherCAT	
		LU:左上取付											NS: NPN	
		RD:右下取付											CC:CC-Link	
		LD:左下取付												

※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2.【AGBS14の場合】
水平使用時でリード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RU1)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)

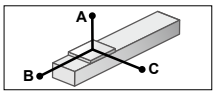
AGBS14 (200W)

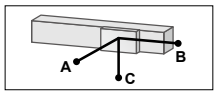
基本仕様

モータ出力 AC		200 W	
繰り返し位置決め精度※1		±0.04 mm	
ベルト		リード50相当	リード30相当
最高速度※2		3750 mm/sec	2250 mm/sec
最大可搬質量	水平	8 kg	30 kg
ストローク		150 mm～4000 mm (50 mmピッチ)	
全長	L/R仕様	ST + 474.5 mm	
	上記以外	ST + 405 mm	
本体最大断面外形		W 140 mm × H 83 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。
※ 加速度/減速度はP.261 をご参照ください。

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)

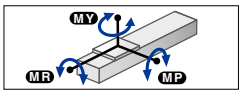
	A	B	C
10kg	2334	1302	1236
20kg	1641	637	670
30kg	1601	442	519

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

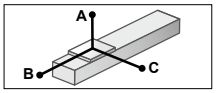
AGBS14H (400W)

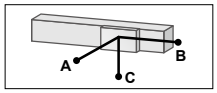
基本仕様

モータ出力 AC		400 W	
繰り返し位置決め精度※1		±0.04 mm	
ベルト		リード50相当	リード30相当
最高速度※2		3750 mm/sec	2250 mm/sec
最大可搬質量	水平	30 kg	60 kg
ストローク		150 mm～4000 mm (50 mmピッチ)	
全長	L/R仕様	ST + 474.5 mm	
	上記以外	ST + 405 mm	
本体最大断面外形		W 140 mm × H 83 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。
※ 加速度/減速度はP.262 をご参照ください。

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

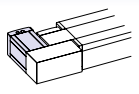
壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
20kg	653	601	1449
40kg	414	308	1374
60kg	309	213	1410

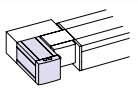
※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは1,000 mm。
※ 天吊り使用時の場合は水平使用時と同じオーバーハング量となります。

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。

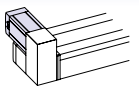
R仕様 モータ右水平取付



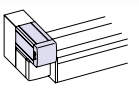
L仕様 モータ左水平取付



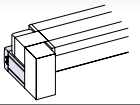
RU仕様 モータ右上取付



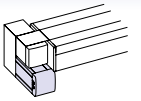
LU仕様 モータ左上取付



RD仕様 モータ右下取付



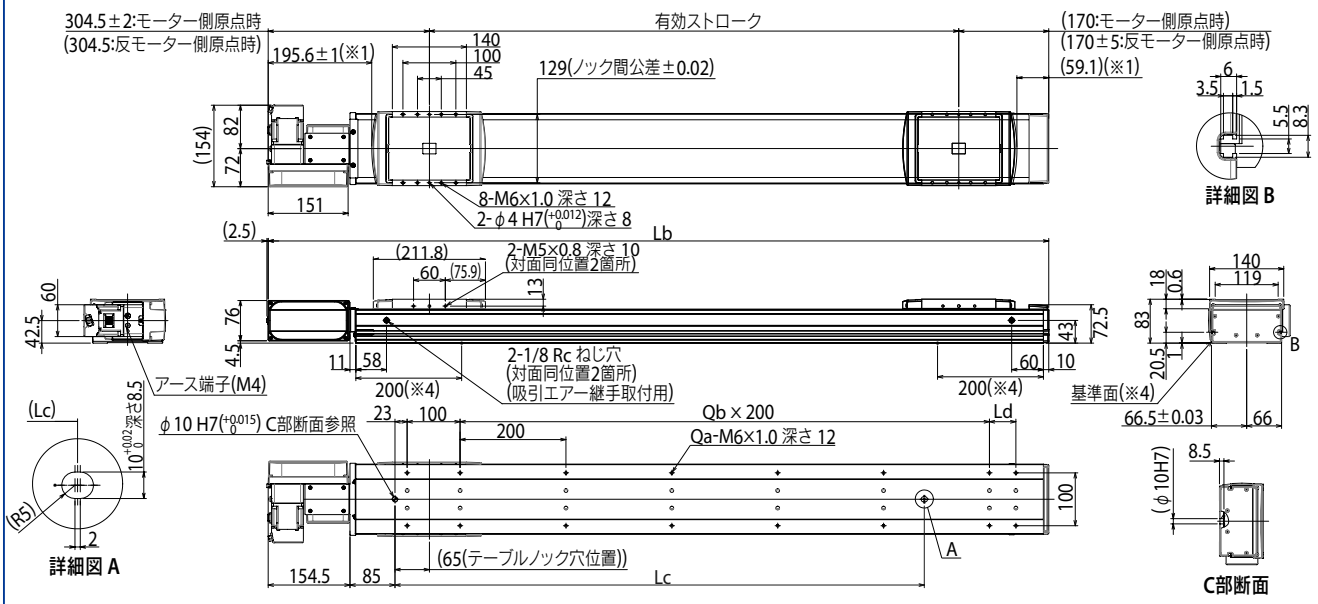
LD仕様 モータ左下取付

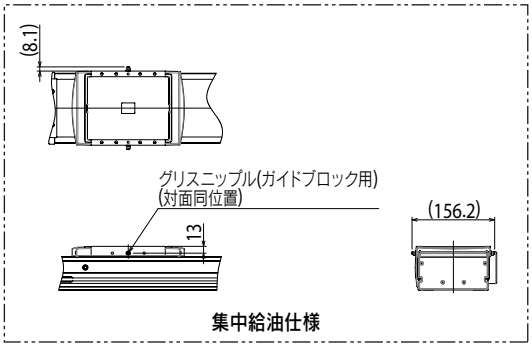


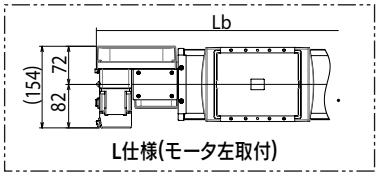
▶サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

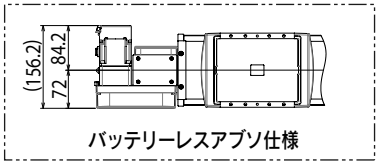
適用コントローラ EP-01 ▶ 276

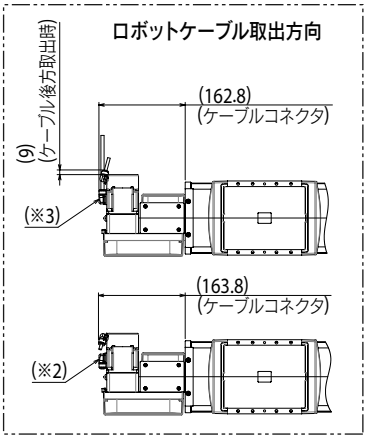
AGBS14

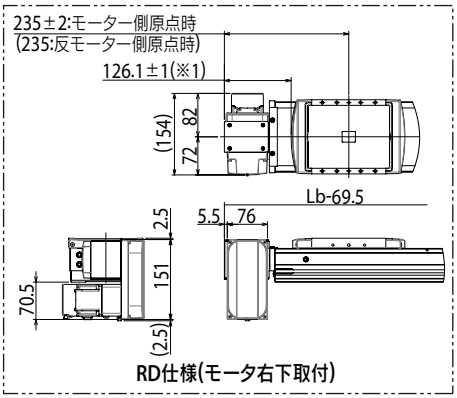


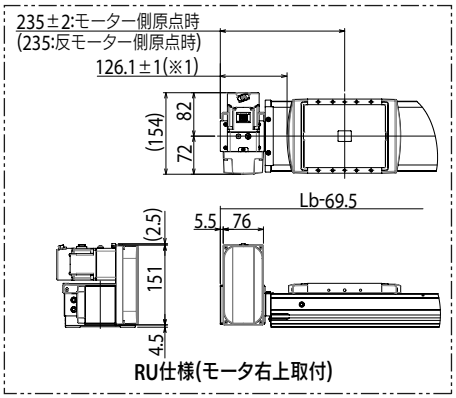












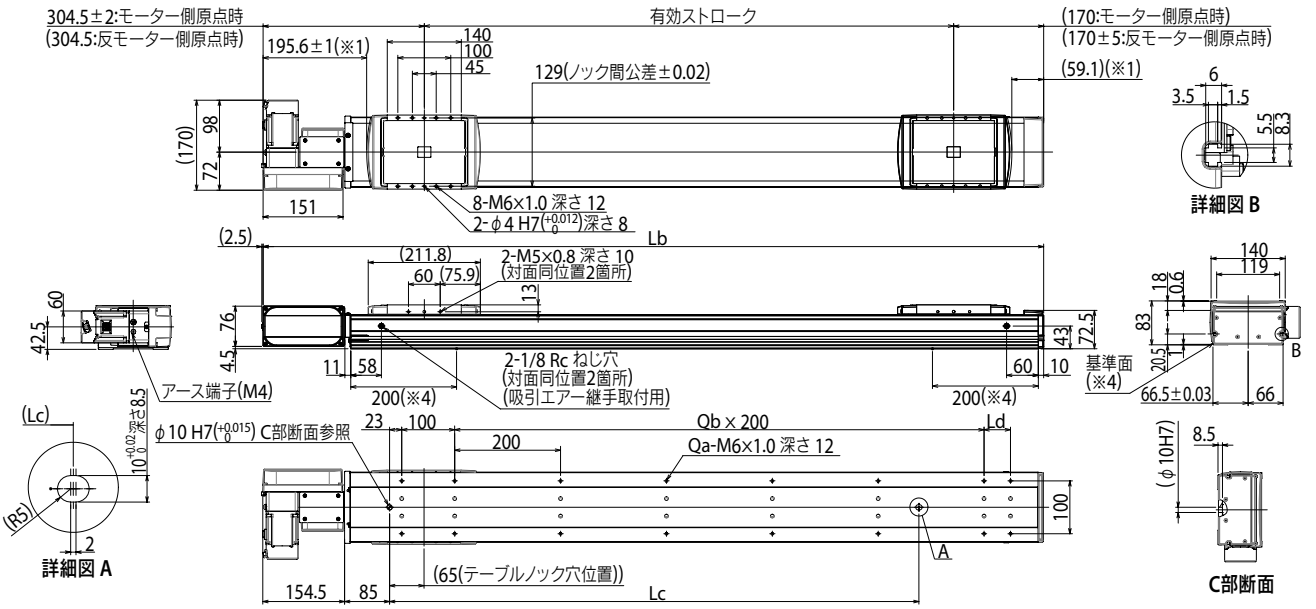
※1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
※2. ロボットケーブル前方取出時です。
※3. ロボットケーブル後方取出時です。
※4. 有効ストロークが2050mm以上の場合、基準面はフレーム両端から200mmの範囲となります。
注. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説をご参照ください。)
注. タップ穴で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6x1.0>は、首下長さ《架台の厚さ+10mm以下》を推奨します。
注. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50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

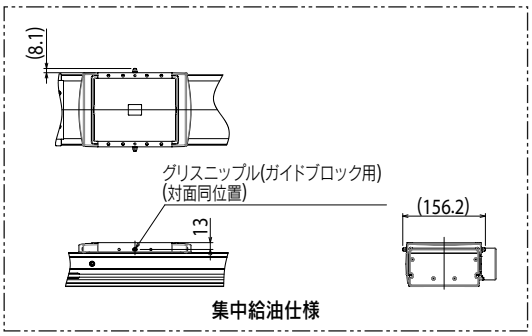
有効ストローク		150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050
Lb		624.5	674.5	724.5	774.5	824.5	874.5	924.5	974.5	1024.5	1074.5	1124.5	1174.5	1224.5	1274.5	1324.5	1374.5	1424.5	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																																						

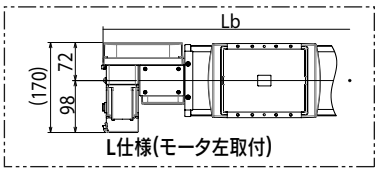
有効ストローク		2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200	3250	3300	3350	3400	3450	3500	3550	3600	3650	3700	3750	3800	3850	3900	3950	4000
Lb		2574.5	2624.5	2674.5	2724.5	2774.5	2824.5	2874.5	2924.5	2974.5	3024.5	3074.5	3124.5	3174.5	3224.5	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																																							

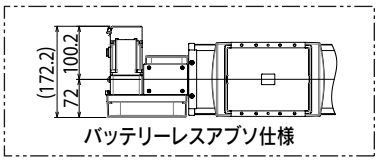
適用コントローラ EP-01 ▶ 276

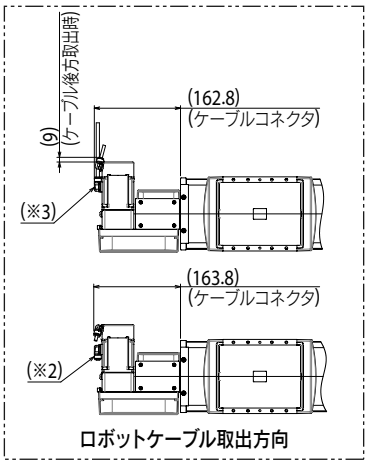
AGBS14H

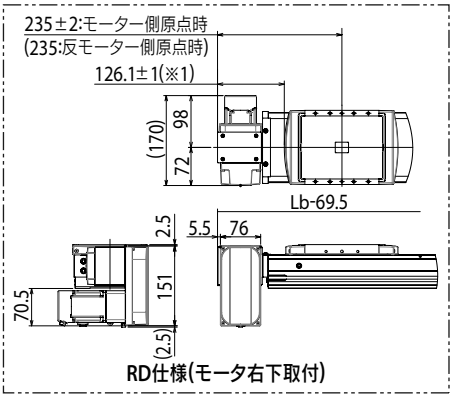


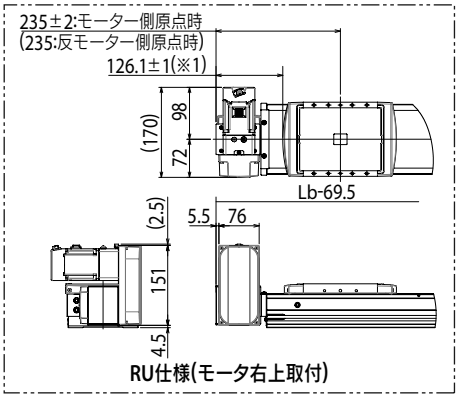












※1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
※2. ロボットケーブル前方取出時です。
※3. ロボットケーブル後方取出時です。
※4. 有効ストロークが2050mm以上の場合、基準面はフレーム両端から200mmの範囲となります。
注. 原点復帰方向を変更する場合は、パラメータ変更が必要です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説をご参照ください。)
注. タップ穴で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6x1.0>は、首下長さ《架台の厚さ+10mm以下》を推奨します。
注. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50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

加速度/減速度・慣性モーメント（Advancedモデル 低床タイプ）

LBFS03

■ 慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]					
機種	50	100	150	200	250	300
LBFS03-2	0.011	0.011	0.012	0.012	0.013	0.013
LBFS03-4	0.011	0.012	0.012	0.013	0.013	0.014
LBFS03-8	0.013	0.013	0.014	0.014	0.015	0.015

LBFS03 **ABFS03**

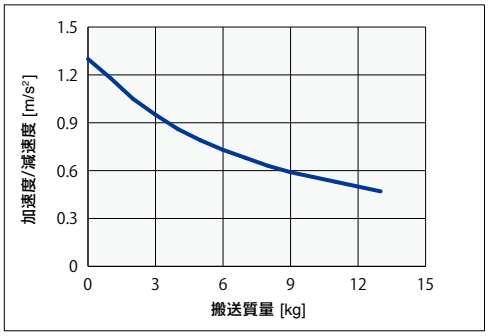
■ 加速度/減速度

機種	LBFS03-2/ABFS03-2		LBFS03-4/ABFS03-4		LBFS03-8/ABFS03-8	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	1.30	1.00	2.00	2.10	3.00	2.00
1	1.18	0.88	1.82	1.68	2.74	1.33
2	1.05	0.78	1.62	1.40	2.44	1.00
3	0.95	0.71	1.46	1.20	2.19	
4	0.86	0.64	1.33	1.05	2.00	
5	0.79	0.59	1.22		1.83	
6	0.73		1.13		1.69	
7	0.68		1.05		1.57	
8	0.63		0.98		1.47	
9	0.59		0.91		1.37	
10	0.56		0.86		1.29	
11	0.53					
12	0.50					
13	0.47					

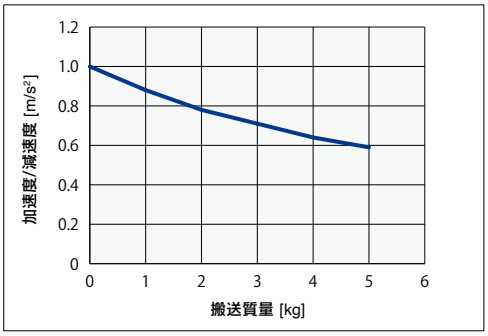
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LBFS03-2 / ABFS03-2

水平 / 壁掛

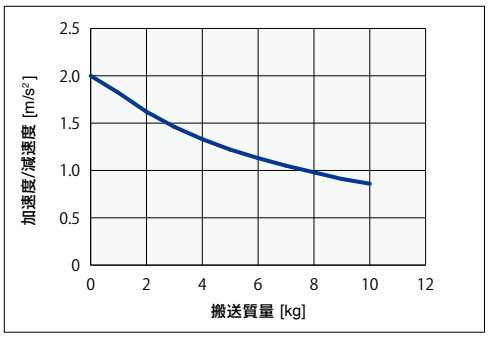


垂直

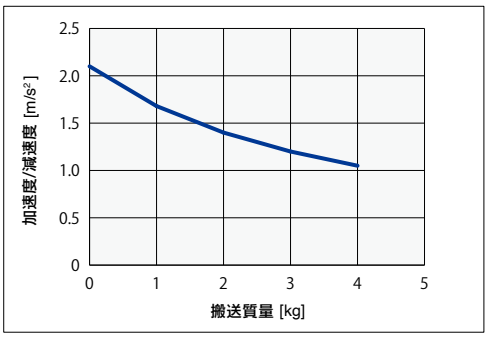


LBFS03-4 / ABFS03-4

水平 / 壁掛

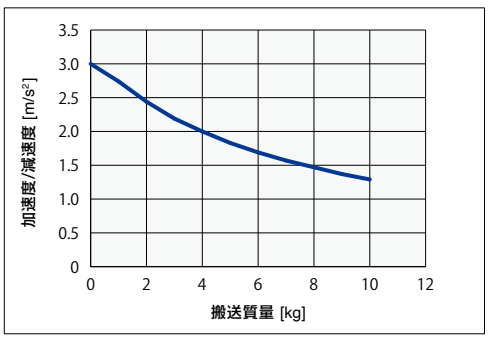


垂直

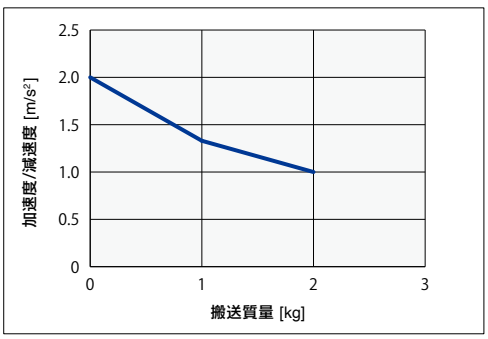


LBFS03-8 / ABFS03-8

水平 / 壁掛



垂直



LBFS04

■ 慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]									
機種	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
LBFS04-2	0.052	0.056	0.059	0.063	0.067	0.071	0.075	0.079	0.083	0.086
LBFS04-6	0.054	0.058	0.061	0.065	0.069	0.073	0.077	0.081	0.085	0.088
LBFS04-12	0.061	0.065	0.068	0.072	0.076	0.080	0.084	0.088	0.092	0.095

LBFS04 ABFS04

■ 加速度/減速度

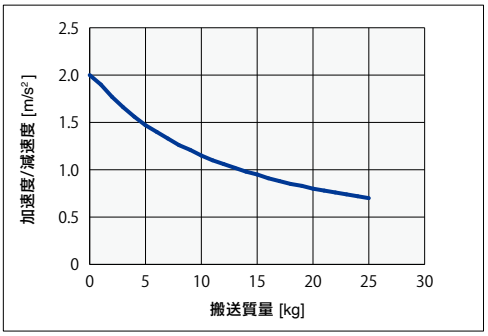
機種	LBFS04-2/ABFS04-2		LBFS04-6/ABFS04-6		LBFS04-12/ABFS04-12	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	2.00	2.00	3.00	3.00	6.00	6.00
1	1.90	1.76	3.00	3.00	6.00	6.00
2	1.77	1.57	3.00	3.00	6.00	3.15
3	1.66	1.42	3.00	3.00	4.80	2.14
4	1.56	1.29	2.65	2.30	4.00	
5	1.47	1.19	2.38	1.87	3.42	
6	1.40	1.10	2.15		3.00	
7	1.33	1.02	1.97		2.66	
8	1.26	0.96	1.81		2.40	
9	1.21		1.68		2.18	
10	1.15		1.57		2.00	
11	1.10		1.47		1.84	
12	1.06		1.38		1.71	

機種	LBFS04-2/ABFS04-2	LBFS04-6/ABFS04-6		LBFS04-12/ABFS04-12	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
13	1.02		1.30			
14	0.98		1.23			
15	0.95		1.17			
16	0.91		1.11			
17	0.88		1.06			
18	0.85		1.01			
19	0.83		0.97			
20	0.80		0.93			
21	0.78					
22	0.76					
23	0.74					
24	0.72					
25	0.70					

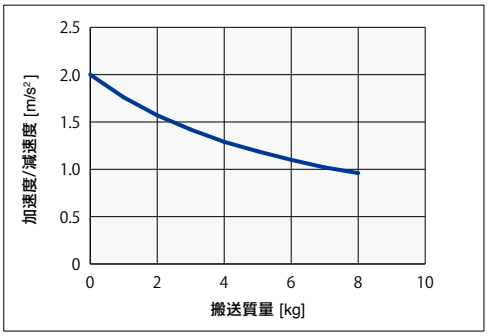
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LBFS04-2 / ABFS04-2

水平 / 壁掛

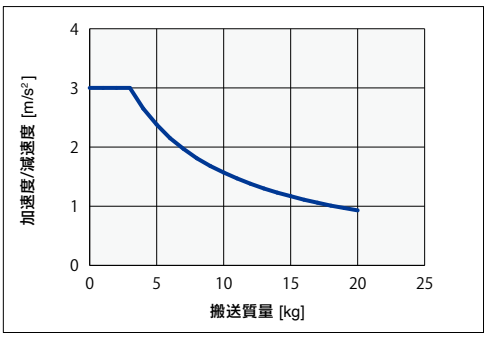


垂直

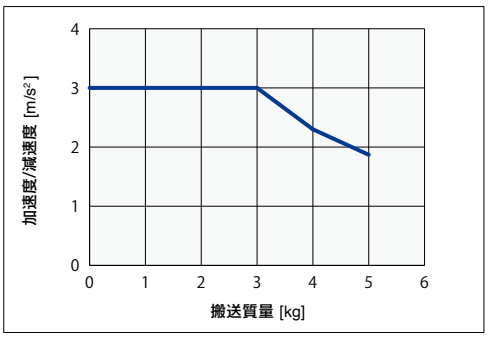


LBFS04-6 / ABFS04-6

水平 / 壁掛

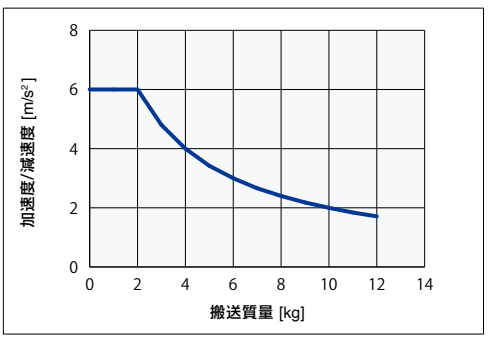


垂直

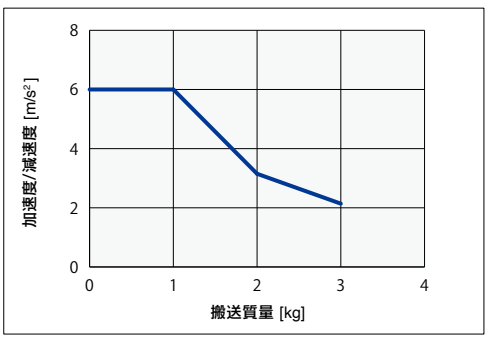


LBFS04-12 / ABFS04-12

水平 / 壁掛



垂直



加速度/減速度・慣性モーメント（Advancedモデル 低床タイプ）

LBFS05

■慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]															
機種	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
LBFS05-2	0.055	0.059	0.062	0.066	0.070	0.074	0.078	0.082	0.086	0.089	0.093	0.097	0.101	0.105	0.109	0.112
LBFS05-6	0.058	0.062	0.065	0.069	0.073	0.077	0.081	0.085	0.089	0.092	0.096	0.100	0.104	0.108	0.112	0.116
LBFS05-12	0.068	0.072	0.076	0.080	0.084	0.088	0.091	0.095	0.099	0.103	0.107	0.111	0.115	0.118	0.122	0.126
LBFS05-20	0.093	0.097	0.100	0.104	0.108	0.112	0.116	0.120	0.123	0.127	0.131	0.135	0.139	0.143	0.147	0.150

LBFS05 **ABFS05**

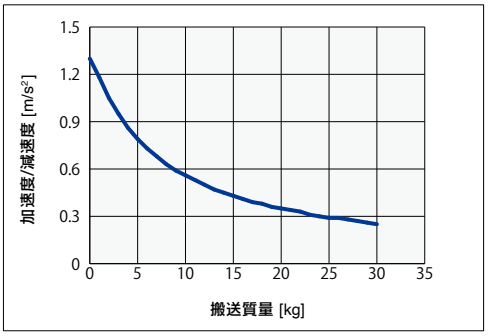
■加速度/減速度

機種	LBFS05-2/ ABFS05-2		LBFS05-6/ ABFS05-6		LBFS05-12/ ABFS05-12		LBFS05-20/ ABFS05-20	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	1.30	1.00	3.04	3.34	4.64	4.86	7.44	7.44
1	1.18	1.00	2.97	3.18	4.64	4.56	7.44	6.42
2	1.05	1.00	2.91	3.03	4.64	4.30	7.44	5.41
3	0.95	1.00	2.85	2.88	4.64	4.06	7.44	4.40
4	0.86	1.00	2.79	2.73	4.64	3.85	7.44	
5	0.79	1.00	2.73	2.58	4.64		7.44	
6	0.73	1.00	2.67	2.43	4.64		6.64	
7	0.68	0.66	2.61		4.64		6.00	
8	0.63	0.50	2.55		4.64		5.47	
9	0.59	0.40	2.49		4.21		5.02	
10	0.56	0.33	2.43		3.86		4.65	
11	0.53		2.37		3.56			
12	0.50		2.31		3.31			
13	0.47		2.24		3.09			
14	0.45		2.18		2.90			
15	0.43		2.12		2.72			
16	0.41		2.06		2.57			
17	0.39		2.00		2.44			
18	0.38		1.94		2.32			
19	0.36		1.88		2.20			
20	0.35		1.82		2.10			
21	0.34		1.76		2.01			
22	0.33		1.70		1.93			
23	0.31		1.64					
24	0.30		1.58					
25	0.29		1.52					
26	0.29							
27	0.28							
28	0.27							
29	0.26							
30	0.25							

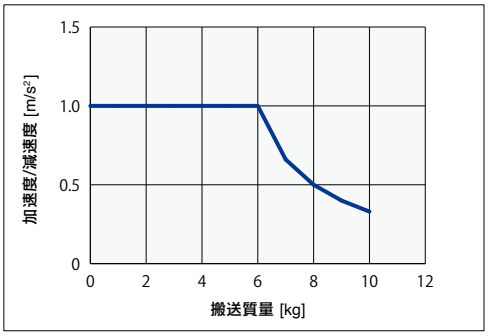
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LBFS05-2 / ABFS05-2

水平 / 壁掛

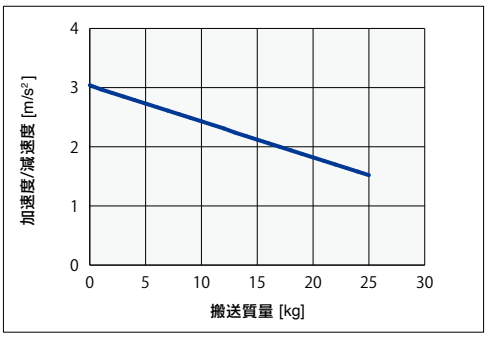


垂直

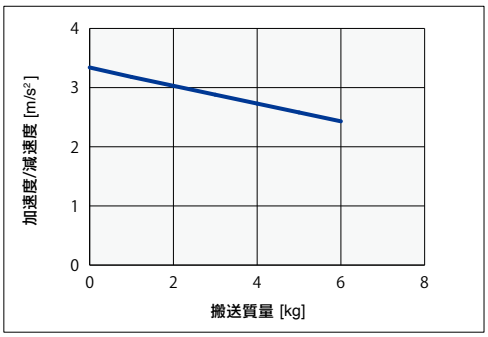


LBFS05-6 / ABFS05-6

水平 / 壁掛

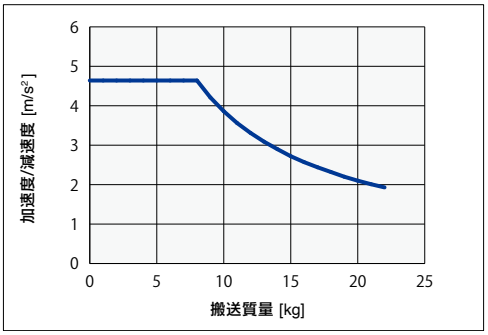


垂直

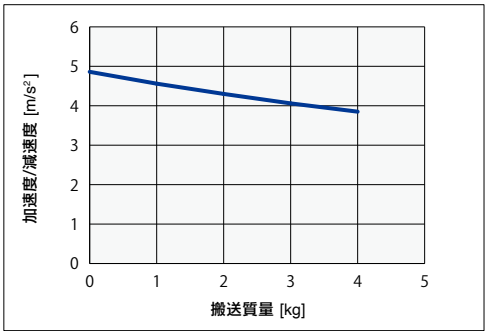


LBFS05-12 / ABFS05-12

水平 / 壁掛

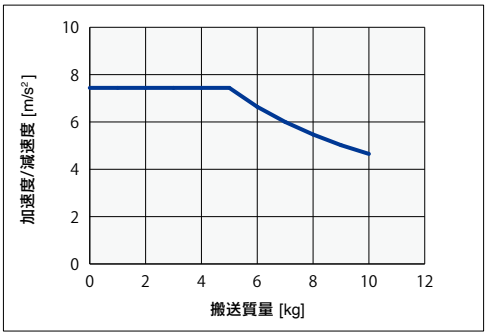


垂直

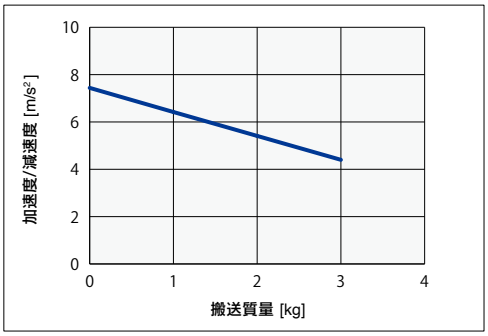


LBFS05-20 / ABFS05-20

水平 / 壁掛



垂直



加速度/減速度・慣性モーメント（Advancedモデル 低床タイプ）

LBFS06

■ 慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]															
機種	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
LBFS06-6	0.058	0.061	0.065	0.069	0.073	0.077	0.081	0.084	0.088	0.092	0.096	0.100	0.104	0.108	0.111	0.115
LBFS06-12	0.071	0.075	0.079	0.083	0.086	0.090	0.094	0.098	0.102	0.106	0.110	0.113	0.117	0.121	0.125	0.129
LBFS06-20	0.103	0.106	0.110	0.114	0.118	0.122	0.126	0.129	0.133	0.137	0.141	0.145	0.149	0.153	0.156	0.160

LBFS06 **ABFS06**

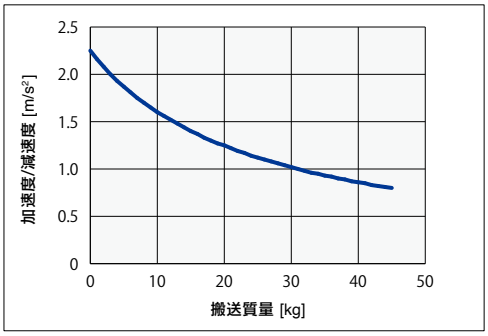
■ 加速度/減速度

機種	LBFS06-6/ABFS06-6		LBFS06-12/ABFS06-12		LBFS06-20/ABFS06-20	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	2.25	2.25	4.64	4.00	7.44	7.44
1	2.16	2.10	4.21	4.00	7.44	7.44
2	2.08	1.97	3.86	4.00	7.44	6.00
3	2.00	1.85	3.56	4.00	7.44	5.02
4	1.93	1.75	3.31	3.25	7.44	4.32
5	1.87	1.66	3.09	2.73	7.44	3.79
6	1.81	1.58	2.90	2.36	6.64	3.38
7	1.75	1.51	2.72	2.08	6.00	
8	1.70	1.44	2.57	1.86	5.47	
9	1.65	1.38	2.44	1.68	5.02	
10	1.60	1.32	2.32		4.65	
11	1.56	1.27	2.20		4.32	
12	1.52	1.22	2.10		4.04	
13	1.48		2.01		3.79	
14	1.44		1.93		3.57	
15	1.40		1.85		3.38	
16	1.37		1.78		3.20	
17	1.33		1.71		3.04	
18	1.30		1.65		2.90	
19	1.27		1.60			
20	1.25		1.54			
21	1.22		1.49			
22	1.19		1.45			
23	1.17		1.40			
24	1.14		1.36			
25	1.12		1.32			
26	1.10		1.28			
27	1.08		1.25			
28	1.06		1.22			
29	1.04		1.18			
30	1.02		1.16			
31	1.00					
32	0.98					
33	0.96					
34	0.95					
35	0.93					
36	0.92					
37	0.90					
38	0.89					
39	0.87					
40	0.86					
41	0.85					
42	0.83					
43	0.82					
44	0.81					
45	0.80					

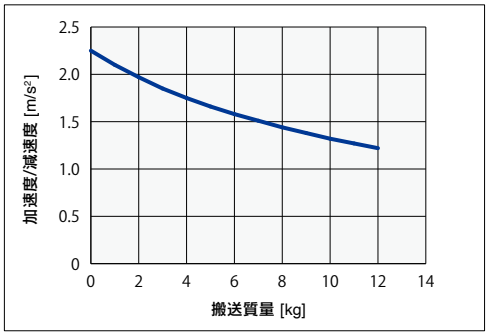
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LBFS06-6 / ABFS06-6

水平 / 壁掛

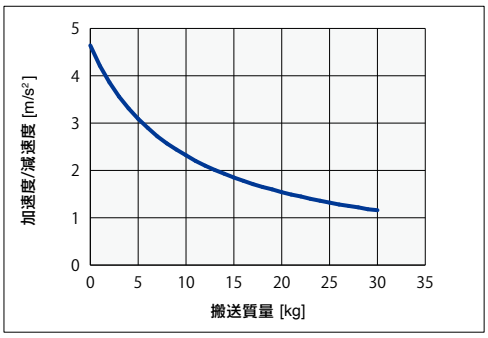


垂直

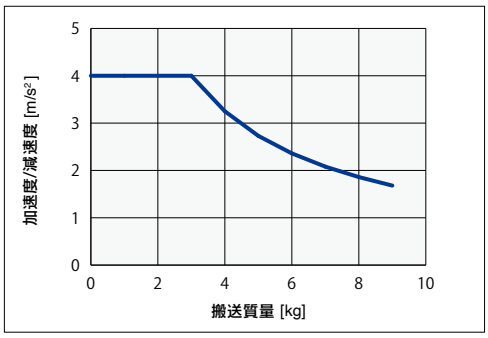


LBFS06-12 / ABFS06-12

水平 / 壁掛

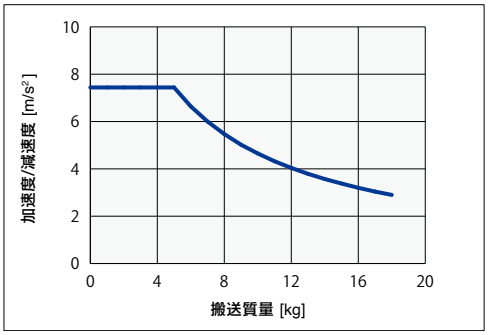


垂直

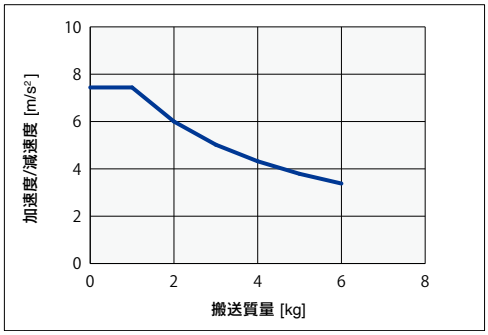


LBFS06-20 / ABFS06-20

水平 / 壁掛



垂直



加速度/減速度・慣性モーメント（Advancedモデル 低床タイプ）

LBFS07

■慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]																				
機種	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
LBFS07-5	0.079	0.087	0.095	0.103	0.111	0.119	0.127	0.135	0.143	0.151	0.159	0.167	0.175	0.183	0.191	0.199	0.207	0.215	0.223	0.231	0.238
LBFS07-10	0.094	0.102	0.110	0.118	0.126	0.134	0.142	0.150	0.158	0.166	0.174	0.182	0.190	0.198	0.206	0.214	0.222	0.230	0.238	0.246	0.254
LBFS07-20	0.156	0.164	0.172	0.180	0.188	0.196	0.204	0.212	0.220	0.228	0.236	0.244	0.252	0.260	0.268	0.276	0.283	0.291	0.299	0.307	0.315

LBFS07 **ABFS07**

■加速度/減速度

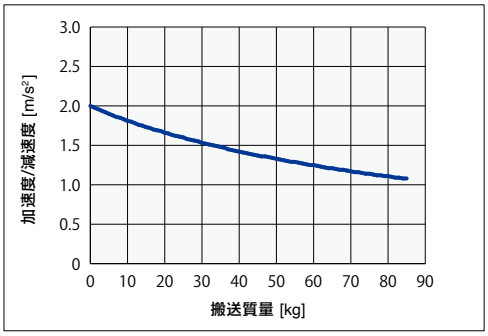
機種	LBFS07-5/ABFS07-5		LBFS07-10/ABFS07-10		LBFS07-20/ABFS07-20	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	2.00	2.50	2.00	3.00	3.00	2.00
1	1.98	2.19	1.98	2.50	2.80	1.86
2	1.96	1.95	1.97	2.14	2.63	1.75
3	1.94	1.76	1.95	1.87	2.47	1.65
4	1.92	1.60	1.94	1.66	2.34	1.56
5	1.90	1.47	1.93	1.50	2.22	
6	1.88	1.35	1.91	1.36	2.11	
7	1.86	1.26	1.90	1.25	2.01	
8	1.85	1.17	1.89	1.15	1.92	
9	1.83	1.10	1.88	1.07	1.84	
10	1.81	1.04	1.86	1.00	1.76	
11	1.80	0.98	1.85		1.69	
12	1.78	0.93	1.84		1.63	
13	1.76	0.88	1.83		1.57	
14	1.75	0.84	1.82		1.51	
15	1.73	0.80	1.80		1.46	
16	1.72	0.77	1.79		1.41	
17	1.70		1.78		1.36	
18	1.69		1.77		1.32	
19	1.68		1.76		1.28	
20	1.66		1.75		1.25	
21	1.65		1.74		1.21	
22	1.63		1.73		1.18	
23	1.62		1.72		1.14	
24	1.61		1.71		1.11	
25	1.60		1.70		1.09	
26	1.58		1.69			
27	1.57		1.68			
28	1.56		1.67			
29	1.55		1.66			
30	1.53		1.65			
31	1.52		1.64			
32	1.51		1.63			
33	1.50		1.62			
34	1.49		1.61			
35	1.48		1.60			
36	1.47		1.59			
37	1.45		1.58			
38	1.44		1.57			
39	1.43		1.57			
40	1.42		1.56			
41	1.41		1.55			
42	1.40		1.54			
43	1.39		1.53			
44	1.38		1.52			
45	1.37		1.52			
46	1.36					
47	1.36					
48	1.35					
49	1.34					
50	1.33					
51	1.32					
52	1.31					
53	1.30					
54	1.29					
55	1.29					
56	1.28					
57	1.27					
58	1.26					
59	1.25					
60	1.25					
61	1.24					
62	1.23					
63	1.22					
64	1.21					
65	1.21					
66	1.20					
67	1.19					
68	1.19					
69	1.18					
70	1.17					
71	1.16					
72	1.16					
73	1.15					
74	1.14					
75	1.14					
76	1.13					
77	1.12					

機種	LBFS07-5/ABFS07-5	LBFS07-10/ABFS07-10	LBFS07-20/ABFS07-20
	水平/壁掛 垂直	水平/壁掛 垂直	水平/壁掛 垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]
78	1.12		
79	1.11		
80	1.11		
81	1.10		
82	1.09		
83	1.09		
84	1.08		
85	1.08		

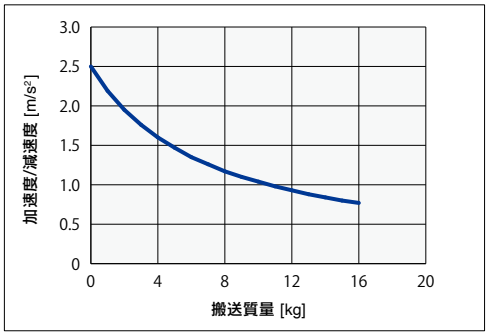
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LBFS07-5 / ABFS07-5

水平 / 壁掛

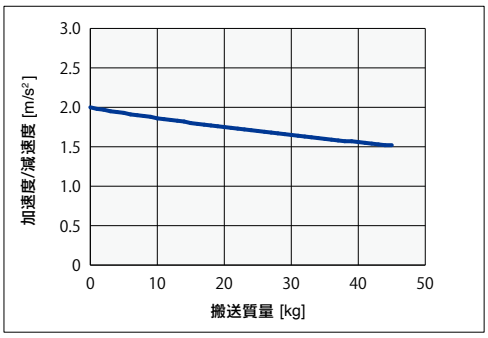


垂直

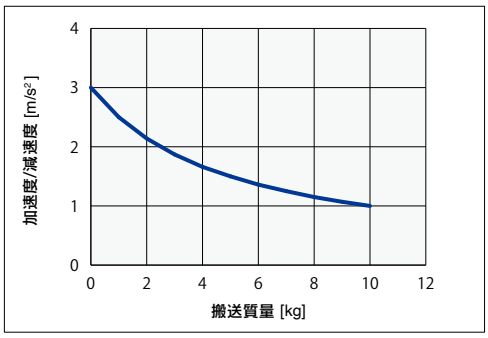


LBFS07-10 / ABFS07-10

水平 / 壁掛

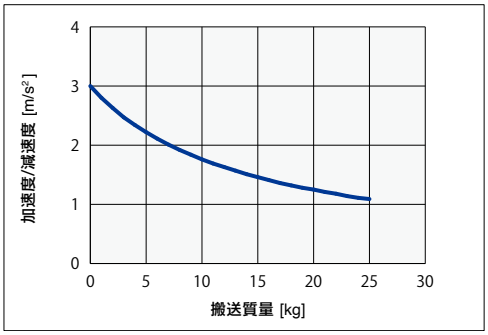


垂直

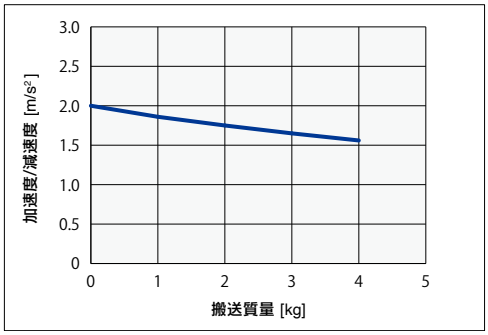


LBFS07-20 / ABFS07-20

水平 / 壁掛



垂直



加速度/減速度・慣性モーメント（Advancedモデル 低床タイプ）

LBFS08

■ 慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]																									
機種	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
LBFS08-6 (200W)	0.312	0.327	0.342	0.356	0.371	0.386	0.401	0.416	0.430	0.445	0.460	0.475	0.489	0.504	0.519	0.534	0.549	0.563	0.578	0.593	0.608	0.623	0.637	0.652	0.667
LBFS08-12 (200W)	0.350	0.364	0.379	0.394	0.409	0.424	0.438	0.453	0.468	0.483	0.498	0.512	0.527	0.542	0.557	0.571	0.586	0.601	0.616	0.631	0.645	0.660	0.675	0.690	0.704
LBFS08-24 (200W)	0.495	0.509	0.524	0.539	0.554	0.569	0.583	0.598	0.613	0.628	0.642	0.657	0.672	0.687	0.702	0.716	0.731	0.746	0.761	0.775	0.790	0.805	0.820	0.835	0.849

LBFS08 (200W) **ABFS08**

■ 加速度/減速度

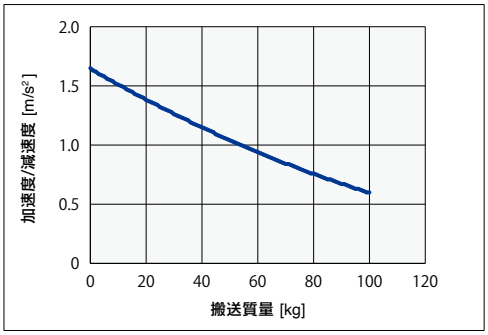
機種	LBFS08-6/ABFS08-6		LBFS08-12/ABFS08-12		LBFS08-24/ABFS08-24	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	1.65	2.00	6.09	4.79	8.51	8.50
1	1.63	1.96	5.97	4.54	8.20	7.39
2	1.62	1.93	5.86	4.31	7.90	6.42
3	1.60	1.90	5.74	4.09	7.61	5.59
4	1.59	1.87	5.63	3.88	7.33	4.89
5	1.58	1.84	5.52	3.68	7.05	4.33
6	1.56	1.80	5.42	3.50	6.77	3.91
7	1.55	1.77	5.31	3.32	6.51	3.62
8	1.54	1.74	5.21	3.16	6.24	3.46
9	1.52	1.71	5.10	3.01	5.99	
10	1.51	1.68	5.00	2.87	5.74	
11	1.50	1.65	4.90	2.74	5.50	
12	1.49	1.61	4.80	2.62	5.26	
13	1.47	1.58	4.70	2.52	5.03	
14	1.46	1.55	4.61	2.42	4.80	
15	1.45	1.52	4.51	2.34	4.58	
16	1.43	1.49	4.42	2.27	4.37	
17	1.42	1.45	4.33	2.21	4.16	
18	1.41	1.42	4.24	2.16	3.96	
19	1.40	1.39	4.15		3.76	
20	1.38	1.36	4.06		3.57	
21	1.37	1.33	3.98		3.38	
22	1.36	1.30	3.89		3.21	
23	1.35	1.26	3.81		3.03	
24	1.34	1.23	3.73		2.87	
25	1.32	1.20	3.65		2.71	
26	1.31	1.17	3.57		2.55	
27	1.30	1.14	3.49		2.40	
28	1.29	1.10	3.42		2.26	
29	1.28	1.07	3.34		2.13	
30	1.26	1.04	3.27		1.99	
31	1.25		3.20		1.87	
32	1.24		3.13		1.75	
33	1.23		3.06		1.64	
34	1.22		2.99		1.53	
35	1.21		2.93		1.43	
36	1.19		2.86		1.34	
37	1.18		2.80		1.25	
38	1.17		2.74		1.16	
39	1.16		2.68		1.09	
40	1.15		2.62		1.02	
41	1.14		2.57			
42	1.13		2.51			
43	1.12		2.46			
44	1.11		2.41			
45	1.09		2.36			
46	1.08		2.31			
47	1.07		2.26			
48	1.06		2.21			
49	1.05		2.17			
50	1.04		2.12			
51	1.03		2.08			
52	1.02		2.04			
53	1.01		2.00			
54	1.00		1.96			
55	0.99		1.93			
56	0.98		1.89			
57	0.97		1.86			
58	0.96		1.83			
59	0.95		1.80			
60	0.94		1.77			
61	0.93		1.74			
62	0.92		1.72			
63	0.91		1.69			
64	0.90		1.67			
65	0.89		1.65			
66	0.88		1.63			
67	0.87		1.61			
68	0.86		1.59			
69	0.85		1.57			
70	0.84		1.56			
71	0.84		1.55			
72	0.83		1.54			
73	0.82		1.53			
74	0.81		1.52			
75	0.80		1.51			
76	0.79		1.51			
77	0.78		1.50			

機種	LBFS08-6/ABFS08-6		LBFS08-12/ABFS08-12		LBFS08-24/ABFS08-24	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
78	0.77		1.50			
79	0.76		1.50			
80	0.76		1.50			
81	0.75					
82	0.74					
83	0.73					
84	0.72					
85	0.71					
86	0.71					
87	0.70					
88	0.69					
89	0.68					
90	0.67					
91	0.67					
92	0.66					
93	0.65					
94	0.64					
95	0.63					
96	0.63					
97	0.62					
98	0.61					
99	0.60					
100	0.60					

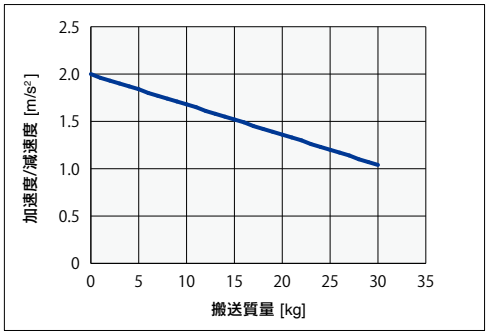
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LBFS08-6 (200W) / ABFS08-6

水平 / 壁掛

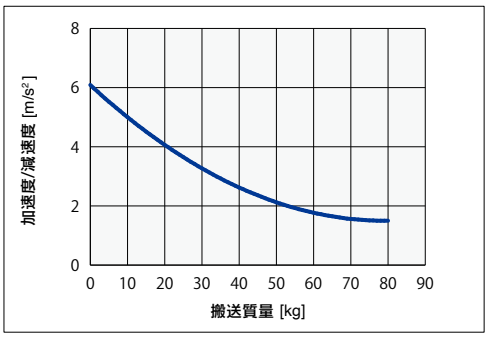


垂直

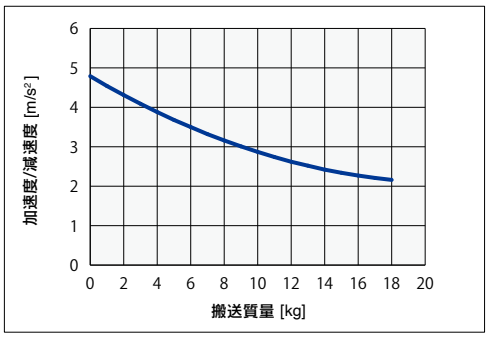


LBFS08-12 (200W) / ABFS08-12

水平 / 壁掛

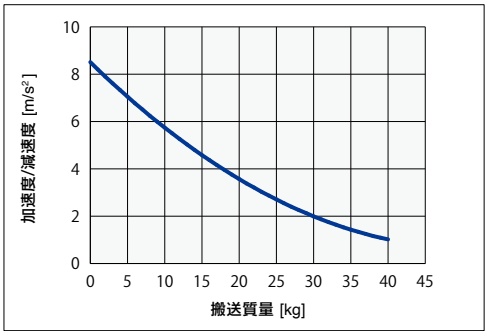


垂直

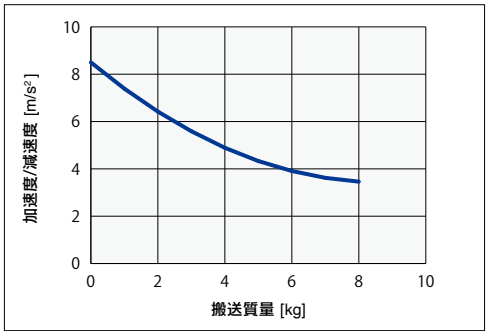


LBFS08-24 (200W) / ABFS08-24

水平 / 壁掛



垂直



加速度/減速度・慣性モーメント（Advancedモデル 低床タイプ）

LBFS08 (400W) **ABFS08H**

■ 加速度/減速度

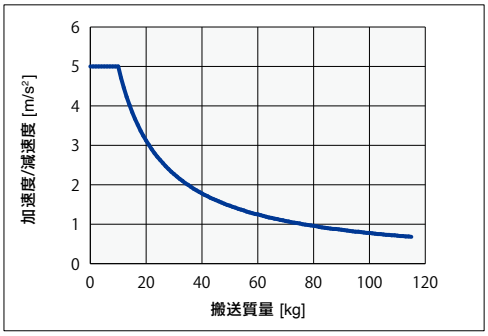
機種	LBFS08-6/ABFS08H-6		LBFS08-12/ABFS08H-12		LBFS08-24/ABFS08H-24	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	5.00	5.00	12.00	7.00	12.00	12.00
1	5.00	4.78	12.00	6.54	11.57	10.38
2	5.00	4.58	12.00	6.14	11.15	9.16
3	5.00	4.38	12.00	5.78	10.74	8.19
4	5.00	4.18	12.00	5.46	10.33	7.40
5	5.00	4.00	12.00	5.18	9.94	6.76
6	5.00	3.81	11.21	4.92	9.55	6.21
7	5.00	3.64	10.52	4.69	9.18	5.75
8	5.00	3.47	9.91	4.48	8.81	5.35
9	5.00	3.30	9.37	4.29	8.45	5.01
10	5.00	3.15	8.88	4.11	8.10	4.70
11	4.71	2.99	8.45	3.95	7.75	4.43
12	4.46	2.85	8.05	3.80	7.42	4.19
13	4.23	2.71	7.69	3.66	7.09	3.98
14	4.03	2.57	7.36	3.53	6.77	3.78
15	3.84	2.45	7.05	3.41	6.46	3.60
16	3.67	2.32	6.77	3.30	6.16	
17	3.52	2.21	6.52	3.19	5.86	
18	3.37	2.10	6.28	3.09	5.58	
19	3.24	1.99	6.06	3.00	5.30	
20	3.12	1.90	5.85	2.91	5.04	
21	3.01	1.80	5.66	2.83	4.78	
22	2.90	1.72	5.47	2.75	4.52	
23	2.80	1.64	5.30	2.68	4.28	
24	2.71	1.56	5.15	2.61	4.05	
25	2.63	1.50	5.00	2.54	3.82	
26	2.55	1.43	4.85	2.48	3.60	
27	2.47	1.38	4.72	2.42	3.39	
28	2.40	1.33	4.59	2.36	3.19	
29	2.33	1.28	4.47		3.00	
30	2.27	1.25	4.36		2.82	
31	2.21	1.21	4.25		2.64	
32	2.15	1.19	4.15		2.47	
33	2.10	1.17	4.05		2.31	
34	2.04	1.15	3.96		2.16	
35	2.00	1.15	3.87		2.02	
36	1.95	1.14	3.78		1.89	
37	1.90	1.15	3.70		1.76	
38	1.86		3.62		1.64	
39	1.82		3.55		1.54	
40	1.78		3.47		1.44	
41	1.74		3.40		1.34	
42	1.71		3.34		1.26	
43	1.67		3.27		1.18	
44	1.64		3.21		1.12	
45	1.61		3.15		1.06	
46	1.58		3.10		1.01	
47	1.55		3.04		0.97	
48	1.52		2.99		0.94	
49	1.49		2.94		0.91	
50	1.47		2.89		0.89	
51	1.44		2.84			
52	1.42		2.79			
53	1.39		2.75			
54	1.37		2.70			
55	1.35		2.66			
56	1.32		2.62			
57	1.30		2.58			
58	1.28		2.54			
59	1.26		2.51			
60	1.25		2.47			
61	1.23		2.43			
62	1.21		2.40			
63	1.19		2.37			
64	1.17		2.33			
65	1.16		2.30			
66	1.14		2.27			
67	1.13		2.24			
68	1.11		2.21			
69	1.10		2.18			
70	1.08		2.16			
71	1.07		2.13			
72	1.05		2.10			
73	1.04		2.08			
74	1.03		2.05			
75	1.02		2.03			
76	1.00		2.01			
77	0.99		1.98			
78	0.98		1.96			

機種	LBFS08-6/ABFS08H-6	LBFS08-12/ABFS08H-12	LBFS08-24/ABFS08H-24
	水平/壁掛 垂直	水平/壁掛 垂直	水平/壁掛 垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]
79	0.97	1.94	
80	0.96	1.92	
81	0.95	1.89	
82	0.93	1.87	
83	0.92	1.85	
84	0.91	1.83	
85	0.90	1.81	
86	0.89	1.79	
87	0.88	1.78	
88	0.88	1.76	
89	0.87	1.74	
90	0.86	1.72	
91	0.85	1.70	
92	0.84	1.69	
93	0.83	1.67	
94	0.82	1.65	
95	0.81	1.64	
96	0.81		
97	0.80		
98	0.79		
99	0.78		
100	0.78		
101	0.77		
102	0.76		
103	0.75		
104	0.75		
105	0.74		
106	0.73		
107	0.73		
108	0.72		
109	0.72		
110	0.71		
111	0.70		
112	0.70		
113	0.69		
114	0.69		
115	0.68		

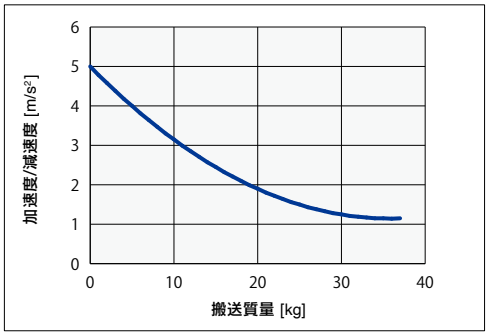
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LBFS08-6 (400W) / ABFS08H-6

水平 / 壁掛

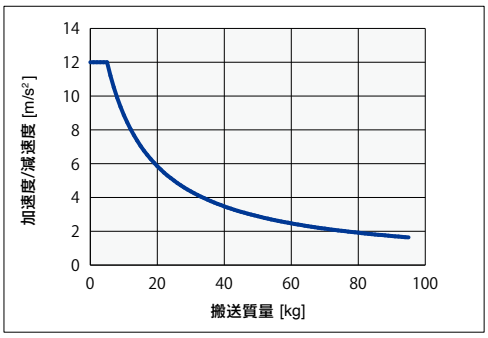


垂直

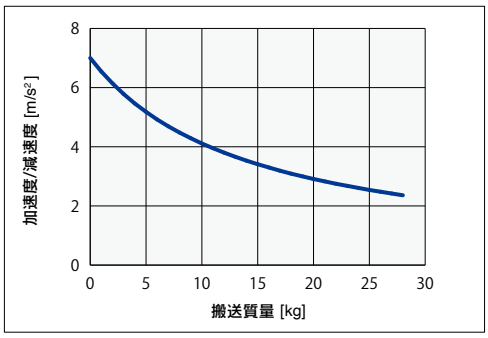


LBFS08-12 (400W) / ABFS08H-12

水平 / 壁掛

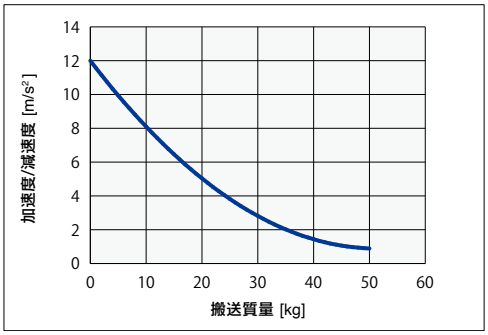


垂直

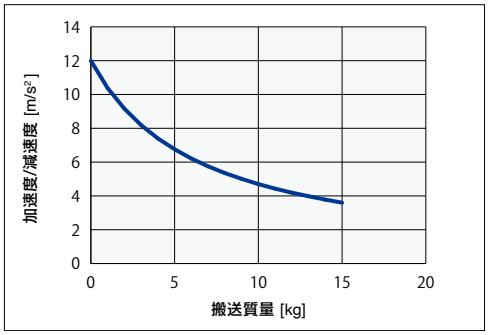


LBFS08-24 (400W) / ABFS08H-24

水平 / 壁掛



垂直



加速度/減速度・慣性モーメント（Advancedモデル 低床タイプ）

LBFS10

■ 慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]																									
機種	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
LBFS010-6 (200W)	0.307	0.322	0.337	0.351	0.366	0.381	0.396	0.410	0.425	0.440	0.455	0.470	0.484	0.499	0.514	0.529	0.543	0.558	0.573	0.588	0.603	0.617	0.632	0.647	0.662
LBFS010-12 (200W)	0.335	0.350	0.364	0.379	0.394	0.409	0.424	0.438	0.453	0.468	0.483	0.498	0.512	0.527	0.542	0.557	0.571	0.586	0.601	0.616	0.631	0.645	0.660	0.675	0.690
LBFS010-24 (200W)	0.441	0.456	0.471	0.486	0.501	0.515	0.530	0.545	0.560	0.575	0.589	0.604	0.619	0.634	0.648	0.663	0.678	0.693	0.708	0.722	0.737	0.752	0.767	0.782	0.796

LBFS10 (200W)　ABFS10

■ 加速度/減速度

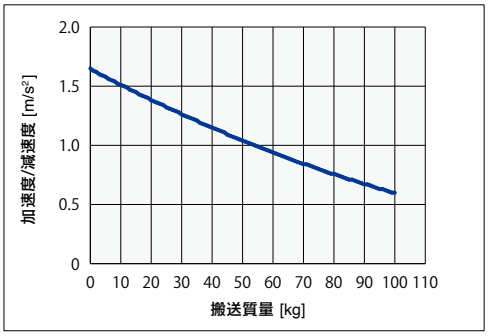
機種	LBFS10-6/ABFS10-6		LBFS10-12/ABFS10-12		LBFS10-24/ABFS10-24	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	1.65	2.00	6.09	4.79	8.51	8.50
1	1.63	1.96	5.97	4.54	8.20	7.39
2	1.62	1.93	5.86	4.31	7.90	6.42
3	1.60	1.90	5.74	4.09	7.61	5.59
4	1.59	1.87	5.63	3.88	7.33	4.89
5	1.58	1.84	5.52	3.68	7.05	4.33
6	1.56	1.80	5.42	3.50	6.77	3.91
7	1.55	1.77	5.31	3.32	6.51	3.62
8	1.54	1.74	5.21	3.16	6.24	3.46
9	1.52	1.71	5.10	3.01	5.99	
10	1.51	1.68	5.00	2.87	5.74	
11	1.50	1.65	4.90	2.74	5.50	
12	1.49	1.61	4.80	2.62	5.26	
13	1.47	1.58	4.70	2.52	5.03	
14	1.46	1.55	4.61	2.42	4.80	
15	1.45	1.52	4.51	2.34	4.58	
16	1.43	1.49	4.42	2.27	4.37	
17	1.42	1.45	4.33	2.21	4.16	
18	1.41	1.42	4.24	2.16	3.96	
19	1.40	1.39	4.15		3.76	
20	1.38	1.36	4.06		3.57	
21	1.37	1.33	3.98		3.38	
22	1.36	1.30	3.89		3.21	
23	1.35	1.26	3.81		3.03	
24	1.34	1.23	3.73		2.87	
25	1.32	1.20	3.65		2.71	
26	1.31	1.17	3.57		2.55	
27	1.30	1.14	3.49		2.40	
28	1.29	1.10	3.42		2.26	
29	1.28	1.07	3.34		2.13	
30	1.26	1.04	3.27		1.99	
31	1.25		3.20		1.87	
32	1.24		3.13		1.75	
33	1.23		3.06		1.64	
34	1.22		2.99		1.53	
35	1.21		2.93		1.43	
36	1.19		2.86		1.34	
37	1.18		2.80		1.25	
38	1.17		2.74		1.16	
39	1.16		2.68		1.09	
40	1.15		2.62		1.02	
41	1.14		2.57			
42	1.13		2.51			
43	1.12		2.46			
44	1.11		2.41			
45	1.09		2.36			
46	1.08		2.31			
47	1.07		2.26			
48	1.06		2.21			
49	1.05		2.17			
50	1.04		2.12			
51	1.03		2.08			
52	1.02		2.04			
53	1.01		2.00			
54	1.00		1.96			
55	0.99		1.93			
56	0.98		1.89			
57	0.97		1.86			
58	0.96		1.83			
59	0.95		1.80			
60	0.94		1.77			
61	0.93		1.74			
62	0.92		1.72			
63	0.91		1.69			
64	0.90		1.67			
65	0.89		1.65			
66	0.88		1.63			
67	0.87		1.61			
68	0.86		1.59			
69	0.85		1.57			
70	0.84		1.56			
71	0.84		1.55			
72	0.83		1.54			
73	0.82		1.53			
74	0.81		1.52			
75	0.80		1.51			
76	0.79		1.51			
77	0.78		1.50			

機種	LBFS10-6/ABFS10-6		LBFS10-12/ABFS10-12		LBFS10-24/ABFS10-24	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
78	0.77		1.50			
79	0.76		1.50			
80	0.76		1.50			
81	0.75					
82	0.74					
83	0.73					
84	0.72					
85	0.71					
86	0.71					
87	0.70					
88	0.69					
89	0.68					
90	0.67					
91	0.67					
92	0.66					
93	0.65					
94	0.64					
95	0.63					
96	0.63					
97	0.62					
98	0.61					
99	0.60					
100	0.60					

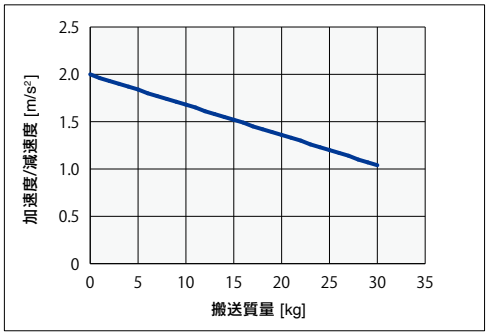
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LBFS10-6 (200W) / ABFS10-6

水平 / 壁掛

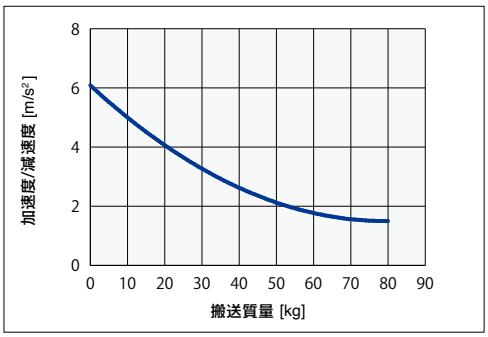


垂直

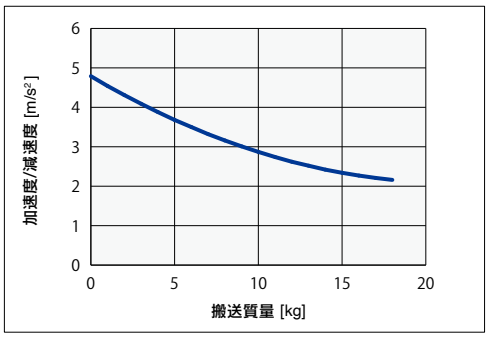


LBFS10-12 (200W) / ABFS10-12

水平 / 壁掛

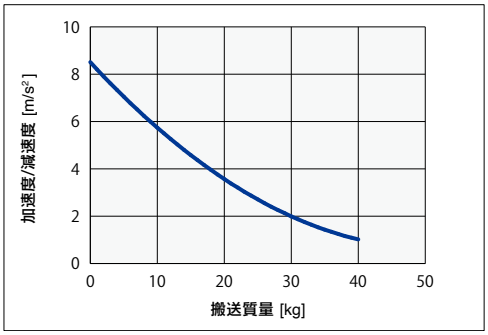


垂直

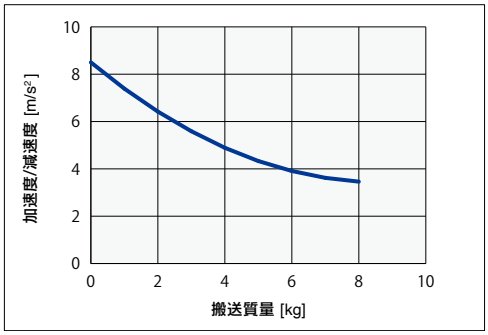


LBFS10-24 (200W) / ABFS10-24

水平 / 壁掛



垂直



加速度/減速度・慣性モーメント（Advancedモデル 低床タイプ）

LBFS10 (400W) **ABFS10H**

■ 加速度/減速度

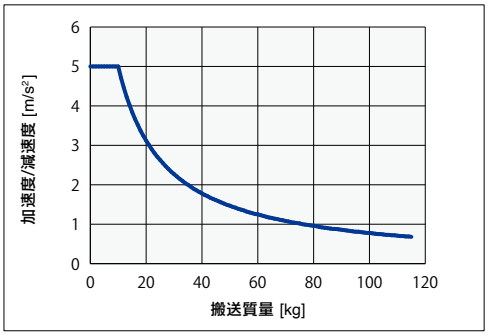
機種	LBFS10-6/ABFS10H-6		LBFS10-12/BFS10H-12		LBFS10-24/BFS10H-24	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	5.00	5.00	12.00	7.00	12.00	12.00
1	5.00	4.78	12.00	6.54	11.57	10.38
2	5.00	4.58	12.00	6.14	11.15	9.16
3	5.00	4.38	12.00	5.78	10.74	8.19
4	5.00	4.18	12.00	5.46	10.33	7.40
5	5.00	4.00	12.00	5.18	9.94	6.76
6	5.00	3.81	11.21	4.92	9.55	6.21
7	5.00	3.64	10.52	4.69	9.18	5.75
8	5.00	3.47	9.91	4.48	8.81	5.35
9	5.00	3.30	9.37	4.29	8.45	5.01
10	5.00	3.15	8.88	4.11	8.10	4.70
11	4.71	2.99	8.45	3.95	7.75	4.43
12	4.46	2.85	8.05	3.80	7.42	4.19
13	4.23	2.71	7.69	3.66	7.09	3.98
14	4.03	2.57	7.36	3.53	6.77	3.78
15	3.84	2.45	7.05	3.41	6.46	3.60
16	3.67	2.32	6.77	3.30	6.16	
17	3.52	2.21	6.52	3.19	5.86	
18	3.37	2.10	6.28	3.09	5.58	
19	3.24	1.99	6.06	3.00	5.30	
20	3.12	1.90	5.85	2.91	5.04	
21	3.01	1.80	5.66	2.83	4.78	
22	2.90	1.72	5.47	2.75	4.52	
23	2.80	1.64	5.30	2.68	4.28	
24	2.71	1.56	5.15	2.61	4.05	
25	2.63	1.50	5.00	2.54	3.82	
26	2.55	1.43	4.85	2.48	3.60	
27	2.47	1.38	4.72	2.42	3.39	
28	2.40	1.33	4.59	2.36	3.19	
29	2.33	1.28	4.47		3.00	
30	2.27	1.25	4.36		2.82	
31	2.21	1.21	4.25		2.64	
32	2.15	1.19	4.15		2.47	
33	2.10	1.17	4.05		2.31	
34	2.04	1.15	3.96		2.16	
35	2.00	1.15	3.87		2.02	
36	1.95	1.14	3.78		1.89	
37	1.90	1.15	3.70		1.76	
38	1.86		3.62		1.64	
39	1.82		3.55		1.54	
40	1.78		3.47		1.44	
41	1.74		3.40		1.34	
42	1.71		3.34		1.26	
43	1.67		3.27		1.18	
44	1.64		3.21		1.12	
45	1.61		3.15		1.06	
46	1.58		3.10		1.01	
47	1.55		3.04		0.97	
48	1.52		2.99		0.94	
49	1.49		2.94		0.91	
50	1.47		2.89		0.89	
51	1.44		2.84			
52	1.42		2.79			
53	1.39		2.75			
54	1.37		2.70			
55	1.35		2.66			
56	1.32		2.62			
57	1.30		2.58			
58	1.28		2.54			
59	1.26		2.51			
60	1.25		2.47			
61	1.23		2.43			
62	1.21		2.40			
63	1.19		2.37			
64	1.17		2.33			
65	1.16		2.30			
66	1.14		2.27			
67	1.13		2.24			
68	1.11		2.21			
69	1.10		2.18			
70	1.08		2.16			
71	1.07		2.13			
72	1.05		2.10			
73	1.04		2.08			
74	1.03		2.05			
75	1.02		2.03			
76	1.00		2.01			
77	0.99		1.98			
78	0.98		1.96			

機種	LBFS10-6/ABFS10H-6	LBFS10-12/BFS10H-12	LBFS10-24/BFS10H-24
	水平/壁掛 垂直	水平/壁掛 垂直	水平/壁掛 垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]
79	0.97	1.94	
80	0.96	1.92	
81	0.95	1.89	
82	0.93	1.87	
83	0.92	1.85	
84	0.91	1.83	
85	0.90	1.81	
86	0.89	1.79	
87	0.88	1.78	
88	0.88	1.76	
89	0.87	1.74	
90	0.86	1.72	
91	0.85	1.70	
92	0.84	1.69	
93	0.83	1.67	
94	0.82	1.65	
95	0.81	1.64	
96	0.81		
97	0.80		
98	0.79		
99	0.78		
100	0.78		
101	0.77		
102	0.76		
103	0.75		
104	0.75		
105	0.74		
106	0.73		
107	0.73		
108	0.72		
109	0.72		
110	0.71		
111	0.70		
112	0.70		
113	0.69		
114	0.69		
115	0.68		

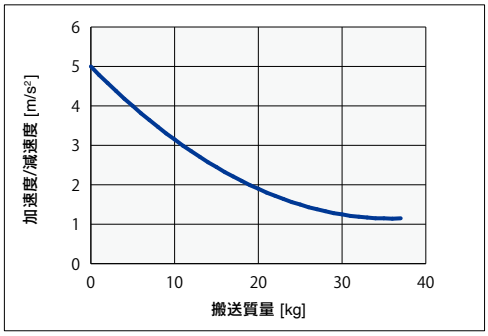
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LBFS10-6 (400W) / ABFS10H-6

水平 / 壁掛

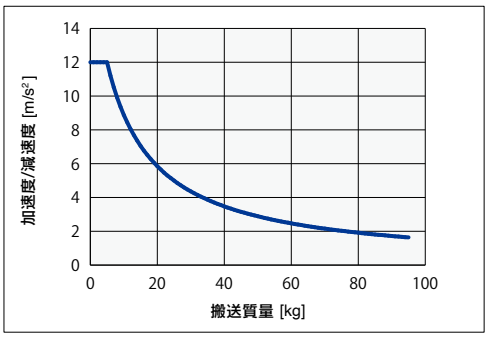


垂直

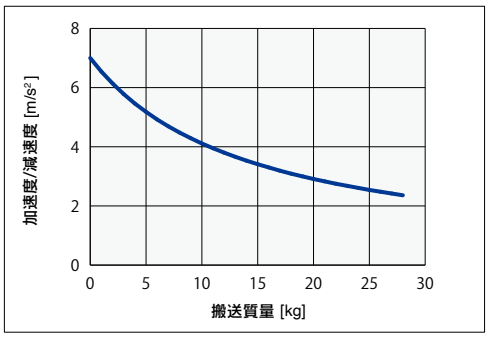


LBFS10-12 (400W) / ABFS10H-12

水平 / 壁掛

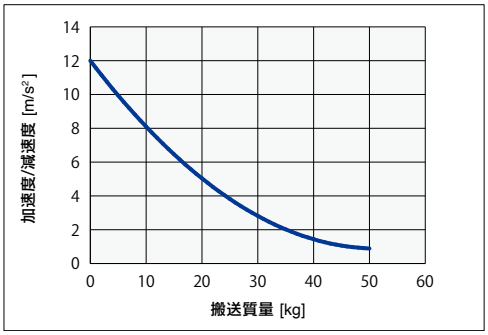


垂直

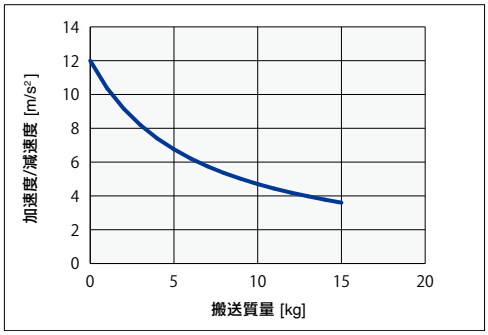


LBFS10-24 (400W) / ABFS10H-24

水平 / 壁掛



垂直



加速度/減速度・慣性モーメント（Basicモデル）

LBAS04

■ 慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]															
機種	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
LBAS04-6	0.060	0.063	0.067	0.071	0.075	0.079	0.083	0.087	0.090	0.094	0.098	0.102	0.106	0.110	0.114	0.117
LBAS04-12	0.069	0.072	0.076	0.080	0.084	0.088	0.092	0.096	0.099	0.103	0.107	0.111	0.115	0.119	0.123	0.126

LBAS04 **ABAS04**

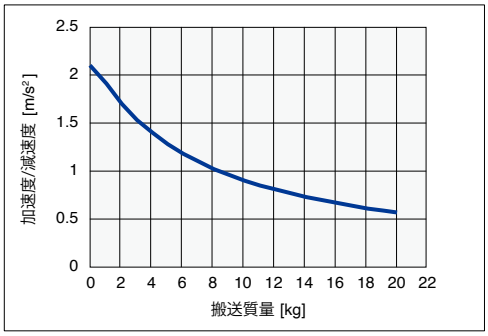
■ 加速度/減速度

機種	LBAS04-6/ABAS04-6		LBAS04-12/ABAS04-12	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	2.1	2.1	4.2	3.6
1	1.91	2.1	3.84	2.4
2	1.7	1.64	2.99	1.8
3	1.53	1.34	2.45	
4	1.4	1.14	2.07	
5	1.28	0.99	1.8	
6	1.18		1.58	
7	1.1		1.42	
8	1.02		1.28	
9	0.96		1.17	
10	0.9		1.08	
11	0.85		1	
12	0.81		0.93	
13	0.77			
14	0.73			
15	0.7			
16	0.67			
17	0.64			
18	0.61			
19	0.59			
20	0.57			

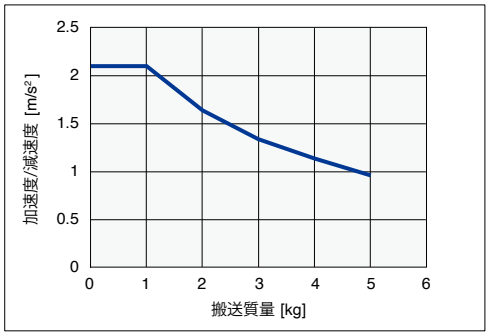
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LBAS04-6 / ABAS04-6

水平 / 壁掛

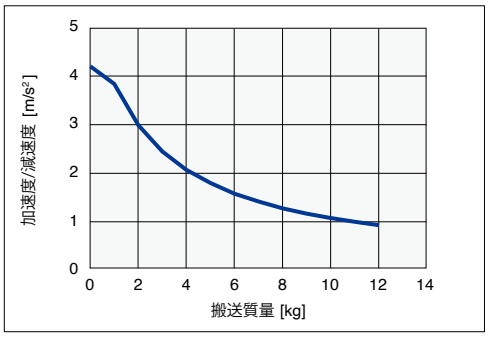


垂直

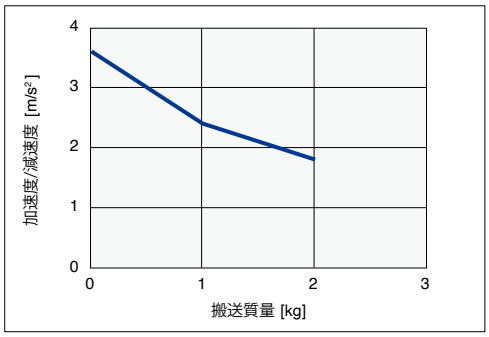


LBAS04-12 / ABAS04-12

水平 / 壁掛



垂直



LBAS05

■慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]															
機種	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
LBAS05-5	0.085	0.093	0.101	0.109	0.117	0.125	0.133	0.141	0.149	0.157	0.165	0.173	0.181	0.189	0.197	0.205
LBAS05-10	0.097	0.105	0.113	0.121	0.129	0.137	0.145	0.153	0.161	0.169	0.177	0.185	0.193	0.201	0.209	0.217
LBAS05-20	0.145	0.153	0.161	0.169	0.177	0.185	0.193	0.201	0.209	0.217	0.224	0.232	0.240	0.248	0.256	0.264

LBAS05 ABAS05

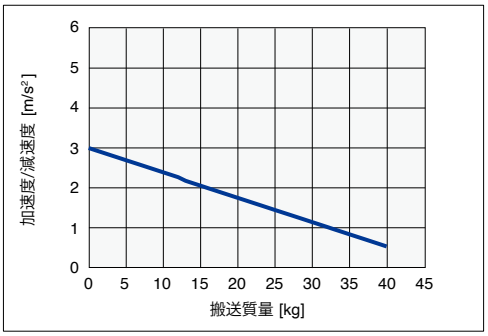
■加速度/減速度

機種	LBAS05-5/ABAS05-5		LBAS05-10/ABAS05-10		LBAS05-20/ABAS05-20	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	3.04	3.34	4.64	4.86	7.44	7.44
1	2.97	3.18	4.44	4.56	7.44	6.99
2	2.91	3.03	4.25	4.3	7.44	5.65
3	2.85	2.88	4.07	4.06	7.44	3.42
4	2.79	2.73	3.9	3.85	7.44	
5	2.73	2.58	3.73	3.66	7.44	
6	2.67	2.43	3.57	3.49	6.64	
7	2.61	2.28	3.41		6	
8	2.55	2.13	3.27		5.47	
9	2.49	1.98	3.12		5.02	
10	2.43	1.83	2.99		4.65	
11	2.37	1.68	2.86		4.32	
12	2.31	1.53	2.74		4.04	
13	2.24		2.62			
14	2.18		2.51			
15	2.12		2.41			
16	2.06		2.31			
17	2		2.22			
18	1.94		2.14			
19	1.88		2.06			
20	1.82		1.99			
21	1.76		1.93			
22	1.7		1.87			
23	1.64		1.82			
24	1.58		1.77			
25	1.52					
26	1.45					
27	1.39					
28	1.33					
29	1.27					
30	1.21					
31	1.15					
32	1.09					
33	1.03					
34	0.97					
35	0.91					
36	0.85					
37	0.79					
38	0.72					
39	0.66					
40	0.6					

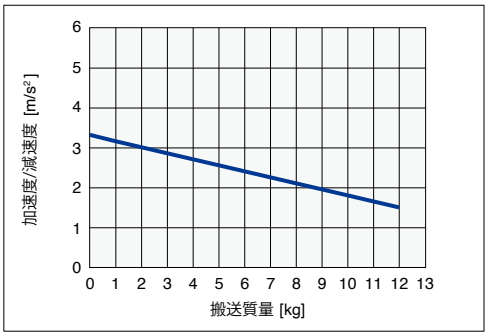
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LBAS05-5 / ABAS05-5

水平 / 壁掛



垂直

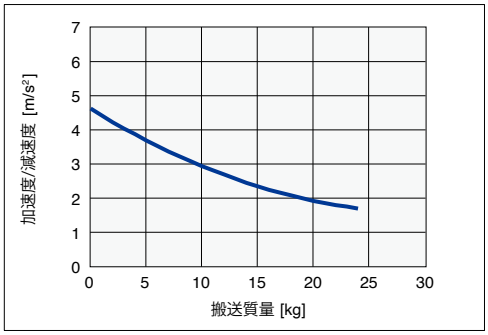


加速度/減速度・慣性モーメント（Basicモデル）

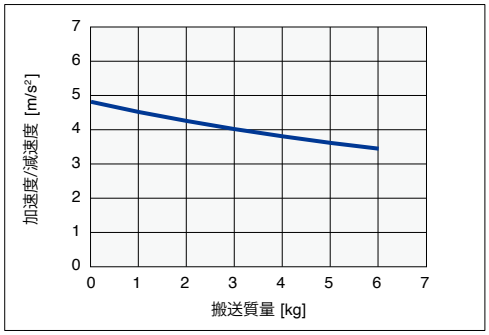
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LBAS05-10 / ABAS05-10

水平 / 壁掛

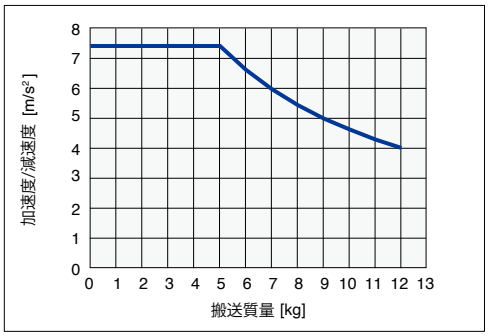


垂直

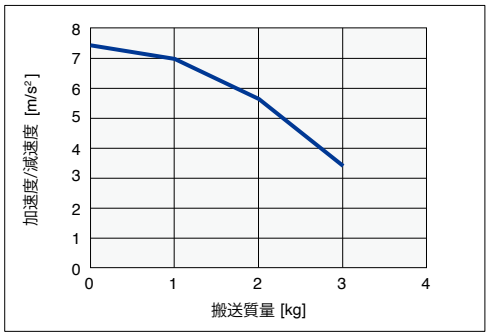


LBAS05-20 / ABAS05-20

水平 / 壁掛



垂直



LBAS08

■慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]																						
機種	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
LBAS08-5	0.160	0.168	0.176	0.184	0.192	0.200	0.208	0.216	0.224	0.232	0.240	0.248	0.256	0.263	0.271	0.279	0.287	0.295	0.303	0.311	0.319	0.327
LBAS08-10	0.190	0.198	0.206	0.214	0.222	0.230	0.238	0.246	0.254	0.261	0.269	0.277	0.285	0.293	0.301	0.309	0.317	0.325	0.333	0.341	0.349	0.357
LBAS08-20	0.309	0.317	0.325	0.333	0.341	0.349	0.357	0.365	0.373	0.381	0.389	0.397	0.405	0.413	0.421	0.429	0.437	0.445	0.453	0.461	0.469	0.477

LBAS08 ABAS08

■加速度/減速度

機種	LBAS08-5/ABAS08-5		LBAS08-10/ABAS08-10		LBAS08-20/ABAS08-20	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	1.65	1.65	6.09	4.79	8.51	8.5
1	1.63	1.62	5.97	4.54	8.2	7.39
2	1.62	1.59	5.86	4.31	7.9	6.42
3	1.6	1.57	5.74	4.09	7.61	5.59
4	1.59	1.54	5.63	3.88	7.33	4.89
5	1.58	1.51	5.52	3.68	7.05	4.33
6	1.56	1.49	5.42	3.5	6.77	3.91
7	1.55	1.46	5.31	3.32	6.51	3.62
8	1.54	1.44	5.21	3.16	6.24	3.46
9	1.52	1.41	5.1	3.01	5.99	
10	1.51	1.38	5	2.87	5.74	
11	1.5	1.36	4.9	2.74	5.5	
12	1.49	1.33	4.8	2.62	5.26	
13	1.47	1.3	4.7	2.52	5.03	
14	1.46	1.28	4.61	2.42	4.8	
15	1.45	1.25	4.51	2.34	4.58	
16	1.43	1.23	4.42	2.27	4.37	
17	1.42	1.2	4.33	2.21	4.16	
18	1.41	1.17	4.24	2.16	3.96	
19	1.4	1.15	4.15	2.13	3.76	
20	1.38	1.12	4.06	2.1	3.57	
21	1.37	1.09	3.98		3.38	
22	1.36	1.07	3.89		3.21	
23	1.35	1.04	3.81		3.03	
24	1.34	1.02	3.73		2.87	
25	1.32	0.99	3.65		2.71	
26	1.31	0.96	3.57		2.55	
27	1.3	0.94	3.49		2.4	
28	1.29	0.91	3.42		2.26	
29	1.28	0.88	3.34		2.13	
30	1.26	0.86	3.27		1.99	
31	1.25		3.2		1.87	
32	1.24		3.13		1.75	
33	1.23		3.06		1.64	
34	1.22		2.99		1.53	
35	1.21		2.93		1.43	
36	1.19		2.86		1.34	
37	1.18		2.8		1.25	
38	1.17		2.74		1.16	
39	1.16		2.68		1.09	
40	1.15		2.62		1.02	
41	1.14		2.57			
42	1.13		2.51			
43	1.12		2.46			
44	1.11		2.41			
45	1.09		2.36			
46	1.08		2.31			
47	1.07		2.26			
48	1.06		2.21			
49	1.05		2.17			
50	1.04		2.12			
51	1.03		2.08			
52	1.02		2.04			
53	1.01		2			
54	1		1.96			
55	0.99		1.93			
56	0.98		1.89			
57	0.97		1.86			
58	0.96		1.83			
59	0.95		1.8			
60	0.94		1.77			
61	0.93		1.74			
62	0.92		1.72			
63	0.91		1.69			
64	0.9		1.67			
65	0.89		1.65			
66	0.88		1.63			
67	0.87		1.61			
68	0.86		1.59			
69	0.85		1.57			
70	0.84		1.56			
71	0.84		1.55			
72	0.83		1.54			
73	0.82		1.53			
74	0.81		1.52			
75	0.8		1.51			
76	0.79		1.51			
77	0.78		1.5			

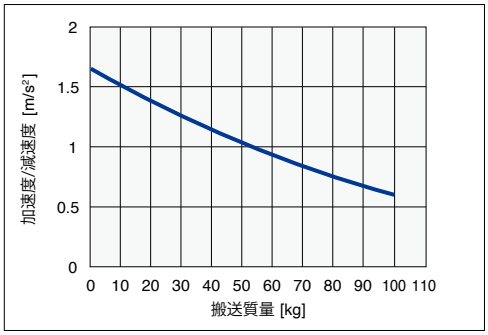
機種	LBAS08-5/ABAS08-5		LBAS08-10/ABAS08-10		LBAS08-20/ABAS08-20	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
78	0.77		1.5			
79	0.76		1.5			
80	0.76		1.5			
81	0.75					
82	0.74					
83	0.73					
84	0.72					
85	0.71					
86	0.71					
87	0.7					
88	0.69					
89	0.68					
90	0.67					
91	0.67					
92	0.66					
93	0.65					
94	0.64					
95	0.63					
96	0.63					
97	0.62					
98	0.61					
99	0.6					
100	0.6					

加速度/減速度・慣性モーメント（Basicモデル）

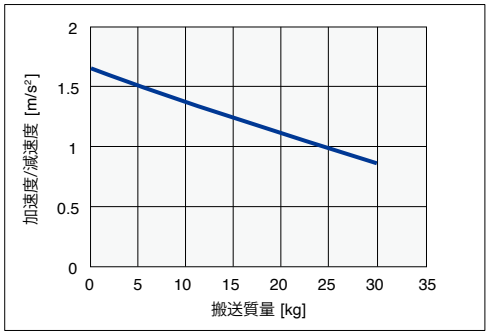
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LBAS08-5 / ABAS08-5

水平 / 壁掛

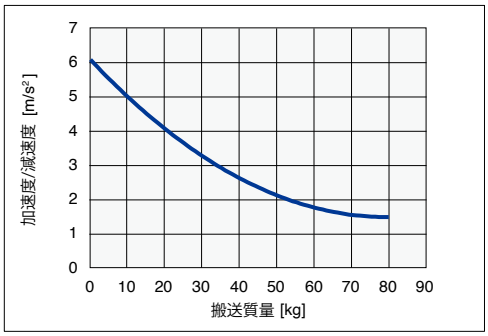


垂直

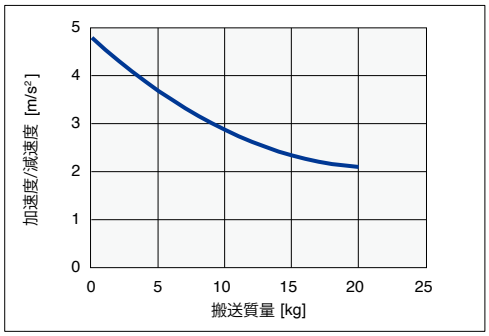


LBAS08-10 / ABAS08-10

水平 / 壁掛

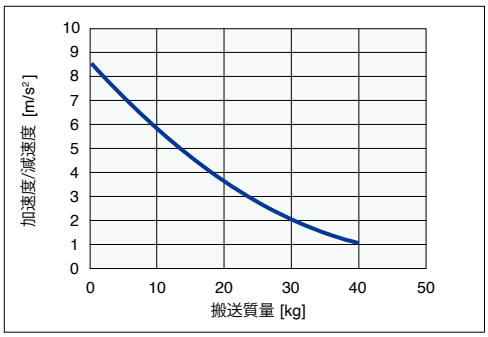


垂直

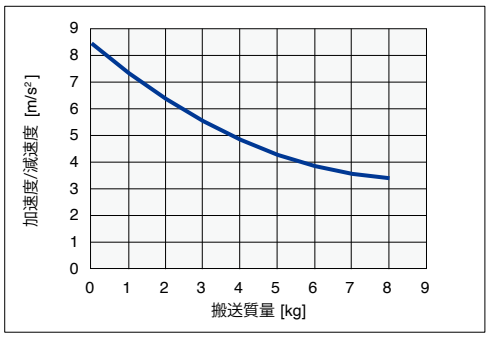


LBAS08-20 / ABAS08-20

水平 / 壁掛



垂直



LBAS12

■ 慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]																									
機種	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
LBAS12-5	0.396	0.422	0.447	0.472	0.497	0.523	0.548	0.573	0.598	0.624	0.649	0.674	0.699	0.725	0.750	0.775	0.800	0.826	0.851	0.876	0.901	0.927	0.952	0.977	1.002
LBAS12-10	0.426	0.451	0.477	0.502	0.527	0.552	0.578	0.603	0.628	0.653	0.679	0.704	0.729	0.754	0.780	0.805	0.830	0.855	0.881	0.906	0.931	0.956	0.982	1.007	1.032
LBAS12-20	0.548	0.573	0.598	0.623	0.649	0.674	0.699	0.724	0.750	0.775	0.800	0.826	0.851	0.876	0.901	0.927	0.952	0.977	1.002	1.028	1.053	1.078	1.103	1.129	1.154
LBAS12-32	0.799	0.824	0.849	0.875	0.900	0.925	0.951	0.976	1.001	1.026	1.052	1.077	1.102	1.127	1.153	1.178	1.203	1.228	1.254	1.279	1.304	1.329	1.355	1.380	1.405

LBAS12 (200W)　ABAS12

■ 加速度/減速度

機種	LBAS12-5/ ABAS12-5		LBAS12-10/ ABAS12-10		LBAS12-20/ ABAS12-20		LBAS12-32/ ABAS12-32	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	2.27	1.9	6.89	3.29	6.59	8.11	9.75	9.75
1	2.24	1.87	6.78	3.26	6.53	7.85	9.75	9.75
2	2.22	1.84	6.67	3.24	6.48	7.6	9.75	9.75
3	2.2	1.82	6.56	3.22	6.43	7.34	9.75	9.75
4	2.18	1.79	6.45	3.19	6.38	7.09	9.75	
5	2.16	1.77	6.35	3.17	6.33	6.84	9.75	
6	2.14	1.74	6.24	3.15	6.28	6.58	9.75	
7	2.12	1.72	6.14	3.12	6.23	6.33	9.75	
8	2.1	1.69	6.03	3.1	6.18	6.07	9.75	
9	2.08	1.67	5.93	3.07	6.13		9.01	
10	2.06	1.64	5.83	3.05	6.08		8.37	
11	2.04	1.62	5.73	3.02	6.03		7.82	
12	2.02	1.59	5.63	3	5.98		7.34	
13	2	1.57	5.53	2.97	5.93		6.91	
14	1.98	1.54	5.44	2.94	5.88		6.53	
15	1.96	1.52	5.34	2.92	5.82		6.19	
16	1.95	1.49	5.24	2.89	5.77		5.88	
17	1.93	1.47	5.15	2.86	5.72		5.6	
18	1.91	1.44	5.06	2.83	5.67		5.35	
19	1.89	1.41	4.96	2.81	5.62		5.12	
20	1.87	1.39	4.87	2.78	5.57		4.91	
21	1.85	1.36	4.78		5.52			
22	1.84	1.34	4.69		5.47			
23	1.82	1.31	4.6		5.42			
24	1.8	1.29	4.52		5.37			
25	1.78	1.26	4.43		5.32			
26	1.76	1.24	4.34		5.27			
27	1.75	1.21	4.26		5.22			
28	1.73	1.19	4.18		5.17			
29	1.71	1.16	4.09		5.12			
30	1.7	1.14	4.01		5.06			
31	1.68		3.93		5.01			
32	1.66		3.85		4.96			
33	1.65		3.77		4.91			
34	1.63		3.69		4.86			
35	1.61		3.62		4.81			
36	1.6		3.54		4.76			
37	1.58		3.47		4.71			
38	1.57		3.39		4.66			
39	1.55		3.32		4.61			
40	1.53		3.25		4.56			
41	1.52		3.18					
42	1.5		3.11					
43	1.49		3.04					
44	1.47		2.97					
45	1.46		2.9					
46	1.44		2.83					
47	1.43		2.77					
48	1.42		2.7					
49	1.4		2.64					
50	1.39		2.58					
51	1.37		2.52					
52	1.36		2.46					
53	1.35		2.4					
54	1.33		2.34					
55	1.32		2.28					
56	1.3		2.22					
57	1.29		2.17					
58	1.28		2.11					
59	1.27		2.06					
60	1.25		2.01					
61	1.24		1.95					
62	1.23		1.9					
63	1.22		1.85					
64	1.2		1.81					
65	1.19		1.76					
66	1.18		1.71					
67	1.17		1.66					
68	1.16		1.62					
69	1.14		1.57					
70	1.13		1.53					
71	1.12		1.49					
72	1.11		1.45					
73	1.1		1.41					

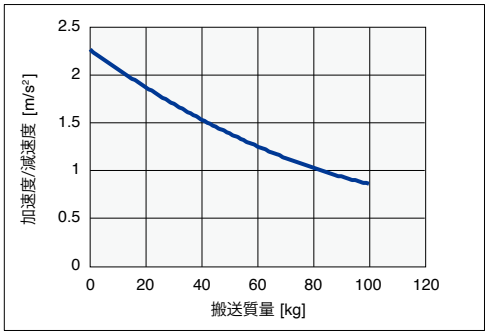
機種	LBAS12-5/ ABAS12-5		LBAS12-10/ ABAS12-10		LBAS12-20/ ABAS12-20		LBAS12-32/ ABAS12-32	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
74	1.09		1.37					
75	1.08		1.33					
76	1.07		1.29					
77	1.06		1.26					
78	1.05		1.22					
79	1.04		1.19					
80	1.03		1.15					
81	1.02							
82	1.01							
83	1							
84	0.99							
85	0.98							
86	0.97							
87	0.96							
88	0.95							
89	0.94							
90	0.94							
91	0.93							
92	0.92							
93	0.91							
94	0.9							
95	0.9							
96	0.89							
97	0.88							
98	0.87							
99	0.87							
100	0.86							

加速度/減速度・慣性モーメント（Basicモデル）

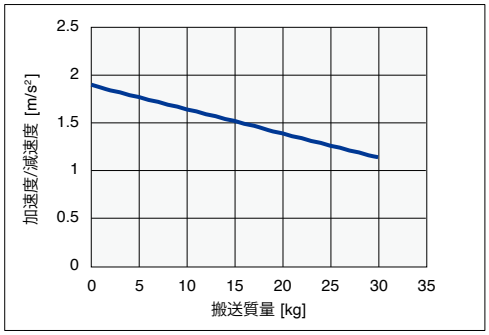
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LBAS12-5 (200W) / ABAS12-5

水平 / 壁掛

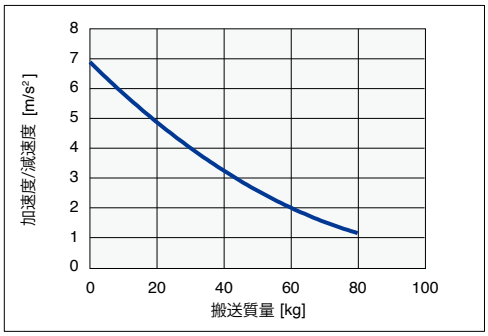


垂直

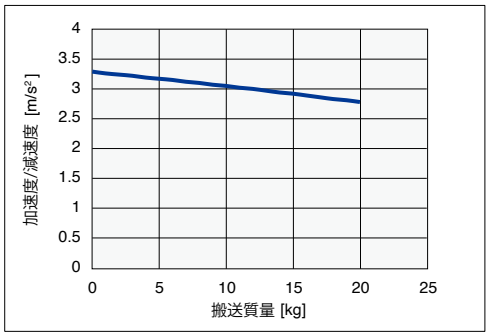


LBAS12-10 (200W) / ABAS12-10

水平 / 壁掛

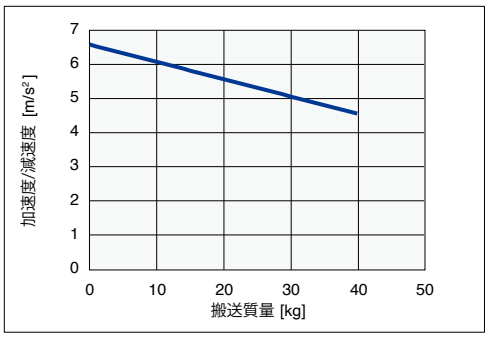


垂直

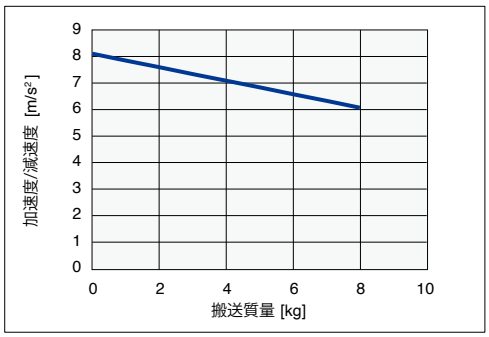


LBAS12-20 (200W) / ABAS12-20

水平 / 壁掛

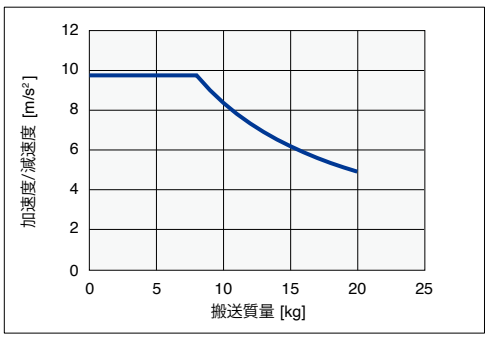


垂直

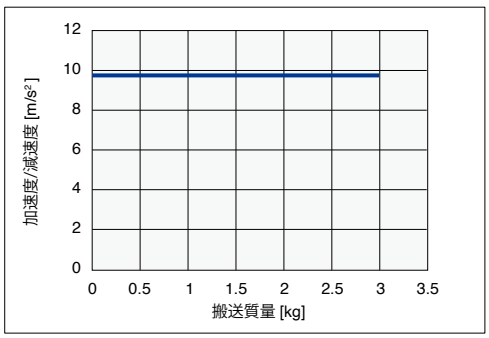


LBAS12-32 (200W) / ABAS12-32

水平 / 壁掛



垂直



LBAS12 (400W) **ABAS12H**

■ 加速度/減速度

機種	LBAS12-5/ ABAS12H-5		LBAS12-10/ ABAS12H-10		LBAS12-20/ ABAS12H-20		LBAS12-32/ ABAS12H-32	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	2.27	1.9	8.61	3.29	9.73	8.11	9.75	9.75
1	2.24	1.87	8.47	3.26	9.53	7.85	9.75	9.75
2	2.22	1.84	8.33	3.24	9.35	7.6	9.75	9.75
3	2.2	1.82	8.2	3.22	9.16	7.34	9.75	9.75
4	2.18	1.79	8.06	3.19	8.98	7.09	9.75	9.75
5	2.16	1.77	7.93	3.17	8.8	6.84	9.75	9.75
6	2.14	1.74	7.8	3.15	8.62	6.58	9.75	9.75
7	2.12	1.72	7.67	3.12	8.45	6.33	9.75	9.75
8	2.1	1.69	7.54	3.1	8.28	6.07	9.75	9.75
9	2.08	1.67	7.41	3.07	8.11	5.82	9.01	
10	2.06	1.64	7.29	3.05	7.95	5.57	8.37	
11	2.04	1.62	7.16	3.02	7.79	5.31	7.82	
12	2.02	1.59	7.04	3	7.63	5.06	7.34	
13	2	1.57	6.92	2.97	7.48	4.81	6.91	
14	1.98	1.54	6.79	2.94	7.33	4.55	6.53	
15	1.96	1.52	6.67	2.92	7.18	4.3	6.19	
16	1.95	1.49	6.56	2.89	7.03		5.88	
17	1.93	1.47	6.44	2.86	6.89		5.6	
18	1.91	1.44	6.32	2.83	6.75		5.35	
19	1.89	1.41	6.21	2.81	6.61		5.12	
20	1.87	1.39	6.09	2.78	6.48		4.91	
21	1.85	1.36	5.98	2.75	6.35		4.71	
22	1.84	1.34	5.87	2.72	6.22		4.53	
23	1.82	1.31	5.76	2.69	6.1		4.37	
24	1.8	1.29	5.65	2.66	5.98		4.21	
25	1.78	1.26	5.54	2.63	5.86		4.07	
26	1.76	1.24	5.43		5.74		3.93	
27	1.75	1.21	5.32		5.63		3.81	
28	1.73	1.19	5.22		5.52		3.69	
29	1.71	1.16	5.12		5.41		3.58	
30	1.7	1.14	5.01		5.31		3.47	
31	1.68	1.11	4.91		5.21		3.37	
32	1.66	1.09	4.81		5.11		3.28	
33	1.65	1.06	4.72		5.02		3.19	
34	1.63	1.04	4.62		4.93		3.11	
35	1.61	1.01	4.52		4.84		3.03	
36	1.6	0.99	4.43		4.76			
37	1.58	0.96	4.33		4.67			
38	1.57	0.93	4.24		4.6			
39	1.55	0.91	4.15		4.52			
40	1.53	0.88	4.06		4.45			
41	1.52		3.97		4.38			
42	1.5		3.88		4.31			
43	1.49		3.8		4.25			
44	1.47		3.71		4.19			
45	1.46		3.63		4.13			
46	1.44		3.54		4.07			
47	1.43		3.46		4.02			
48	1.42		3.38		3.97			
49	1.4		3.3		3.93			
50	1.39		3.22		3.89			
51	1.37		3.15					
52	1.36		3.07					
53	1.35		3					
54	1.33		2.92					
55	1.32		2.85					
56	1.3		2.78					
57	1.29		2.71					
58	1.28		2.64					
59	1.27		2.58					
60	1.25		2.51					
61	1.24		2.44					
62	1.23		2.38					
63	1.22		2.32					
64	1.2		2.26					
65	1.19		2.2					
66	1.18		2.14					
67	1.17		2.08					
68	1.16		2.02					
69	1.14		1.97					
70	1.13		1.92					
71	1.12		1.86					
72	1.11		1.81					
73	1.1		1.76					
74	1.09		1.71					
75	1.08		1.66					
76	1.07		1.62					
77	1.06		1.57					
78	1.05		1.53					
79	1.04		1.48					
80	1.03		1.44					
81	1.02		1.4					
82	1.01		1.36					
83	1		1.32					
84	0.99		1.29					
85	0.98		1.25					
86	0.97		1.22					
87	0.96		1.18					
88	0.95		1.15					
89	0.94		1.12					

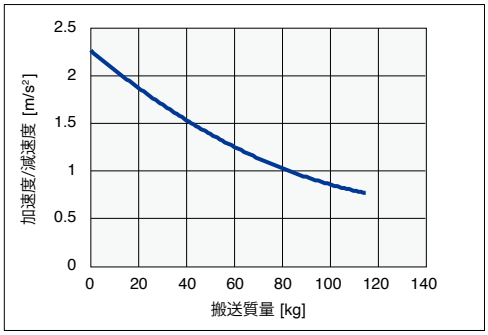
機種	LBAS12-5/ ABAS12H-5		LBAS12-10/ ABAS12H-10		LBAS12-20/ ABAS12H-20		LBAS12-32/ ABAS12H-32	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
90	0.94		1.09					
91	0.93		1.06					
92	0.92		1.03					
93	0.91		1.01					
94	0.9		0.98					
95	0.9		0.96					
96	0.89							
97	0.88							
98	0.87							
99	0.87							
100	0.86							
101	0.85							
102	0.84							
103	0.84							
104	0.83							
105	0.82							
106	0.82							
107	0.81							
108	0.81							
109	0.8							
110	0.79							
111	0.79							
112	0.78							
113	0.78							
114	0.77							
115	0.77							

加速度/減速度・慣性モーメント（Basicモデル）

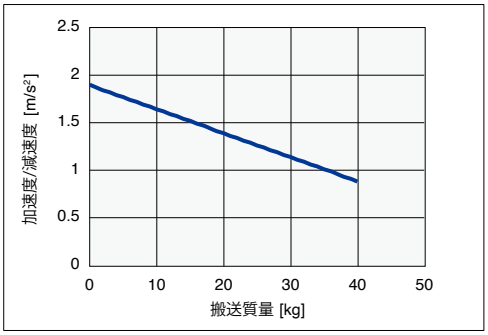
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LBAS12-5 (400W) / ABAS12H-5

水平 / 壁掛

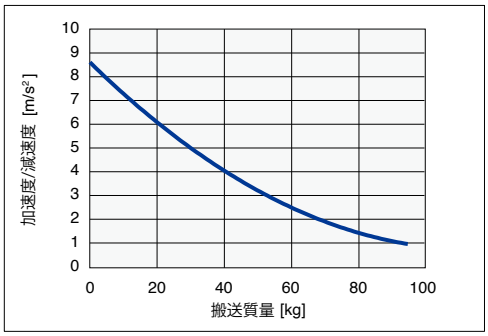


垂直

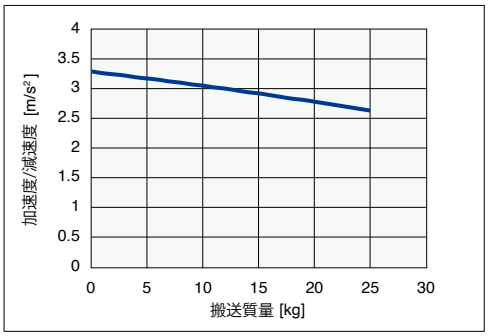


LBAS12-10 (400W) / ABAS12H-10

水平 / 壁掛

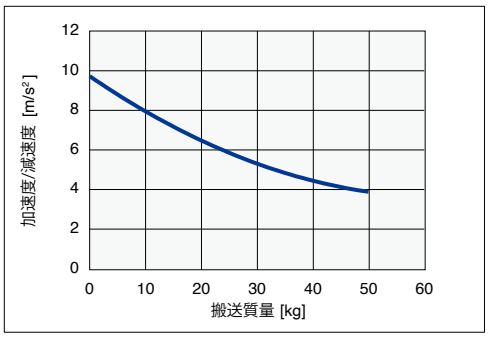


垂直

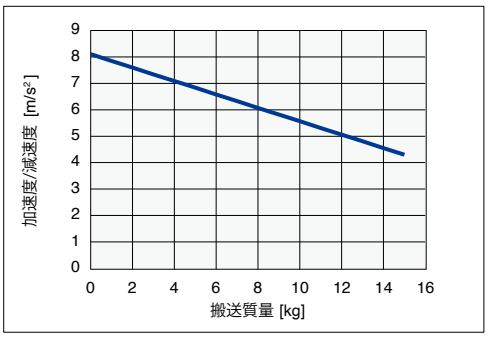


LBAS12-20 (400W) / ABAS12H-20

水平 / 壁掛

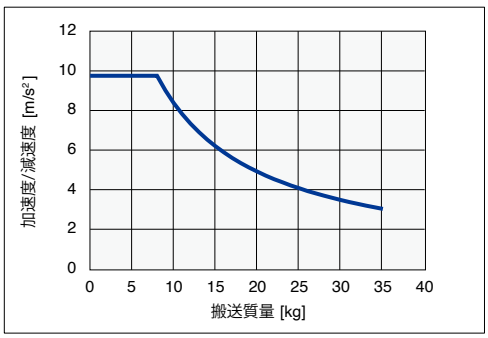


垂直

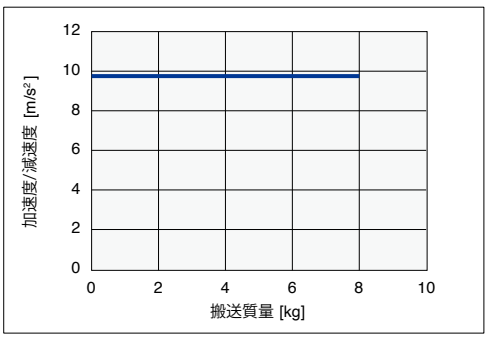


LBAS12-32 (400W) / ABAS12H-32

水平 / 壁掛



垂直



LBAR04

■ 慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]									
機種	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
LBAR04-6	0.063	0.067	0.071	0.075	0.079	0.083	0.087	0.091	0.096	0.100
LBAR04-12	0.068	0.072	0.077	0.082	0.087	0.092	0.097	0.101	0.106	0.111

LBAR04 ABAR04

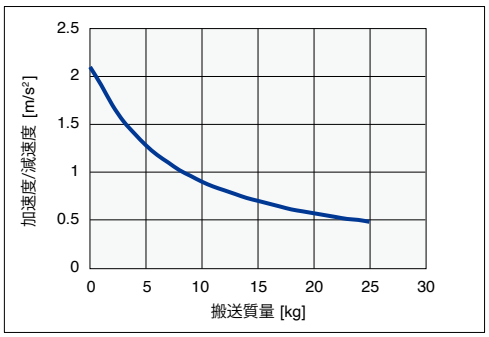
■ 加速度/減速度

機種	LBAR04-6/ABAR04-6		LBAR04-12/ABAR04-12	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	2.1	2.1	4.2	3.6
1	1.91	2.1	3.84	2.4
2	1.7	1.64	2.99	1.8
3	1.53	1.34	2.45	1.44
4	1.4	1.14	2.07	
5	1.28	0.99	1.8	
6	1.18		1.58	
7	1.1		1.42	
8	1.02		1.28	
9	0.96		1.17	
10	0.9		1.08	
11	0.85		1	
12	0.81		0.93	
13	0.77		0.87	
14	0.73		0.81	
15	0.7		0.77	
16	0.67			
17	0.64			
18	0.61			
19	0.59			
20	0.57			
21	0.55			
22	0.53			
23	0.51			
24	0.5			
25	0.48			

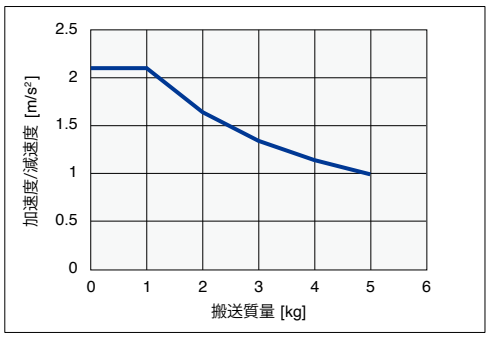
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LBAR04-6 / ABAR04-6

水平 / 壁掛

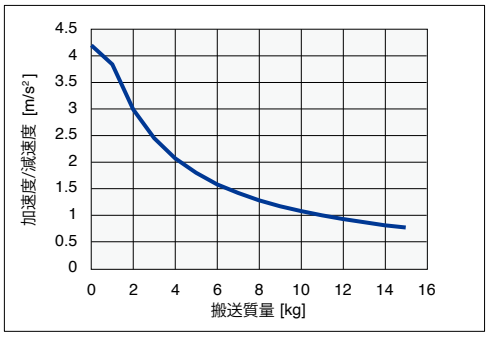


垂直

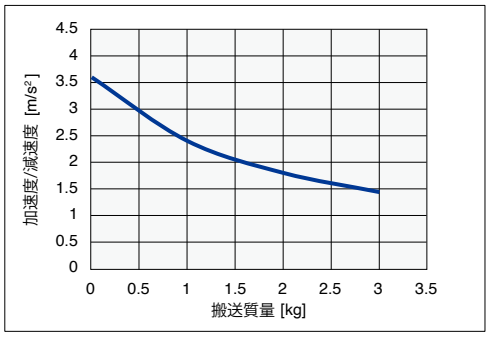


LBAR04-12 / ABAR04-12

水平 / 壁掛



垂直



加速度/減速度・慣性モーメント（Basicモデル ロッドタイプ）

LBAR05

■慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]											
機種	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
LBAR05-5	0.081	0.090	0.098	0.106	0.114	0.122	0.131	0.139	0.147	0.155	0.163	0.172
LBAR05-10	0.107	0.115	0.124	0.133	0.142	0.151	0.160	0.169	0.177	0.186	0.195	0.204
LBAR05-20	0.208	0.219	0.230	0.242	0.253	0.265	0.276	0.288	0.299	0.310	0.322	0.333

LBAR05 **ABAR05**

■加速度/減速度

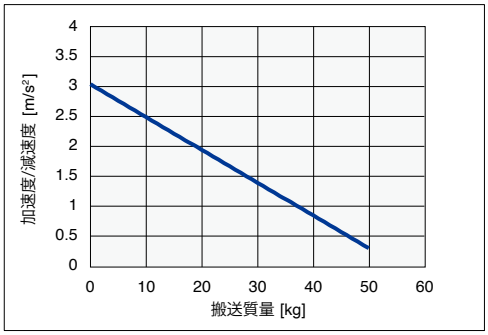
機種	LBAR05-5/ABAR05-5		LBAR05-10/ABAR05-10		LBAR05-20/ABAR05-20	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	3.04	3.34	4.64	4.86	7.44	7.44
1	2.98	3.18	4.44	4.56	7.44	6.42
2	2.93	3.03	4.25	4.3	7.44	5.41
3	2.87	2.88	4.07	4.06	7.44	4.4
4	2.82	2.73	3.9	3.85	7.44	3.39
5	2.76	2.58	3.73	3.66	7.44	
6	2.71	2.43	3.57	3.49	6.64	
7	2.65	2.28	3.41	3.34	6	
8	2.6	2.13	3.27	3.19	5.47	
9	2.54	1.98	3.12		5.02	
10	2.49	1.83	2.99		4.65	
11	2.43	1.68	2.86		4.32	
12	2.38	1.53	2.74		4.04	
13	2.32	1.38	2.62		3.79	
14	2.27	1.23	2.51		3.57	
15	2.21	1.08	2.41		3.38	
16	2.16	0.93	2.31			
17	2.1		2.22			
18	2.05		2.14			
19	2		2.06			
20	1.94		1.99			
21	1.89		1.93			
22	1.83		1.87			
23	1.78		1.82			
24	1.72		1.77			
25	1.67		1.74			
26	1.61					
27	1.56					
28	1.5					
29	1.45					
30	1.39					
31	1.34					
32	1.28					
33	1.23					
34	1.17					
35	1.12					
36	1.07					
37	1.01					
38	0.96					
39	0.9					
40	0.85					
41	0.79					

機種	LBAR05-5/ABAR05-5	LBAR05-10/ABAR05-10	LBAR05-20/ABAR05-20
	水平/壁掛 垂直	水平/壁掛 垂直	水平/壁掛 垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]
42	0.74		
43	0.68		
44	0.63		
45	0.57		
46	0.52		
47	0.46		
48	0.41		
49	0.35		
50	0.3		

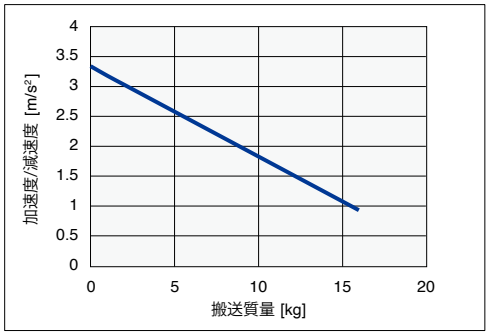
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LBAR05-5 / ABAR05-5

水平 / 壁掛



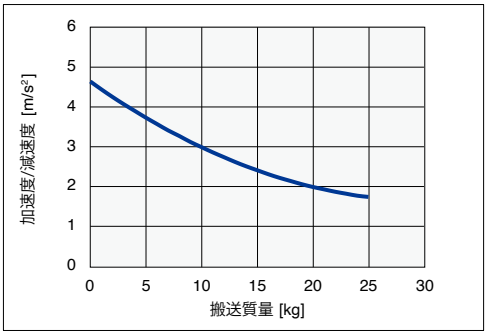
垂直



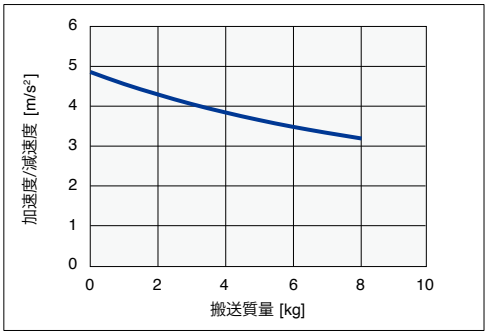
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LBAR05-10 / ABAR05-10

水平 / 壁掛

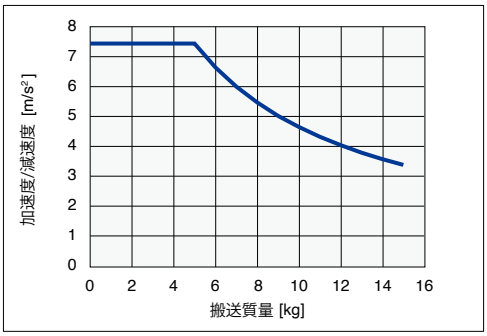


垂直

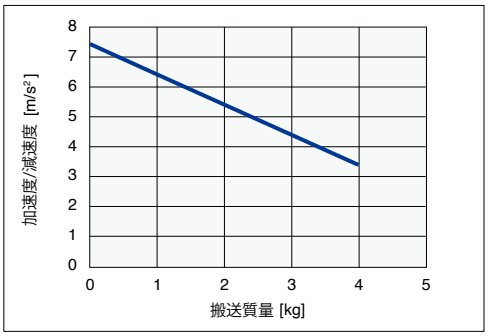


LBAR05-20 / ABAR05-20

水平 / 壁掛



垂直



加速度/減速度・慣性モーメント（Basicモデル ロッドタイプ）

LBAR08

■ 慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]															
機種	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
LBAR08-5	0.252	0.278	0.303	0.329	0.354	0.379	0.405	0.430	0.456	0.481	0.507	0.532	0.558	0.583	0.608	0.634
LBAR08-10	0.288	0.314	0.340	0.366	0.392	0.418	0.444	0.470	0.496	0.522	0.548	0.574	0.600	0.626	0.652	0.678
LBAR08-20	0.436	0.464	0.492	0.520	0.549	0.577	0.605	0.633	0.661	0.690	0.718	0.746	0.774	0.802	0.831	0.859

LBAR08 ABAR08

■ 加速度/減速度

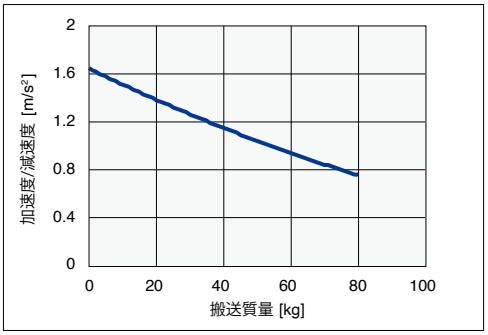
機種	LBAR08-5/ABAR08-5		LBAR08-10/ABAR08-10		LBAR08-20/ABAR08-20	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	1.65	1.65	6.09	4.79	8.51	8.5
1	1.63	1.62	5.97	4.54	8.2	7.39
2	1.62	1.59	5.86	4.31	7.9	6.42
3	1.6	1.57	5.74	4.09	7.61	5.59
4	1.59	1.54	5.63	3.88	7.33	4.89
5	1.58	1.51	5.52	3.68	7.05	4.33
6	1.56	1.49	5.42	3.5	6.77	3.91
7	1.55	1.46	5.31	3.32	6.51	3.62
8	1.54	1.44	5.21	3.16	6.24	3.46
9	1.52	1.41	5.1	3.01	5.99	
10	1.51	1.38	5	2.87	5.74	
11	1.5	1.36	4.9	2.74	5.5	
12	1.49	1.33	4.8	2.62	5.26	
13	1.47	1.3	4.7	2.52	5.03	
14	1.46	1.28	4.61	2.42	4.8	
15	1.45	1.25	4.51	2.34	4.58	
16	1.43	1.23	4.42	2.27	4.37	
17	1.42	1.2	4.33	2.21	4.16	
18	1.41	1.17	4.24	2.16	3.96	
19	1.4	1.15	4.15	2.13	3.76	
20	1.38	1.12	4.06	2.1	3.57	
21	1.37	1.09	3.98		3.38	
22	1.36	1.07	3.89		3.21	
23	1.35	1.04	3.81		3.03	
24	1.34	1.02	3.73		2.87	
25	1.32	0.99	3.65		2.71	
26	1.31	0.96	3.57		2.55	
27	1.3	0.94	3.49		2.4	
28	1.29	0.91	3.42		2.26	
29	1.28	0.88	3.34		2.13	
30	1.26	0.86	3.27		1.99	
31	1.25		3.2			
32	1.24		3.13			
33	1.23		3.06			
34	1.22		2.99			
35	1.21		2.93			
36	1.19		2.86			
37	1.18		2.8			
38	1.17		2.74			
39	1.16		2.68			
40	1.15		2.62			
41	1.14		2.57			
42	1.13		2.51			
43	1.12		2.46			
44	1.11		2.41			
45	1.09		2.36			
46	1.08		2.31			
47	1.07		2.26			
48	1.06		2.21			
49	1.05		2.17			
50	1.04		2.12			
51	1.03		2.08			
52	1.02		2.04			
53	1.01		2			
54	1		1.96			
55	0.99		1.93			
56	0.98		1.89			
57	0.97		1.86			
58	0.96		1.83			
59	0.95		1.8			
60	0.94		1.77			
61	0.93					
62	0.92					
63	0.91					
64	0.9					
65	0.89					
66	0.88					
67	0.87					
68	0.86					
69	0.85					
70	0.84					
71	0.84					
72	0.83					
73	0.82					
74	0.81					
75	0.8					
76	0.79					
77	0.78					

機種	LBAR08-5/ABAR08-5		LBAR08-10/ABAR08-10		LBAR08-20/ABAR08-20	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
78	0.77					
79	0.76					
80	0.76					

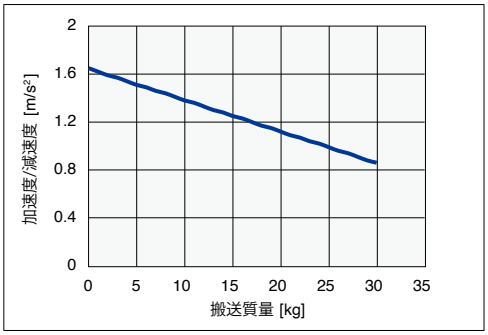
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LBAR08-5 / ABAR08-5

水平 / 壁掛

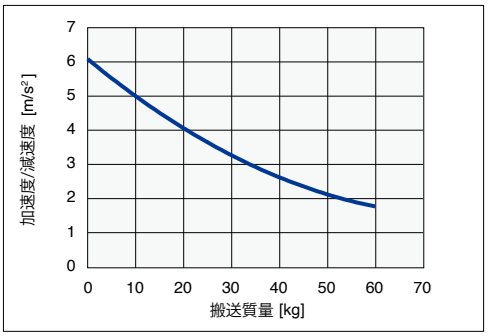


垂直

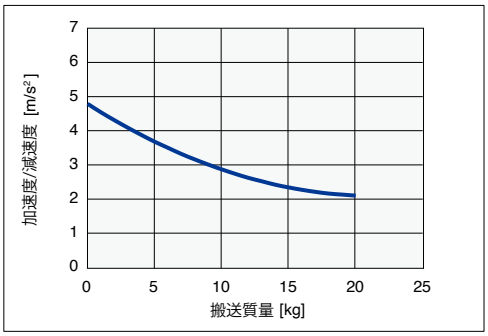


LBAR08-10 / ABAR08-10

水平 / 壁掛

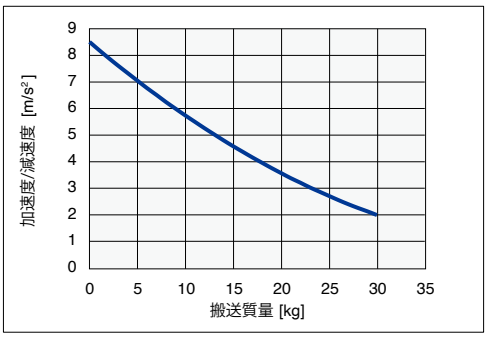


垂直

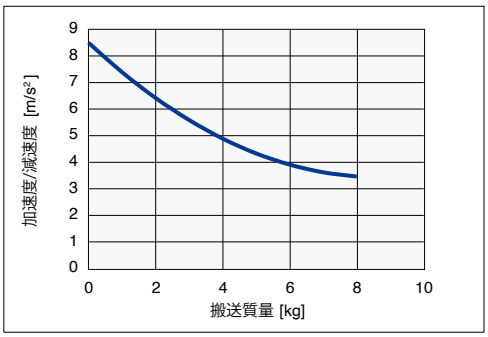


LBAR08-20 / ABAR08-20

水平 / 壁掛



垂直



加速度/減速度・慣性モーメント（Advancedモデル）

LGXS05

■ 慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]															
機種	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
LGXS05-5	0.139	0.147	0.155	0.163	0.171	0.179	0.187	0.195	0.203	0.211	0.219	0.227	0.235	0.243	0.251	0.259
LGXS05-10	0.146	0.154	0.162	0.170	0.178	0.186	0.194	0.202	0.210	0.218	0.226	0.234	0.242	0.250	0.258	0.266
LGXS05-20	0.177	0.185	0.193	0.201	0.209	0.217	0.225	0.233	0.241	0.249	0.257	0.265	0.273	0.281	0.289	0.297

LGXS05 **AGXS05**

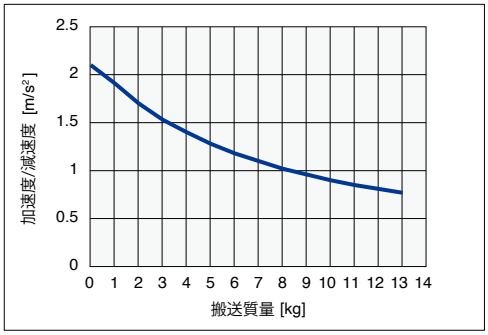
■ 加速度/減速度

機種	LGXS05-5/AGXS05-5		LGXS05-10/AGXS05-10		LGXS05-20/AGXS05-20	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	2.1	2.1	4.2	3.6	5.3	5.3
1	1.91	2.1	3.84	2.4	5.3	5.3
2	1.7	1.64	2.99	1.8	3.98	3.98
3	1.53	1.34	2.45	1.44	3.19	
4	1.4	1.14	2.07	1.2	2.66	
5	1.28	0.99	1.8		2.28	
6	1.18	0.87	1.58			
7	1.1	0.78	1.42			
8	1.02	0.7	1.28			
9	0.96					
10	0.9					
11	0.85					
12	0.81					
13	0.77					

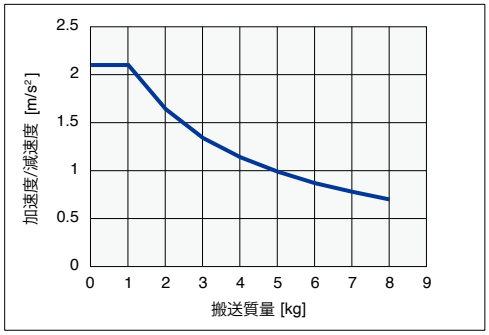
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LGXS05-5 / AGXS05-5

水平 / 壁掛

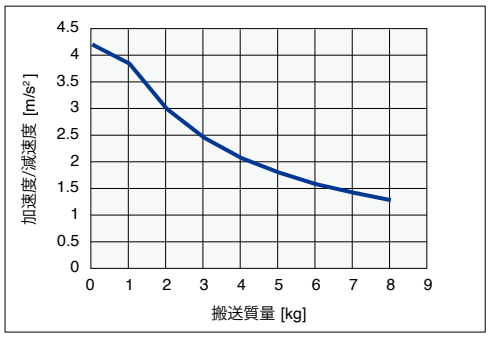


垂直

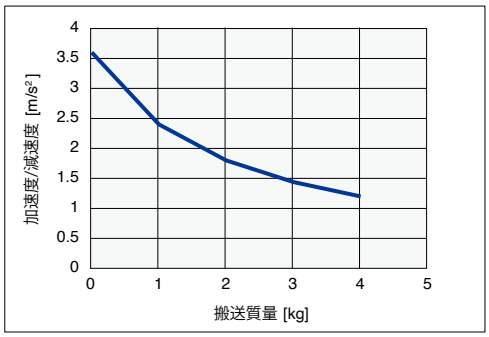


LGXS05-10 / AGXS05-10

水平 / 壁掛

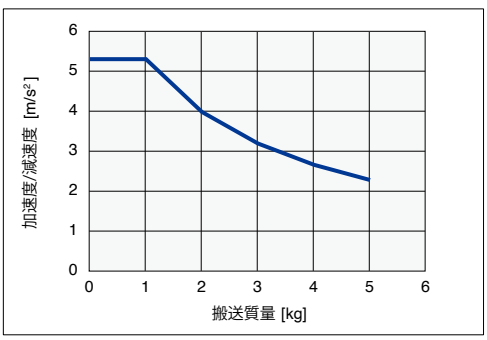


垂直

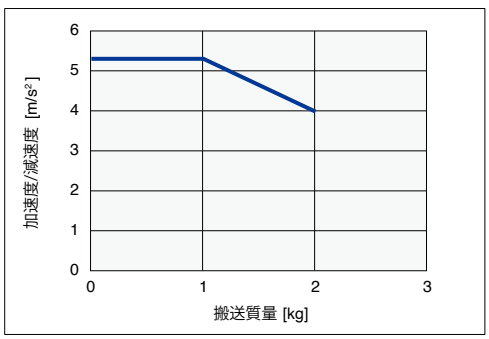


LGXS05-20 / AGXS05-20

水平 / 壁掛



垂直



LGXS05 AGXS05-H 高加減速仕様

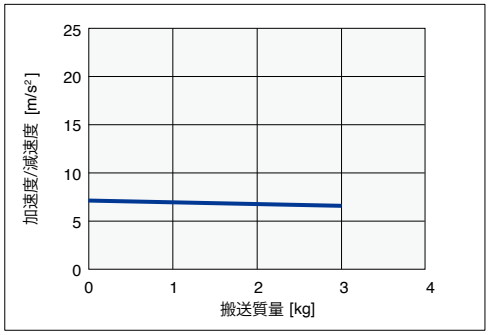
■ 加速度/減速度

機種	LGXS05-5/ AGXS05-H5	LGXS05-10/ AGXS05-H10		LGXS05-20/ AGXS05-H20	
	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	7.17	11.77	11.77	11.77	11.77
1	6.99	11.77	11.77	11.77	11.77
2	6.82	11.77	11.58	11.77	
3	6.66	10.91			

● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

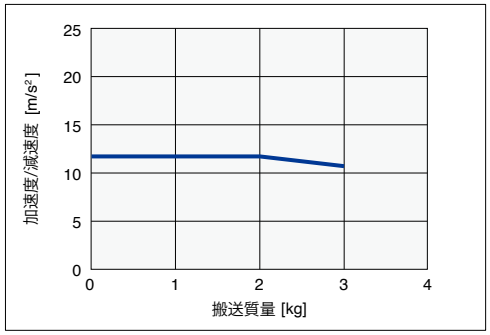
LGXS05-5 / AGXS05-H5

垂直

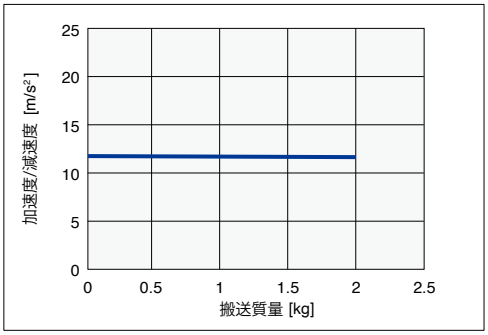


LGXS05-10 / AGXS05-H10

水平 / 壁掛

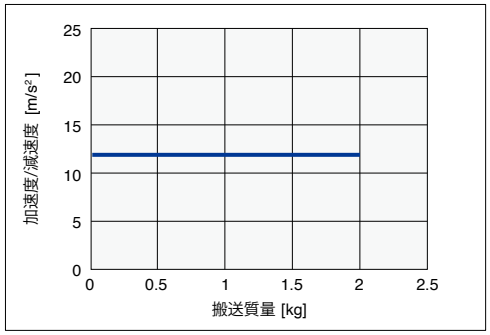


垂直

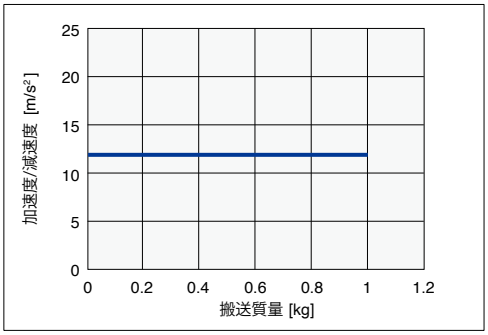


LGXS05-20 / AGXS05-H20

水平 / 壁掛



垂直



加速度/減速度・慣性モーメント（Advancedモデル）

LGXS05L

■ 慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]															
機種	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
LGXS05L-5	0.144	0.152	0.160	0.168	0.176	0.184	0.192	0.200	0.208	0.216	0.224	0.232	0.240	0.248	0.256	0.264
LGXS05L-10	0.153	0.161	0.169	0.177	0.185	0.193	0.201	0.209	0.217	0.225	0.233	0.241	0.249	0.257	0.265	0.273
LGXS05L-20	0.192	0.200	0.208	0.216	0.224	0.232	0.240	0.248	0.256	0.264	0.271	0.279	0.287	0.295	0.303	0.311

LGXS05L **AGXS05L**

■ 加速度/減速度

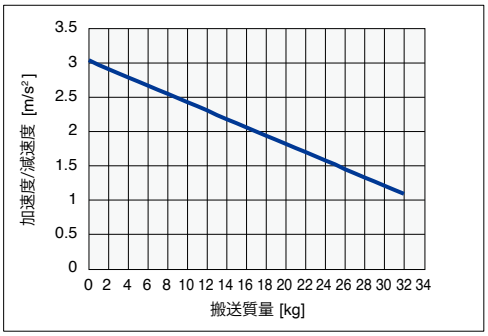
機種	LGXS05L-5/ AGXS05L-5		LGXS05L-10/ AGXS05L-10		LGXS05L-20/ AGXS05L-20	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	3.04	3.34	4.26	4.86	5.07	5.07
1	2.97	3.18	4.08	4.56	4.86	4.86
2	2.91	3.03	3.9	4.3	4.66	4.66
3	2.85	2.88	3.74	4.06	4.46	4.46
4	2.79	2.73	3.58	3.85	4.25	
5	2.73	2.58	3.42	3.66	4.05	
6	2.67	2.43	3.28	3.49	3.85	
7	2.61	2.28	3.13		3.65	
8	2.55	2.13	3		3.44	
9	2.49	1.98	2.87		3.24	
10	2.43	1.83	2.74		3.04	
11	2.37	1.68	2.62		2.83	
12	2.31	1.53	2.51		2.63	
13	2.24		2.41			
14	2.18		2.3			
15	2.12		2.21			
16	2.06		2.12			
17	2		2.04			

機種	LGXS05L-5/ AGXS05L-5		LGXS05L-10/ AGXS05L-10		LGXS05L-20/ AGXS05L-20	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
18	1.94		1.96			
19	1.88		1.89			
20	1.82		1.83			
21	1.76		1.77			
22	1.7		1.72			
23	1.64		1.67			
24	1.58		1.63			
25	1.52					
26	1.45					
27	1.39					
28	1.33					
29	1.27					
30	1.21					
31	1.15					
32	1.09					

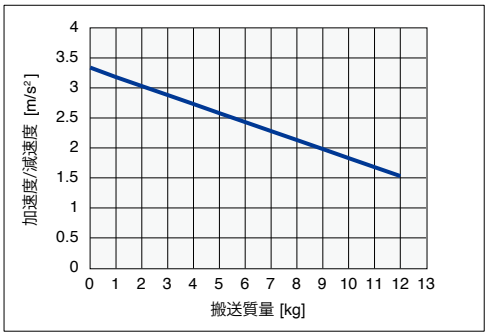
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LGXS05L-5 / AGXS05L-5

水平 / 壁掛

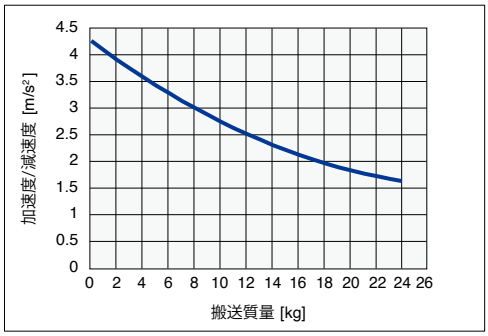


垂直

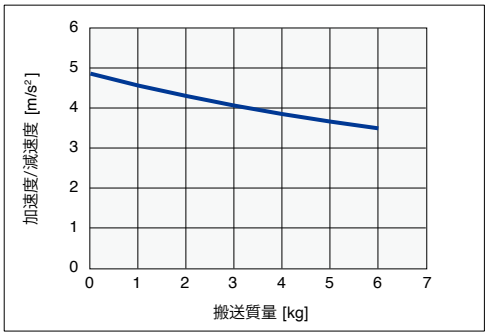


LGXS05L-10 / AGXS05L-10

水平 / 壁掛

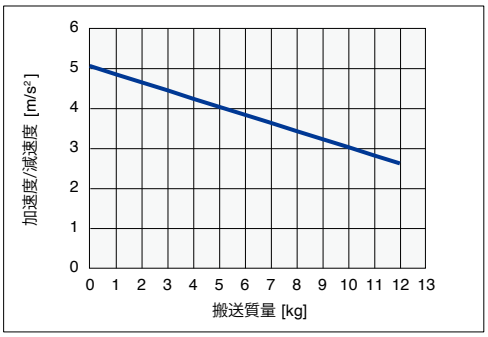


垂直

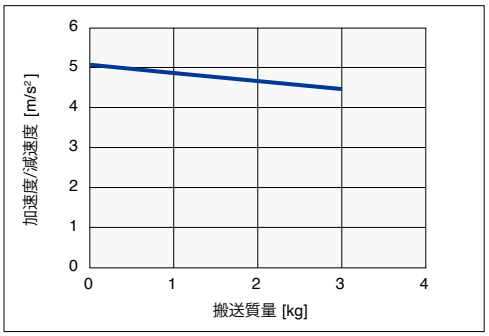


LGXS05L-20 / AGXS05L-20

水平 / 壁掛



垂直



LGXS05L　AGXS05L-H　高加減速仕様

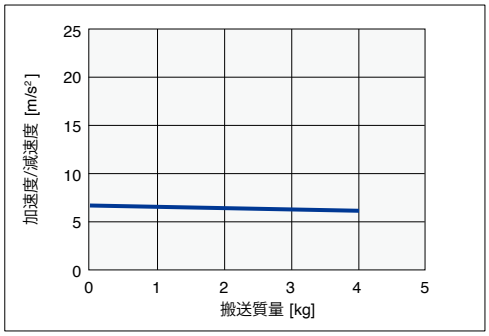
■ 加速度/減速度

機種	LGXS05L-5/ AGXS05L-H5	LGXS05L-10/ AGXS05L-H10		LGXS05L-20/ AGXS05L-H20	
	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	6.65	14.72	12.68	14.72	14.72
1	6.50	13.50	11.65	14.72	14.72
2	6.35	12.46	10.78	14.72	
3	6.22	11.58		12.93	
4	6.08	10.81		11.16	
5		10.13		9.81	
6		9.54			
7		9.01			
8		8.54			
9		8.11			
10		7.73			

● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

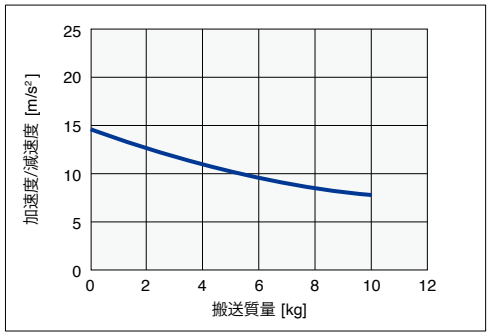
LGXS05L-5 / AGXS05L-H5

垂直

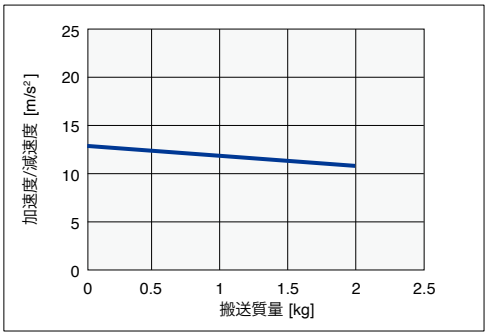


LGXS05L-10 / AGXS05L-H10

水平 / 壁掛

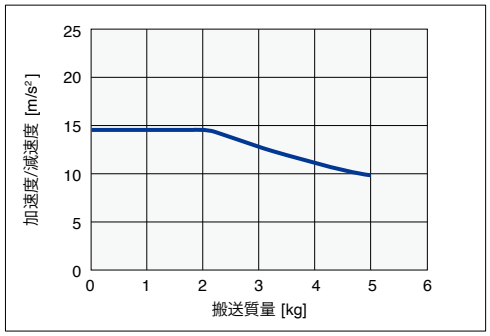


垂直

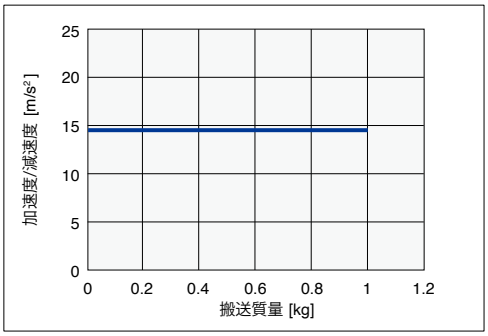


LGXS05L-20 / AGXS05L-H20

水平 / 壁掛



垂直



加速度/減速度・慣性モーメント（Advancedモデル）

LGXS07

■慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]																						
機種	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
LGXS07-5	0.623	0.643	0.662	0.682	0.701	0.721	0.740	0.760	0.779	0.799	0.818	0.838	0.857	0.877	0.896	0.916	0.935	0.955	0.974	0.994	1.013	1.033
LGXS07-10	0.644	0.663	0.683	0.702	0.722	0.741	0.761	0.780	0.800	0.819	0.839	0.858	0.878	0.897	0.917	0.936	0.956	0.975	0.995	1.014	1.034	1.053
LGXS07-20	0.728	0.747	0.767	0.787	0.806	0.826	0.845	0.865	0.884	0.904	0.923	0.943	0.962	0.982	1.001	1.021	1.040	1.060	1.079	1.099	1.118	1.138
LGXS07-30	0.885	0.905	0.924	0.944	0.963	0.983	1.002	1.022	1.041	1.061	1.080	1.100	1.119	1.139	1.158	1.178	1.197	1.217	1.236	1.256	1.275	1.295

LGXS07 AGXS07

■加速度/減速度

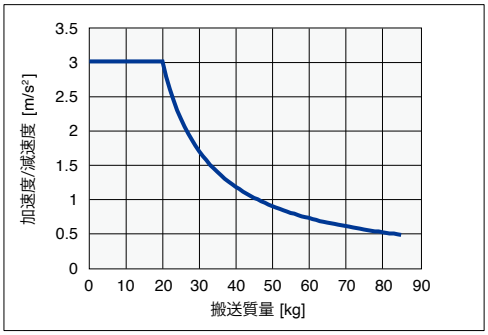
機種	LGXS07-5/ AGXS07-5		LGXS07-10/ AGXS07-10		LGXS07-20/ AGXS07-20		LGXS07-30/ AGXS07-30	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	3.04	2.53	6.08	5.57	7.09	6.08	6.99	6.99
1	3.04	2.47	5.68	5.29	6.74	5.57	6.64	6.64
2	3.04	2.42	5.33	5.02	6.4	5.15	6.31	6.31
3	3.04	2.37	5.02	4.75	6.07	4.78	5.98	
4	3.04	2.32	4.75	4.5	5.75	4.47	5.67	
5	3.04	2.27	4.5	4.24	5.44		5.36	
6	3.04	2.22	4.28	3.99	5.14		5.06	
7	3.04	2.17	4.08	3.75	4.85		4.78	
8	3.04	2.12	3.89	3.52	4.57		4.5	
9	3.04	2.07	3.73		4.3		4.24	
10	3.04	2.02	3.57		4.04		3.98	
11	3.04	1.97	3.43		3.79			
12	3.04	1.92	3.3		3.55			
13	3.04	1.87	3.18		3.32			
14	3.04	1.82	3.07		3.09			
15	3.04	1.77	2.96		2.88			
16	3.04	1.72	2.86		2.68			
17	3.04		2.77		2.49			
18	3.04		2.69		2.31			
19	3.04		2.6		2.14			
20	3.04		2.53		1.98			
21	2.82		2.46		1.83			
22	2.64		2.39		1.69			
23	2.48		2.32		1.56			
24	2.33		2.26		1.44			
25	2.21		2.21		1.32			
26	2.09		2.15					
27	1.99		2.1					
28	1.9		2.05					
29	1.81		2					
30	1.73		1.96					
31	1.66		1.91					
32	1.6		1.87					
33	1.53		1.83					
34	1.48		1.79					
35	1.43		1.76					
36	1.38		1.72					
37	1.33		1.69					
38	1.29		1.66					
39	1.25		1.63					
40	1.21		1.6					
41	1.18		1.57					
42	1.14		1.54					
43	1.11		1.51					
44	1.08		1.49					
45	1.05		1.46					
46	1.03							
47	1							
48	0.98							
49	0.95							
50	0.93							
51	0.91							
52	0.89							
53	0.87							
54	0.85							
55	0.83							
56	0.82							
57	0.8							
58	0.78							
59	0.77							
60	0.76							
61	0.74							
62	0.73							
63	0.71							
64	0.7							
65	0.69							
66	0.68							
67	0.67							
68	0.66							
69	0.65							
70	0.64							
71	0.63							
72	0.62							
73	0.61							
74	0.6							
75	0.59							

機種	LGXS07-5/ AGXS07-5		LGXS07-10/ AGXS07-10		LGXS07-20/ AGXS07-20		LGXS07-30/ AGXS07-30	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
76	0.58							
77	0.57							
78	0.56							
79	0.56							
80	0.55							
81	0.54							
82	0.53							
83	0.53							
84	0.52							
85	0.51							

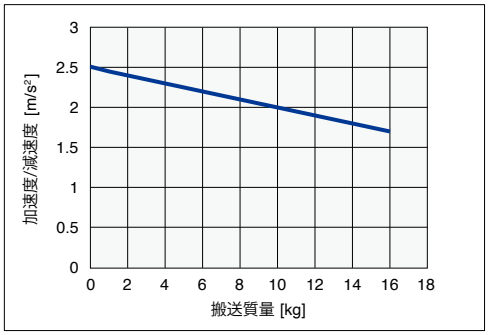
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LGXS07-5 / AGXS07-5

水平 / 壁掛

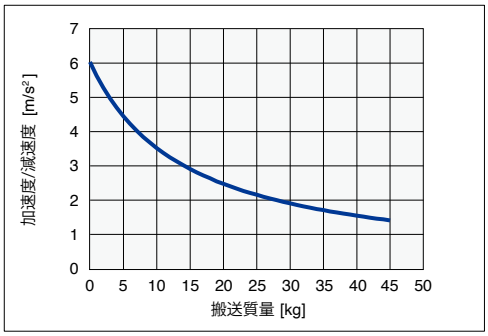


垂直

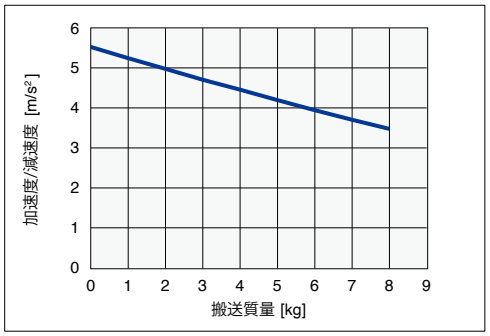


LGXS07-10 / AGXS07-10

水平 / 壁掛

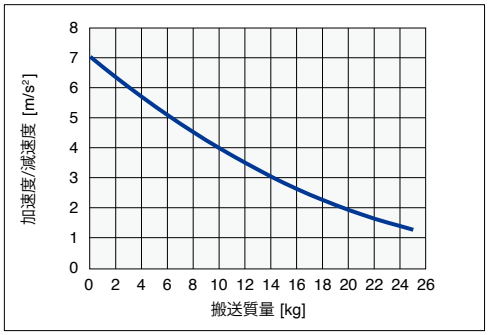


垂直

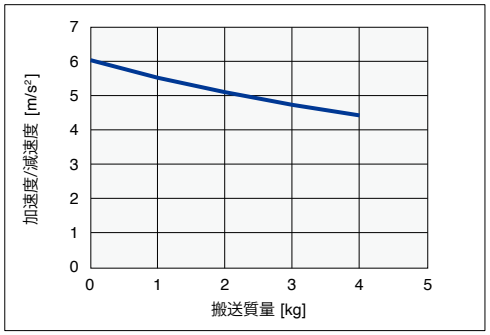


LGXS07-20 / AGXS07-20

水平 / 壁掛

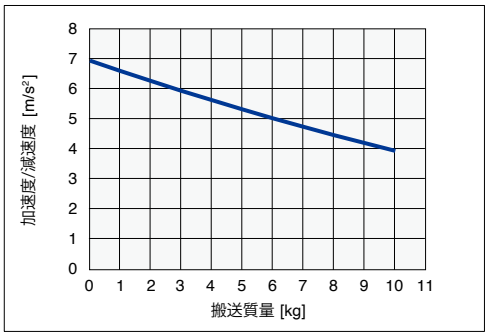


垂直

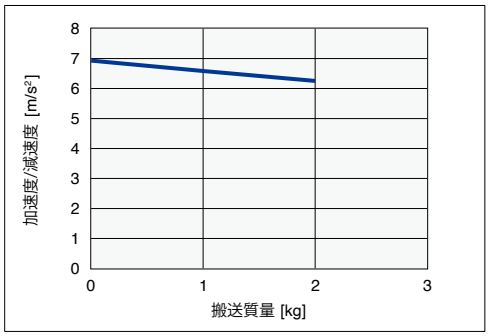


LGXS07-30 / AGXS07-30

水平 / 壁掛



垂直



加速度/減速度・慣性モーメント（Advancedモデル）

LGXS07　AGXS07-H　高加減速仕様

■ 加速度/減速度

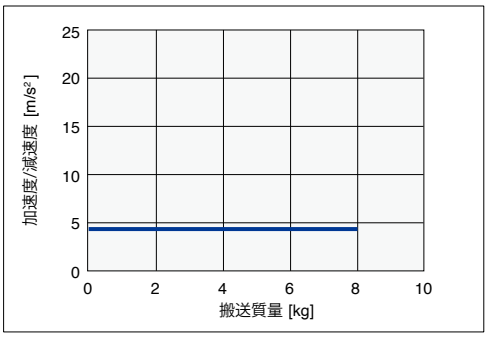
機種	LGXS07-5/ AGXS07-H5	LGXS07-10/ AGXS07-H10		LGXS07-20/ AGXS07-H20		LGXS07-30/ AGXS07-H30	
	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	4.32	9.64	8.44	14.72	14.72	14.72	14.72
1	4.29	9.36	8.20	14.72	13.96	14.72	14.72
2	4.26	9.10	7.97	14.47	12.71	14.72	
3	4.23	8.85	7.75	13.26		14.03	
4	4.20	8.61	7.54	12.23		12.39	
5	4.17	8.39		11.36		11.09	
6	4.14	8.17		10.59			
7	4.11	7.97		9.93			
8	4.08	7.78		9.34			
9		7.59		8.82			
10		7.42		8.36			

機種	LGXS07-5/ AGXS07-H5	LGXS07-10/ AGXS07-H10	LGXS07-20/ AGXS07-H20	LGXS07-30/ AGXS07-H30
	(垂直)	(水平/壁掛) (垂直)	(水平/壁掛) (垂直)	(水平/壁掛) (垂直)
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]
11		7.25		
12		7.09		
13		6.94		
14		6.79		
15		6.65		
16		6.52		
17		6.39		
18		6.26		
19		6.14		
20		6.03		

● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

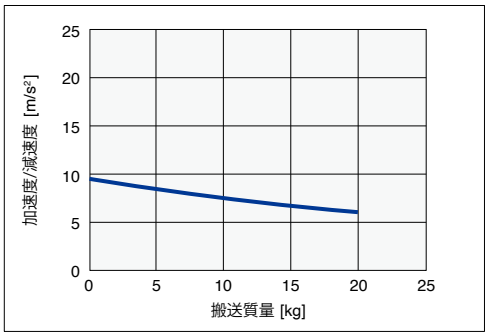
LGXS07-5 / AGXS07-H5

垂直

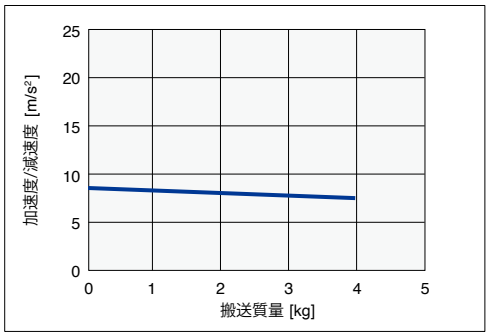


LGXS07-10 / AGXS07-H10

水平 / 壁掛

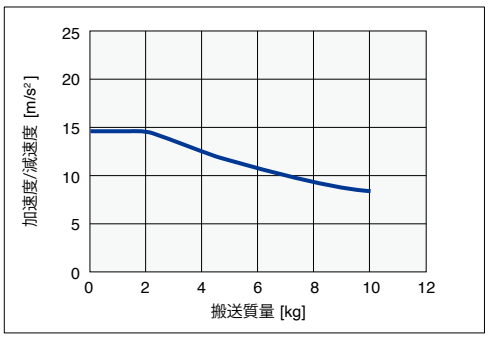


垂直

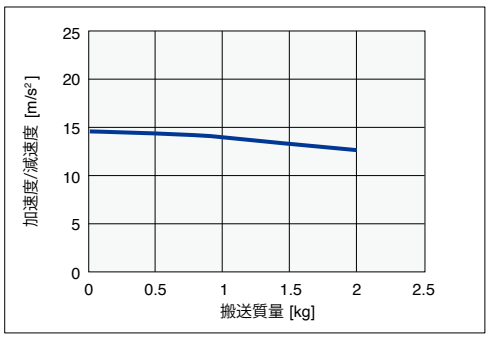


LGXS07-20 / AGXS07-H20

水平 / 壁掛

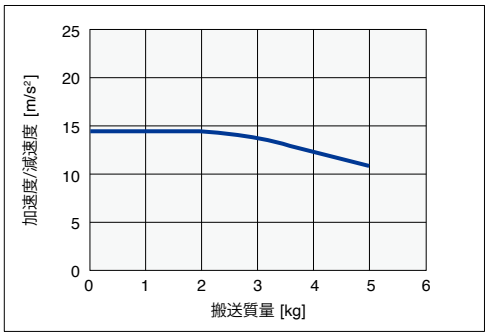


垂直

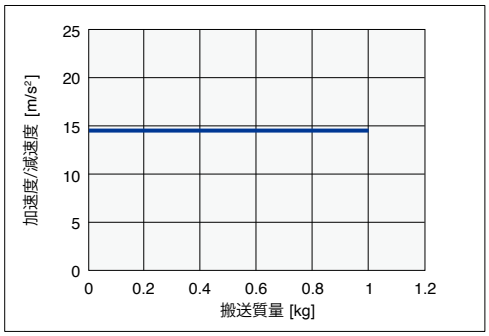


LGXS07-30 / AGXS07-H30

水平 / 壁掛



垂直



LGXS10

■慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]																									
機種	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
LGXS10-5	-	0.686	0.706	0.726	0.745	0.765	0.784	0.804	0.823	0.843	0.862	0.882	0.901	0.921	0.940	0.960	0.979	0.999	1.018	1.038	1.057	1.077	1.096	1.116	1.135
LGXS10-10	-	0.707	0.726	0.746	0.765	0.785	0.804	0.824	0.843	0.863	0.882	0.902	0.921	0.941	0.960	0.980	0.999	1.019	1.038	1.058	1.077	1.097	1.116	1.136	1.155
LGXS10-20	-	0.789	0.809	0.828	0.848	0.867	0.887	0.906	0.926	0.945	0.965	0.984	1.004	1.023	1.043	1.062	1.082	1.101	1.121	1.140	1.160	1.179	1.199	1.218	1.238
LGXS10-30	-	0.944	0.963	0.983	1.002	1.022	1.041	1.061	1.080	1.100	1.119	1.139	1.158	1.178	1.197	1.217	1.236	1.256	1.275	1.295	1.314	1.334	1.353	1.373	1.392

LGXS10 AGXS10

■加速度/減速度

機種	LGXS10-5/ AGXS10-5		LGXS10-10/ AGXS10-10		LGXS10-20/ AGXS10-20		LGXS10-30/ AGXS10-30	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	2.27	1.9	6.89	3.29	6.59	8.11	9.75	9.75
1	2.25	1.87	6.78	3.27	6.54	7.86	9.75	9.75
2	2.23	1.85	6.67	3.24	6.49	7.6	9.75	9.75
3	2.21	1.82	6.56	3.22	6.44	7.35	9.75	9.75
4	2.19	1.8	6.46	3.2	6.39	7.09	9.75	9.75
5	2.17	1.77	6.35	3.17	6.34	6.84	9.75	
6	2.15	1.75	6.25	3.15	6.29	6.59	9.75	
7	2.13	1.72	6.14	3.13	6.24	6.33	9.75	
8	2.11	1.7	6.04	3.1	6.18	6.08	9.75	
9	2.09	1.67	5.94	3.08	6.13		9.01	
10	2.07	1.65	5.84	3.05	6.08		8.38	
11	2.05	1.62	5.74	3.03	6.03		7.83	
12	2.03	1.6	5.64	3	5.98		7.34	
13	2.01	1.57	5.54	2.97	5.93		6.91	
14	1.99	1.55	5.44	2.95	5.88		6.53	
15	1.97	1.52	5.34	2.92	5.83		6.19	
16	1.95	1.5	5.25	2.89	5.78		5.89	
17	1.93	1.47	5.16	2.87	5.73		5.61	
18	1.91	1.45	5.06	2.84	5.68		5.36	
19	1.9	1.42	4.97	2.81	5.63		5.13	
20	1.88	1.39	4.88	2.78	5.58		4.91	
21	1.86	1.37	4.79		5.53		4.72	
22	1.84	1.34	4.7		5.48		4.54	
23	1.82	1.32	4.61		5.42		4.37	
24	1.8	1.29	4.52		5.37		4.22	
25	1.79	1.27	4.44		5.32		4.07	
26	1.77	1.24	4.35		5.27			
27	1.75	1.22	4.27		5.22			
28	1.74	1.19	4.18		5.17			
29	1.72	1.17	4.1		5.12			
30	1.7	1.14	4.02		5.07			
31	1.68		3.94		5.02			
32	1.67		3.86		4.97			
33	1.65		3.78		4.92			
34	1.63		3.7		4.87			
35	1.62		3.62		4.82			
36	1.6		3.55		4.77			
37	1.59		3.47		4.71			
38	1.57		3.4		4.66			
39	1.55		3.32		4.61			
40	1.54		3.25		4.56			
41	1.52		3.18					
42	1.51		3.11					
43	1.49		3.04					
44	1.48		2.97					
45	1.46		2.91					
46	1.45		2.84					
47	1.43		2.77					
48	1.42		2.71					
49	1.41		2.65					
50	1.39		2.58					
51	1.38		2.52					
52	1.36		2.46					
53	1.35		2.4					
54	1.34		2.34					
55	1.32		2.29					
56	1.31		2.23					
57	1.3		2.17					
58	1.28		2.12					
59	1.27		2.06					
60	1.26		2.01					
61	1.25		1.96					
62	1.23		1.91					
63	1.22		1.86					
64	1.21		1.81					
65	1.2		1.76					
66	1.18		1.72					
67	1.17		1.67					
68	1.16		1.62					
69	1.15		1.58					
70	1.14		1.54					
71	1.13		1.49					
72	1.12		1.45					
73	1.11		1.41					
74	1.09		1.37					
75	1.08		1.33					

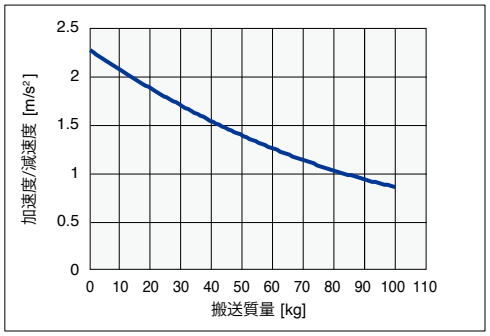
機種	LGXS10-5/ AGXS10-5		LGXS10-10/ AGXS10-10		LGXS10-20/ AGXS10-20		LGXS10-30/ AGXS10-30	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
76	1.07		1.3					
77	1.06		1.26					
78	1.05		1.23					
79	1.04		1.19					
80	1.03		1.16					
81	1.02							
82	1.01							
83	1							
84	0.99							
85	0.99							
86	0.98							
87	0.97							
88	0.96							
89	0.95							
90	0.94							
91	0.93							
92	0.92							
93	0.92							
94	0.91							
95	0.9							
96	0.89							
97	0.89							
98	0.88							
99	0.87							
100	0.86							

加速度/減速度・慣性モーメント（Advancedモデル）

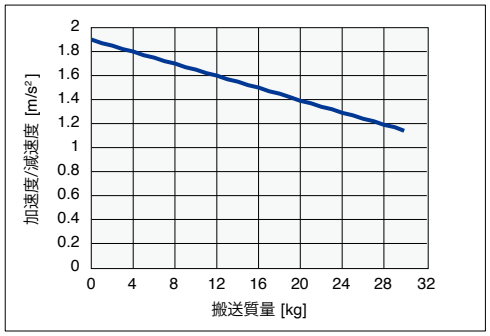
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LGXS10-5 / AGXS10-5

水平 / 壁掛

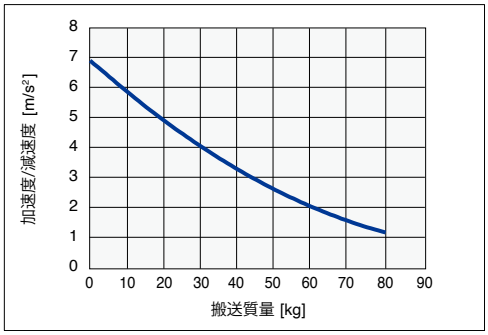


垂直

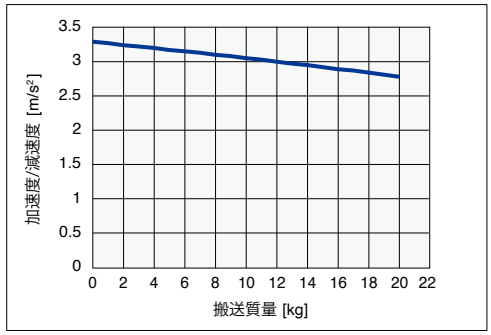


LGXS10-10 / AGXS10-10

水平 / 壁掛

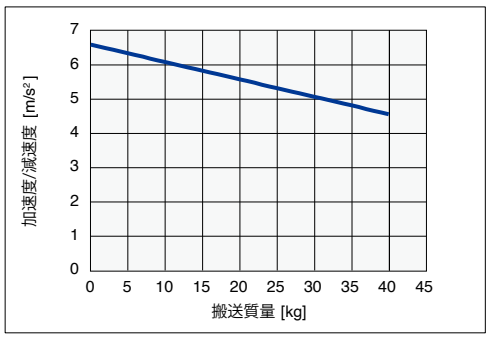


垂直

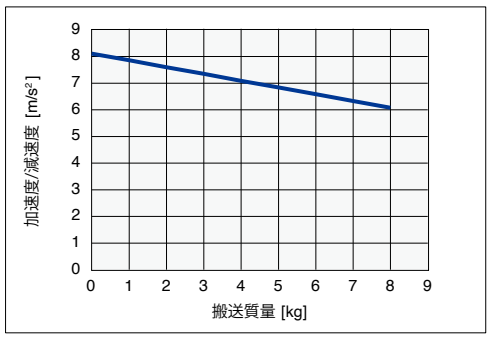


LGXS10-20 / AGXS10-20

水平 / 壁掛

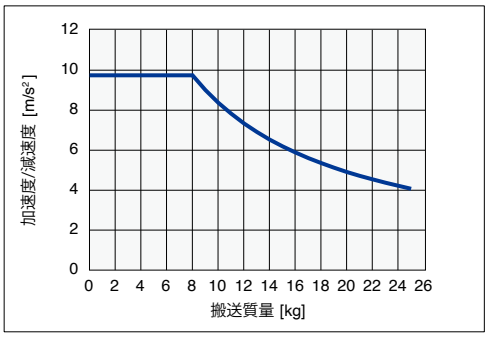


垂直

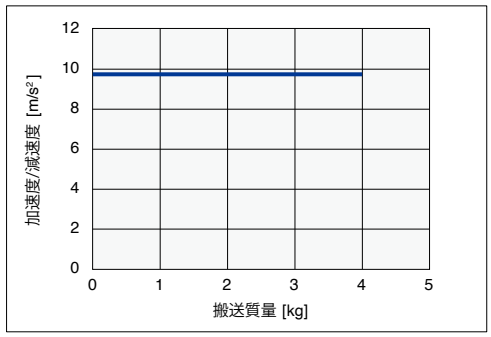


LGXS10-30 / AGXS10-30

水平 / 壁掛



垂直



LGXS10 AGXS10-H 高加減速仕様

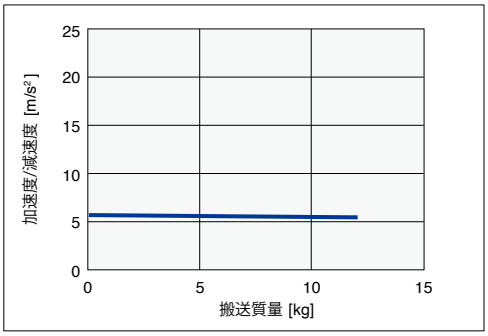
■ 加速度/減速度

機種	LGXS10-5/ AGXS10-H5	LGXS10-10/ AGXS10-H10		LGXS10-20/ AGXS10-H20		LGXS10-30/ AGXS10-H30	
	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	5.53	11.71	10.84	19.62	19.62	19.62	19.62
1	5.51	11.47	10.63	19.62	18.69	19.62	19.62
2	5.48	11.25	10.44	18.66	17.55	19.62	19.62
3	5.46	11.03	10.26	17.52	16.54	19.55	
4	5.43	10.82	10.08	16.52	15.65	17.74	
5	5.41	10.62	9.90	15.62		16.24	
6	5.38	10.43	9.74	14.81		14.96	
7	5.36	10.24	9.57	14.09		13.88	
8	5.33	10.06	9.42	13.43		12.94	
9	5.31	9.89		12.83		12.12	
10	5.28	9.72		12.28		11.40	
11	5.26	9.56		11.78			
12	5.23	9.40		11.32			
13		9.25		10.89			
14		9.10		10.49			
15		8.96		10.12			
16		8.82		9.78			
17		8.69		9.45			
18		8.56		9.15			
19		8.43		8.87			
20		8.31		8.60			
21		8.19					
22		8.07					
23		7.96					
24		7.85					
25		7.75					
26		7.64					
27		7.54					
28		7.44					
29		7.35					
30		7.26					

● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

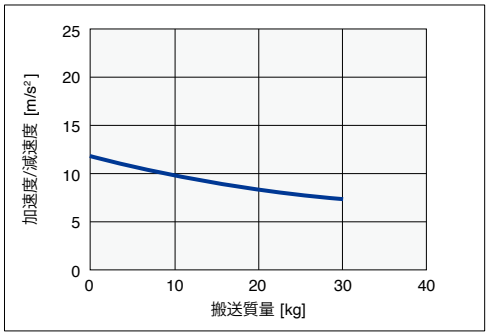
LGXS10-5 / AGXS10-H5

垂直

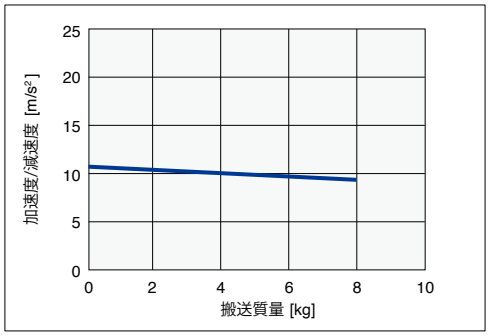


LGXS10-10 / AGXS10-H10

水平 / 壁掛



垂直

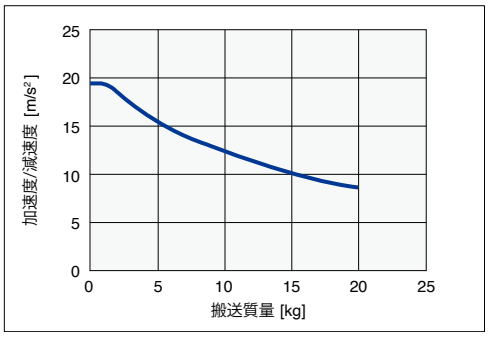


加速度/減速度・慣性モーメント（Advancedモデル）

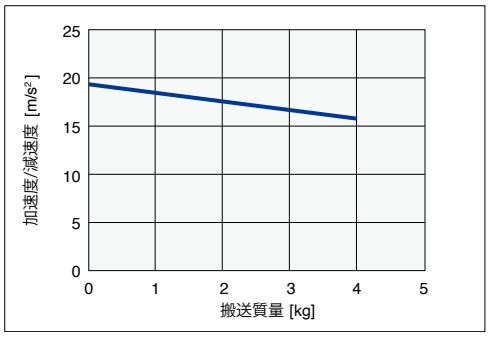
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LGXS10-20 / AGXS10-H20

水平 / 壁掛

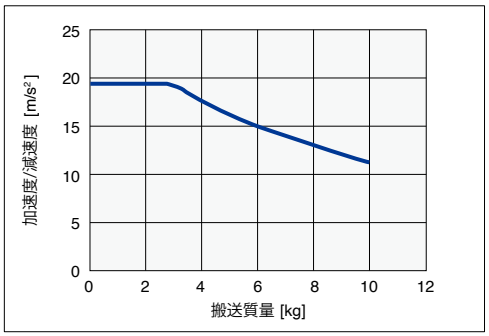


垂直

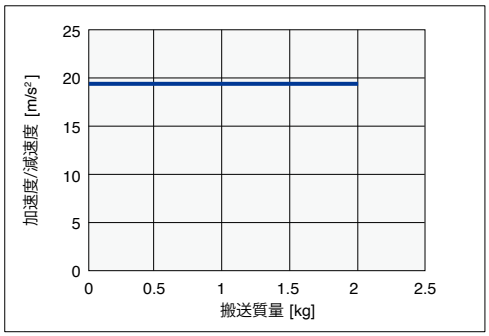


LGXS10-30 / AGXS10-H30

水平 / 壁掛



垂直



LGXS12

■慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]																									
機種	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
LGXS12-5	-	0.702	0.721	0.741	0.761	0.780	0.800	0.819	0.839	0.858	0.878	0.897	0.917	0.936	0.956	0.975	0.995	1.014	1.034	1.053	1.073	1.092	1.112	1.131	1.151
LGXS12-10	-	0.733	0.753	0.772	0.792	0.811	0.831	0.850	0.870	0.889	0.909	0.928	0.948	0.967	0.987	1.006	1.026	1.045	1.065	1.085	1.104	1.124	1.143	1.163	1.182
LGXS12-20	-	0.862	0.881	0.901	0.920	0.940	0.959	0.979	0.998	1.018	1.037	1.057	1.076	1.096	1.115	1.135	1.154	1.174	1.193	1.213	1.232	1.252	1.271	1.291	1.310
LGXS12-30	-	1.092	1.111	1.131	1.150	1.170	1.189	1.209	1.228	1.248	1.267	1.287	1.306	1.326	1.345	1.365	1.384	1.404	1.423	1.443	1.462	1.482	1.501	1.521	1.540

LGXS12 AGXS12

■加速度/減速度

機種	LGXS12-5/ AGXS12-5		LGXS12-10/ AGXS12-10		LGXS12-20/ AGXS12-20		LGXS12-30/ AGXS12-30	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	2.27	1.9	8.61	3.29	9.73	8.11	9.75	9.75
1	2.24	1.87	8.47	3.26	9.53	7.85	9.75	9.75
2	2.22	1.84	8.33	3.24	9.35	7.6	9.75	9.75
3	2.2	1.82	8.2	3.22	9.16	7.34	9.75	9.75
4	2.18	1.79	8.06	3.19	8.98	7.09	9.75	9.75
5	2.16	1.77	7.93	3.17	8.8	6.84	9.75	9.75
6	2.14	1.74	7.8	3.15	8.62	6.58	9.75	9.75
7	2.12	1.72	7.67	3.12	8.45	6.33	9.75	9.75
8	2.1	1.69	7.54	3.1	8.28	6.07	9.75	9.75
9	2.08	1.67	7.41	3.07	8.11	5.82	9.01	
10	2.06	1.64	7.29	3.05	7.95	5.57	8.37	
11	2.04	1.62	7.16	3.02	7.79	5.31	7.82	
12	2.02	1.59	7.04	3	7.63	5.06	7.34	
13	2	1.57	6.92	2.97	7.48	4.81	6.91	
14	1.98	1.54	6.79	2.94	7.33	4.55	6.53	
15	1.96	1.52	6.67	2.92	7.18	4.3	6.19	
16	1.95	1.49	6.56	2.89	7.03		5.88	
17	1.93	1.47	6.44	2.86	6.89		5.6	
18	1.91	1.44	6.32	2.83	6.75		5.35	
19	1.89	1.41	6.21	2.81	6.61		5.12	
20	1.87	1.39	6.09	2.78	6.48		4.91	
21	1.85	1.36	5.98	2.75	6.35		4.71	
22	1.84	1.34	5.87	2.72	6.22		4.53	
23	1.82	1.31	5.76	2.69	6.1		4.37	
24	1.8	1.29	5.65	2.66	5.98		4.21	
25	1.78	1.26	5.54	2.63	5.86		4.07	
26	1.76	1.24	5.43		5.74		3.93	
27	1.75	1.21	5.32		5.63		3.81	
28	1.73	1.19	5.22		5.52		3.69	
29	1.71	1.16	5.12		5.41		3.58	
30	1.7	1.14	5.01		5.31		3.47	
31	1.68	1.11	4.91		5.21		3.37	
32	1.66	1.09	4.81		5.11		3.28	
33	1.65	1.06	4.72		5.02		3.19	
34	1.63	1.04	4.62		4.93		3.11	
35	1.61	1.01	4.52		4.84		3.03	
36	1.6	0.99	4.43		4.76			
37	1.58	0.96	4.33		4.67			
38	1.57	0.93	4.24		4.6			
39	1.55	0.91	4.15		4.52			
40	1.53	0.88	4.06		4.45			
41	1.52	0.86	3.97		4.38			
42	1.5	0.83	3.88		4.31			
43	1.49	0.81	3.8		4.25			
44	1.47	0.78	3.71		4.19			
45	1.46	0.76	3.63		4.13			
46	1.44		3.54		4.07			
47	1.43		3.46		4.02			
48	1.42		3.38		3.97			
49	1.4		3.3		3.93			
50	1.39		3.22		3.89			
51	1.37		3.15					
52	1.36		3.07					
53	1.35		3					
54	1.33		2.92					
55	1.32		2.85					
56	1.3		2.78					
57	1.29		2.71					
58	1.28		2.64					
59	1.27		2.58					
60	1.25		2.51					
61	1.24		2.44					
62	1.23		2.38					
63	1.22		2.32					
64	1.2		2.26					
65	1.19		2.2					
66	1.18		2.14					
67	1.17		2.08					
68	1.16		2.02					
69	1.14		1.97					
70	1.13		1.92					
71	1.12		1.86					
72	1.11		1.81					
73	1.1		1.76					
74	1.09		1.71					
75	1.08		1.66					
76	1.07		1.62					

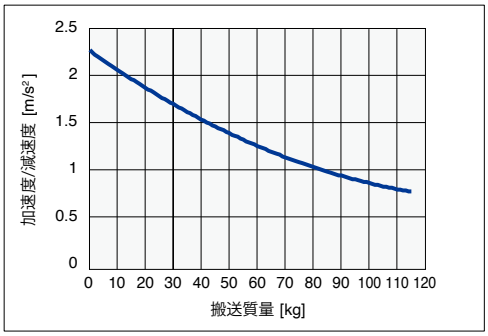
機種	LGXS12-5/ AGXS12-5		LGXS12-10/ AGXS12-10		LGXS12-20/ AGXS12-20		LGXS12-30/ AGXS12-30	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
77	1.06		1.57					
78	1.05		1.53					
79	1.04		1.48					
80	1.03		1.44					
81	1.02		1.4					
82	1.01		1.36					
83	1		1.32					
84	0.99		1.29					
85	0.98		1.25					
86	0.97		1.22					
87	0.96		1.18					
88	0.95		1.15					
89	0.94		1.12					
90	0.94		1.09					
91	0.93		1.06					
92	0.92		1.03					
93	0.91		1.01					
94	0.9		0.98					
95	0.9		0.96					
96	0.89							
97	0.88							
98	0.87							
99	0.87							
100	0.86							
101	0.85							
102	0.84							
103	0.84							
104	0.83							
105	0.82							
106	0.82							
107	0.81							
108	0.81							
109	0.8							
110	0.79							
111	0.79							
112	0.78							
113	0.78							
114	0.77							
115	0.77							

加速度/減速度・慣性モーメント（Advancedモデル）

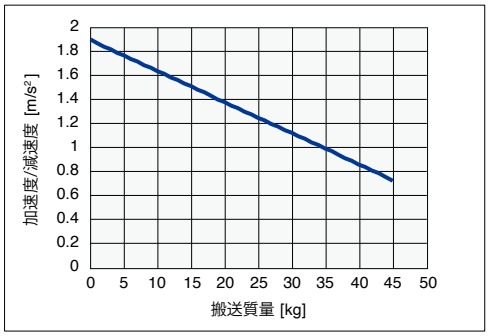
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LGXS12-5 / AGXS12-5

水平 / 壁掛

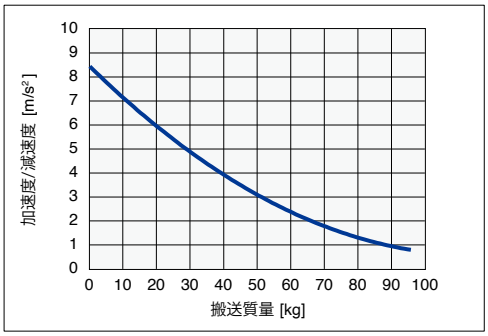


垂直

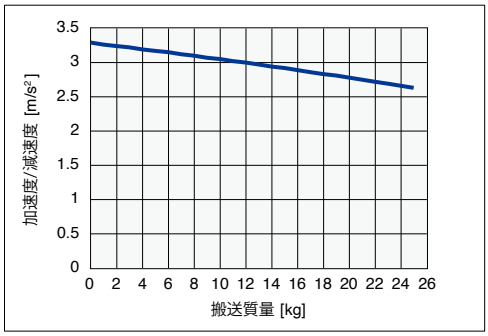


LGXS12-10 / AGXS12-10

水平 / 壁掛

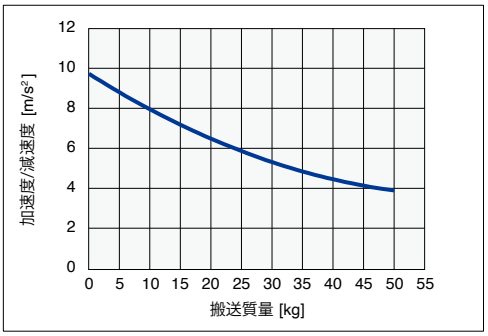


垂直

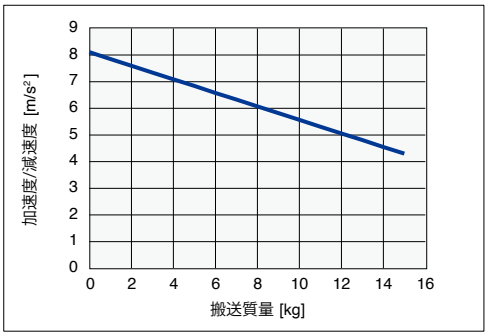


LGXS12-20 / AGXS12-20

水平 / 壁掛

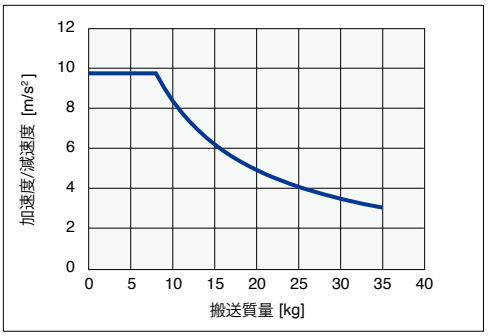


垂直

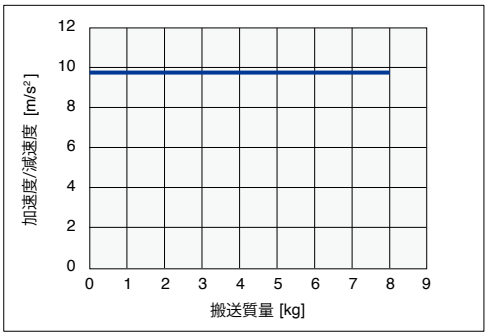


LGXS12-30 / AGXS12-30

水平 / 壁掛



垂直



LGXS12 AGXS12-H 高加減速仕様

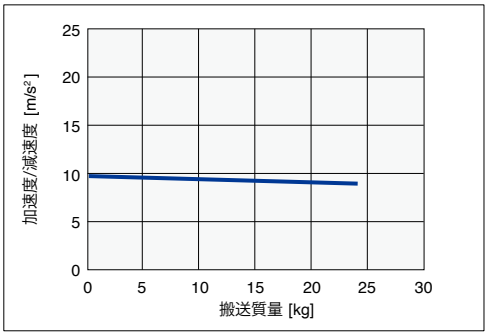
■ 加速度/減速度

機種	LGXS12-5/ AGXS12-H5	LGXS12-10/ AGXS12-H10		LGXS12-20/ AGXS12-H20		LGXS12-30/ AGXS12-H30	
	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	9.85	19.62	19.21	19.62	19.62	19.62	19.62
1	9.81	19.62	18.90	19.62	19.62	19.62	19.62
2	9.77	19.62	18.59	19.62	19.62	19.62	19.62
3	9.73	19.62	18.29	19.62	19.62	19.62	19.62
4	9.69	19.62	18.00	19.62	19.62	19.62	19.62
5	9.65	19.53	17.72	19.62	19.62	19.62	
6	9.61	19.20	17.45	19.62	19.62	19.62	
7	9.57	18.89	17.19	19.62	19.62	19.62	
8	9.53	18.58	16.94	19.62	19.62	19.62	
9	9.49	18.28	16.69	19.62		19.62	
10	9.45	17.99	16.45	19.62		19.62	
11	9.41	17.71	16.21	19.62		19.62	
12	9.37	17.44	15.99	19.62		19.31	
13	9.34	17.18	15.77	19.62		18.37	
14	9.30	16.93	15.55	19.62		17.53	
15	9.26	16.68	15.34	19.06		16.75	
16	9.22	16.44	15.14	18.45		16.05	
17	9.19	16.21		17.87		15.40	
18	9.15	15.98		17.33		14.80	
19	9.11	15.76		16.83		14.24	
20	9.08	15.54		16.35		13.73	
21	9.04	15.33		15.89			
22	9.01	15.13		15.47			
23	8.97	14.93		15.06			
24	8.94	14.74		14.67			
25		14.55		14.31			
26		14.37		13.96			
27		14.19		13.63			
28		14.02		13.31			
29		13.85		13.01			
30		13.68		12.72			
31		13.52					
32		13.36					
33		13.21					
34		13.06					
35		12.91					
36		12.76					
37		12.62					
38		12.48					
39		12.35					
40		12.22					

● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

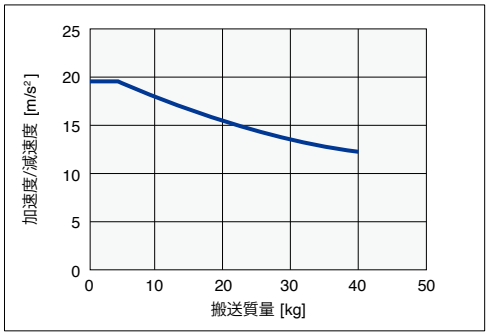
LGXS12-5 / AGXS12-H5

垂直

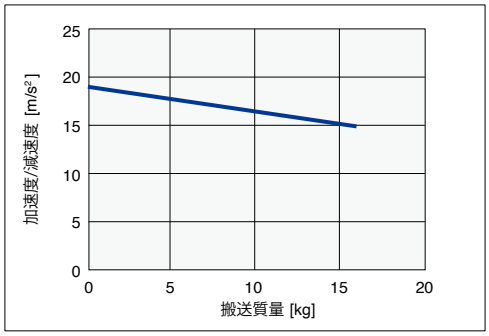


LGXS12-10 / AGXS12-H10

水平 / 壁掛



垂直

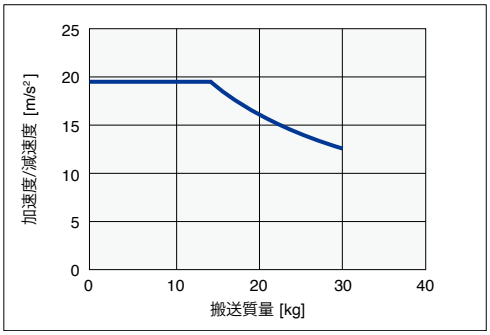


加速度/減速度・慣性モーメント（Advancedモデル）

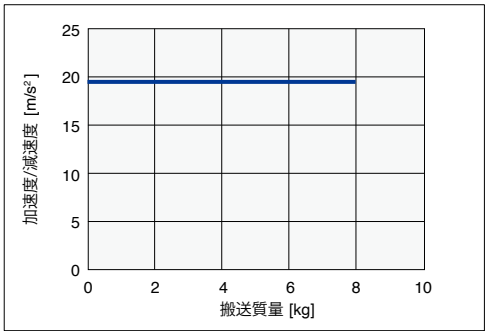
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LGXS12-20 / AGXS12-H20

水平 / 壁掛

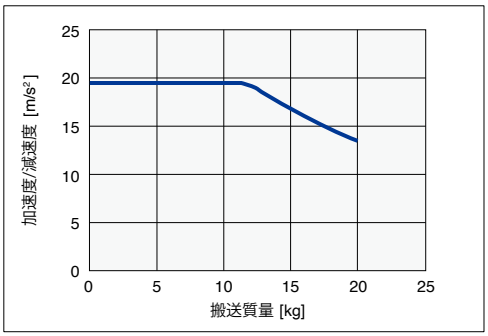


垂直

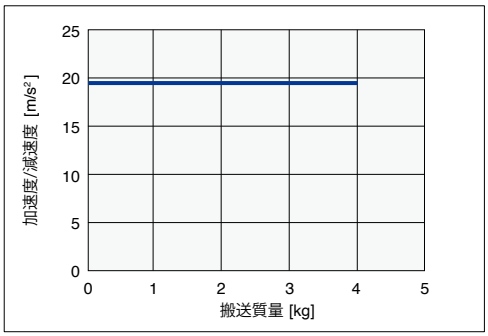


LGXS12-30 / AGXS12-H30

水平 / 壁掛



垂直



LGXS16

■慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]																													
機種	50	100	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
LGXS16-10	-	2.433	2.495	2.557	2.618	2.680	2.742	2.803	2.865	2.927	2.988	3.050	3.112	3.173	3.235	3.297	3.358	3.420	3.482	3.543	3.605	3.667	3.728	3.790	3.851	3.913	3.975	4.036	4.098
LGXS16-20	-	2.653	2.715	2.777	2.838	2.900	2.961	3.023	3.085	3.146	3.208	3.270	3.331	3.393	3.455	3.516	3.578	3.640	3.701	3.763	3.825	3.886	3.948	4.010	4.071	4.133	4.195	4.256	4.318
LGXS16-40	-	3.624	3.685	3.747	3.809	3.870	3.932	3.994	4.055	4.117	4.179	4.240	4.302	4.364	4.425	4.487	4.548	4.610	4.672	4.733	4.795	4.857	4.918	4.980	5.042	5.103	5.165	5.227	5.288

LGXS16 AGXS16

■加速度/減速度

機種	LGXS16-10/ AGXS16-10		LGXS16-20/ AGXS16-20		LGXS16-40/ AGXS16-40	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	5.07	3.8	7.6	7.99	9.6	9.6
1	5.04	3.74	7.48	7.73	9.6	9.02
2	5.01	3.69	7.36	7.47	9.6	8.45
3	4.99	3.64	7.25	7.22	9.6	7.87
4	4.96	3.59	7.14	6.97	9.6	7.3
5	4.94	3.54	7.03	6.72	9.6	6.74
6	4.91	3.49	6.93	6.47	9.6	6.17
7	4.89	3.44	6.83	6.22	9.6	5.61
8	4.86	3.39	6.73	5.97	9.6	5.04
9	4.84	3.34	6.64	5.73	9.6	4.48
10	4.81	3.29	6.55	5.48	9.6	3.92
11	4.79	3.24	6.46	5.24	9.18	3.36
12	4.76	3.19	6.37	5	8.8	2.81
13	4.74	3.14	6.29	4.76	8.45	
14	4.71	3.09	6.2	4.53	8.13	
15	4.68	3.04	6.12	4.29	7.83	
16	4.66	2.99	6.05	4.05	7.55	
17	4.63	2.94	5.97	3.82	7.3	
18	4.61	2.89	5.9	3.59	7.05	
19	4.58	2.83	5.82	3.36	6.83	
20	4.56	2.78	5.75	3.13	6.62	
21	4.53	2.73	5.68	2.9	6.42	
22	4.51	2.68	5.62	2.68	6.23	
23	4.48	2.63	5.55	2.45	6.05	
24	4.46	2.58	5.49	2.23	5.88	
25	4.43	2.53	5.42	2.01	5.73	
26	4.41	2.48	5.36	1.79	5.58	
27	4.38	2.43	5.3	1.57	5.43	
28	4.36	2.38	5.24	1.35	5.3	
29	4.33	2.33	5.19		5.17	
30	4.3	2.28	5.13		5.05	
31	4.28	2.23	5.08		4.93	
32	4.25	2.18	5.02		4.82	
33	4.23	2.13	4.97		4.71	
34	4.2	2.08	4.92		4.61	
35	4.18	2.03	4.87		4.51	
36	4.15	1.98	4.82		4.42	
37	4.13	1.93	4.77		4.33	
38	4.1	1.87	4.72		4.24	
39	4.08	1.82	4.67		4.16	
40	4.05	1.77	4.63		4.08	
41	4.03	1.72	4.58		4	
42	4	1.67	4.54		3.93	
43	3.97	1.62	4.5		3.86	
44	3.95	1.57	4.46		3.79	
45	3.92	1.52	4.41		3.72	
46	3.9	1.47	4.37			
47	3.87	1.42	4.33			
48	3.85	1.37	4.29			
49	3.82	1.32	4.26			
50	3.8	1.27	4.22			
51	3.77	1.22	4.18			
52	3.75	1.17	4.14			
53	3.72	1.12	4.11			
54	3.7	1.07	4.07			
55	3.67	1.02	4.04			
56	3.65		4			
57	3.62		3.97			
58	3.59		3.94			
59	3.57		3.9			
60	3.54		3.87			
61	3.52		3.84			
62	3.49		3.81			
63	3.47		3.78			
64	3.44		3.75			
65	3.42		3.72			
66	3.39		3.69			
67	3.37		3.66			
68	3.34		3.63			
69	3.32		3.61			
70	3.29		3.58			
71	3.27		3.55			
72	3.24		3.53			
73	3.21		3.5			
74	3.19		3.47			
75	3.16		3.45			
76	3.14		3.42			
77	3.11		3.4			

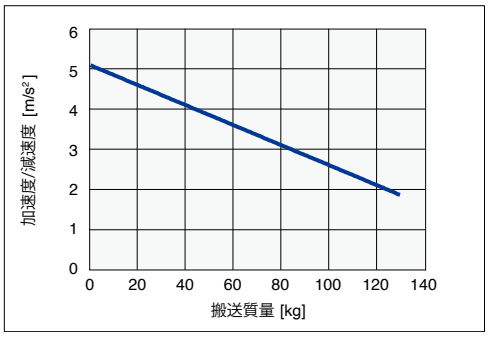
機種	LGXS16-10/ AGXS16-10		LGXS16-20/ AGXS16-20		LGXS16-40/ AGXS16-40	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
78	3.09		3.38			
79	3.06		3.35			
80	3.04		3.33			
81	3.01		3.31			
82	2.99		3.28			
83	2.96		3.26			
84	2.94		3.24			
85	2.91		3.22			
86	2.88		3.19			
87	2.86		3.17			
88	2.83		3.15			
89	2.81		3.13			
90	2.78		3.11			
91	2.76		3.09			
92	2.73		3.07			
93	2.71		3.05			
94	2.68		3.03			
95	2.66		3.01			
96	2.63					
97	2.61					
98	2.58					
99	2.56					
100	2.53					
101	2.5					
102	2.48					
103	2.45					
104	2.43					
105	2.4					
106	2.38					
107	2.35					
108	2.33					
109	2.3					
110	2.28					
111	2.25					
112	2.23					
113	2.2					
114	2.18					
115	2.15					
116	2.12					
117	2.1					
118	2.07					
119	2.05					
120	2.02					
121	2					
122	1.97					
123	1.95					
124	1.92					
125	1.9					
126	1.87					
127	1.85					
128	1.82					
129	1.79					
130	1.77					

加速度/減速度・慣性モーメント（Advancedモデル）

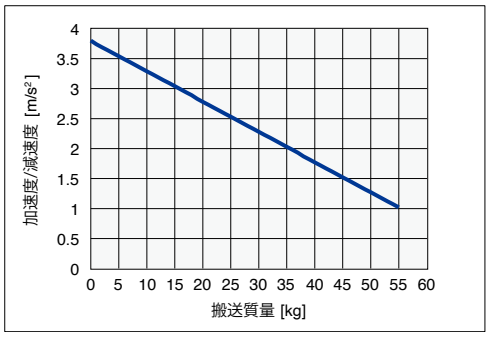
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LGXS16-10 / AGXS16-10

水平 / 壁掛

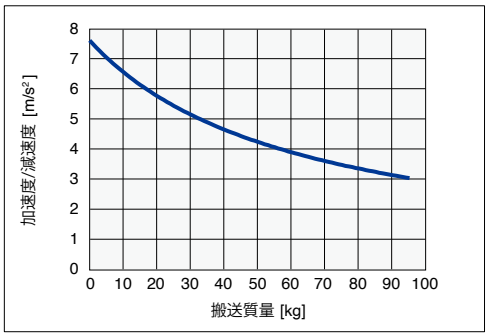


垂直

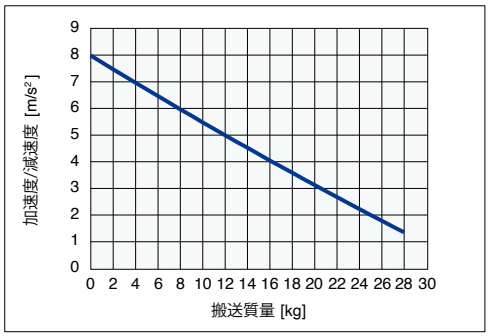


LGXS16-20 / AGXS16-20

水平 / 壁掛

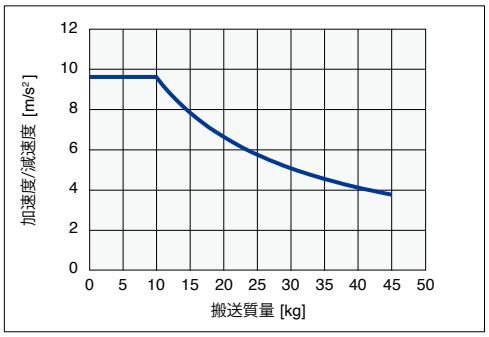


垂直

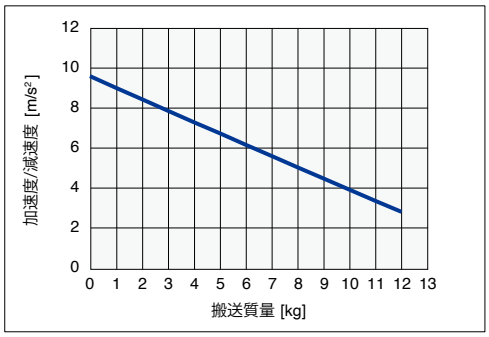


LGXS16-40 / AGXS16-40

水平 / 壁掛



垂直



LGXS16 AGXS16-H 高加減速仕様

■ 加速度/減速度

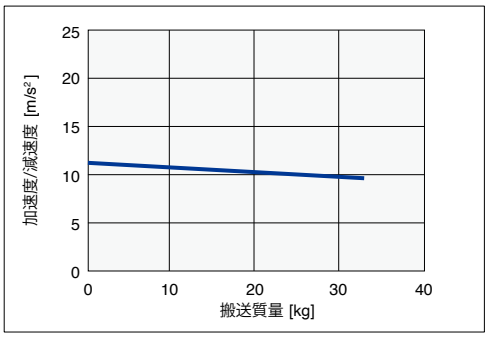
機種	LGXS16-10/ AGXS16-H10	LGXS16-20/ AGXS16-H20		LGXS16-40/ AGXS16-H40	
	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	11.17	19.48	18.43	19.62	19.62
1	11.11	19.14	18.11	19.62	19.62
2	11.07	18.80	17.81	19.62	19.62
3	11.02	18.48	17.52	19.62	19.62
4	10.97	18.16	17.24	19.62	19.62
5	10.92	17.86	16.97	19.62	19.62
6	10.87	17.57	16.70	19.62	19.62
7	10.82	17.28	16.45	19.62	19.62
8	10.78	17.01	16.20	19.62	19.62
9	10.73	16.74	15.96	19.62	
10	10.68	16.49	15.72	19.62	
11	10.64	16.24	15.50	19.30	
12	10.59	15.99	15.27	18.63	
13	10.55	15.76	15.06	18.00	
14	10.50	15.53	14.85	17.42	
15	10.46	15.31	14.65	16.87	
16	10.41	15.09	14.45	16.35	
17	10.37	14.88		15.87	
18	10.33	14.68		15.41	
19	10.28	14.48		14.98	
20	10.24	14.29		14.57	
21	10.20	14.10		14.19	
22	10.16	13.91		13.82	
23	10.12	13.74		13.47	
24	10.07	13.56		13.14	
25	10.03	13.39		12.83	
26	9.99	13.23		12.53	
27	9.95	13.07		12.24	
28	9.91	12.91		11.97	
29	9.87	12.75		11.71	
30	9.83	12.60		11.46	
31	9.79	12.46			

機種	LGXS16-10/ AGXS16-H10	LGXS16-20/ AGXS16-H20		LGXS16-40/ AGXS16-H40	
	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
32	9.76	12.31			
33		12.17			
34		12.04			
35		11.90			
36		11.77			
37		11.64			
38		11.52			
39		11.40			
40		11.28			
41		11.16			
42		11.04			
43		10.93			
44		10.82			
45		10.71			
46		10.61			
47		10.50			
48		10.40			
49		10.30			
50		10.20			
51		10.11			
52		10.01			
53		9.92			
54		9.83			
55		9.74			
56		9.65			
57		9.56			
58		9.48			
59		9.40			
60		9.31			

● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

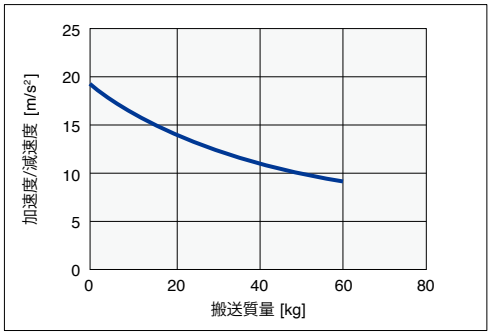
LGXS16-10 / AGXS16-H10

垂直

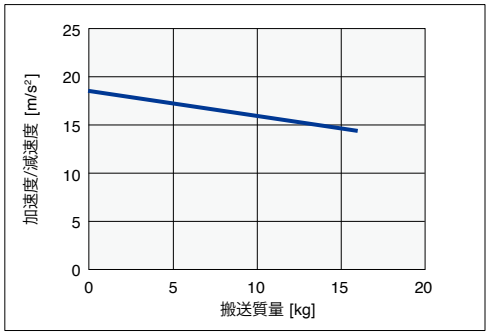


LGXS16-20 / AGXS16-H20

水平 / 壁掛

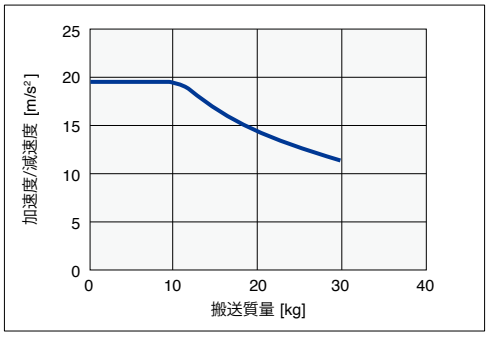


垂直

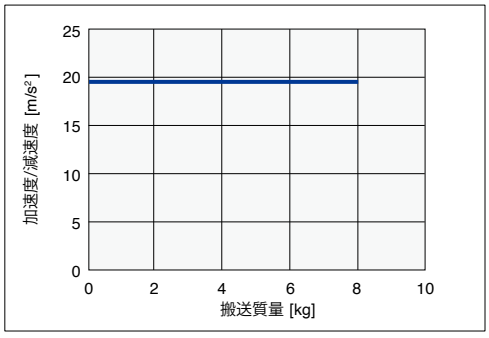


LGXS16-40 / AGXS16-H40

水平 / 壁掛



垂直



加速度/減速度・慣性モーメント（Advancedモデル）

LGXS20

■ 慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]																														
機種	50	100	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
LGXS20-10	-	2.524	2.585	2.647	2.709	2.770	2.832	2.894	2.955	3.017	3.079	3.140	3.202	3.264	3.325	3.387	3.448	3.510	3.572	3.633	3.695	3.757	3.818	3.880	3.942	4.003	4.065	4.127	4.188
LGXS20-20	-	2.863	2.924	2.986	3.048	3.109	3.171	3.232	3.294	3.356	3.417	3.479	3.541	3.602	3.664	3.726	3.787	3.849	3.911	3.972	4.034	4.096	4.157	4.219	4.281	4.342	4.404	4.466	4.527
LGXS20-40	-	4.309	4.371	4.433	4.494	4.556	4.618	4.679	4.741	4.803	4.864	4.926	4.988	5.049	5.111	5.173	5.234	5.296	5.357	5.419	5.481	5.542	5.604	5.666	5.727	5.789	5.851	5.912	5.974

LGXS20 AGXS20

■ 加速度/減速度

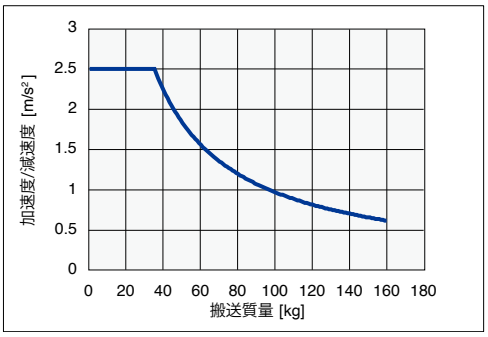
機種	LGXS20-10/AGXS20-10		LGXS20-20/AGXS20-20		LGXS20-40/AGXS20-40	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	2.5	3.8	7.8	9.95	9.61	9.61
1	2.5	3.74	7.7	9.67	9.61	9.12
2	2.5	3.69	7.61	9.4	9.61	8.64
3	2.5	3.64	7.52	9.13	9.61	8.16
4	2.5	3.59	7.43	8.86	9.61	7.68
5	2.5	3.54	7.34	8.59	9.61	7.2
6	2.5	3.49	7.25	8.32	9.61	6.72
7	2.5	3.44	7.16	8.05	9.61	6.24
8	2.5	3.39	7.07	7.78	9.61	5.76
9	2.5	3.34	6.98	7.51	9.61	5.28
10	2.5	3.29	6.89	7.24	9.2	4.8
11	2.5	3.24	6.81	6.97	8.83	4.32
12	2.5	3.19	6.72	6.7	8.48	3.84
13	2.5	3.14	6.64	6.43	8.17	3.36
14	2.5	3.09	6.55	6.16	7.87	2.88
15	2.5	3.04	6.47	5.89	7.6	2.4
16	2.5	2.99	6.39	5.62	7.34	
17	2.5	2.94	6.31	5.35	7.1	
18	2.5	2.89	6.23	5.08	6.88	
19	2.5	2.83	6.15	4.81	6.67	
20	2.5	2.78	6.07	4.54	6.47	
21	2.5	2.73	5.99	4.27	6.28	
22	2.5	2.68	5.91	4	6.11	
23	2.5	2.63	5.83	3.73	5.94	
24	2.5	2.58	5.76	3.46	5.78	
25	2.5	2.53	5.68	3.19	5.63	
26	2.5	2.48	5.6	2.92	5.49	
27	2.5	2.43	5.53	2.65	5.36	
28	2.5	2.38	5.46	2.38	5.23	
29	2.5	2.33	5.38	2.11	5.11	
30	2.5	2.28	5.31	1.84	4.99	
31	2.5	2.23	5.24	1.57	4.88	
32	2.5	2.18	5.17	1.3	4.77	
33	2.5	2.13	5.1	1.03	4.67	
34	2.5	2.08	5.03	0.76	4.57	
35	2.5	2.03	4.96	0.5	4.48	
36	2.44	1.98	4.89		4.39	
37	2.38	1.93	4.82		4.3	
38	2.33	1.87	4.76		4.22	
39	2.28	1.82	4.69		4.14	
40	2.23	1.77	4.63		4.06	
41	2.18	1.72	4.56		3.99	
42	2.14	1.67	4.5		3.91	
43	2.09	1.62	4.43		3.85	
44	2.05	1.57	4.37		3.78	
45	2.01	1.52	4.31		3.71	
46	1.97	1.47	4.25		3.65	
47	1.94	1.42	4.19		3.59	
48	1.9	1.37	4.13		3.53	
49	1.87	1.32	4.07		3.48	
50	1.83	1.27	4.01		3.42	
51	1.8	1.22	3.95		3.37	
52	1.77	1.17	3.9		3.32	
53	1.74	1.12	3.84		3.27	
54	1.71	1.07	3.79		3.22	
55	1.68	1.02	3.73		3.17	
56	1.66	0.96	3.68		3.13	
57	1.63	0.91	3.63		3.08	
58	1.61	0.86	3.57		3.04	
59	1.58	0.81	3.52		3	
60	1.56	0.76	3.47		2.96	
61	1.53	0.71	3.42		2.92	
62	1.51	0.66	3.37		2.88	
63	1.49	0.61	3.32		2.84	
64	1.47	0.56	3.27		2.8	
65	1.45	0.51	3.23		2.77	
66	1.43		3.18			
67	1.41		3.13			
68	1.39		3.09			
69	1.37		3.04			
70	1.35		3			
71	1.34		2.96			
72	1.32		2.92			
73	1.3		2.87			
74	1.29		2.83			
75	1.27		2.79			
76	1.26		2.75			
77	1.24		2.72			
78	1.23		2.68			
79	1.21		2.64			
80	1.2		2.6			

機種	LGXS20-10/AGXS20-10	LGXS20-20/AGXS20-20	LGXS20-40/AGXS20-40
	水平/壁掛 垂直	水平/壁掛 垂直	水平/壁掛 垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]
81	1.18	2.57	
82	1.17	2.53	
83	1.16	2.5	
84	1.14	2.46	
85	1.13	2.43	
86	1.12	2.4	
87	1.11	2.37	
88	1.1	2.34	
89	1.08	2.31	
90	1.07	2.28	
91	1.06	2.25	
92	1.05	2.22	
93	1.04	2.19	
94	1.03	2.17	
95	1.02	2.14	
96	1.01	2.12	
97	1	2.09	
98	0.99	2.07	
99	0.98	2.05	
100	0.97	2.02	
101	0.96	2	
102	0.95	1.98	
103	0.94	1.96	
104	0.94	1.94	
105	0.93	1.92	
106	0.92	1.9	
107	0.91	1.89	
108	0.9	1.87	
109	0.9	1.86	
110	0.89	1.84	
111	0.88	1.83	
112	0.87	1.81	
113	0.87	1.8	
114	0.86	1.79	
115	0.85	1.78	
116	0.84	1.77	
117	0.84	1.76	
118	0.83	1.75	
119	0.82	1.74	
120	0.82	1.73	
121	0.81	1.72	
122	0.8	1.72	
123	0.8	1.71	
124	0.79	1.71	
125	0.79	1.7	
126	0.78	1.7	
127	0.77	1.69	
128	0.77	1.69	
129	0.76	1.69	
130	0.76	1.69	
131	0.75		
132	0.75		
133	0.74		
134	0.74		
135	0.73		
136	0.73		
137	0.72		
138	0.72		
139	0.71		
140	0.71		
141	0.7		
142	0.7		
143	0.69		
144	0.69		
145	0.68		
146	0.68		
147	0.67		
148	0.67		
149	0.66		
150	0.66		
151	0.66		
152	0.65		
153	0.65		
154	0.64		
155	0.64		
156	0.64		
157	0.63		
158	0.63		
159	0.62		
160	0.62		

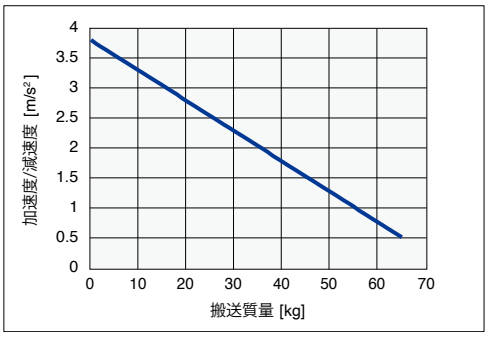
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LGXS20-10 / AGXS20-10

水平 / 壁掛

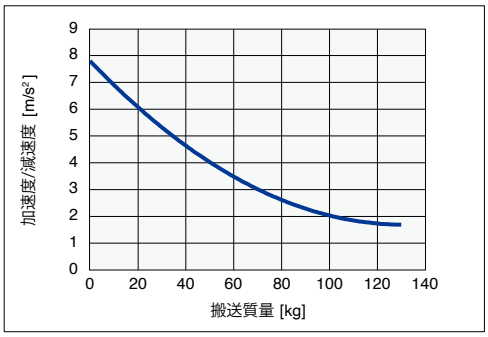


垂直

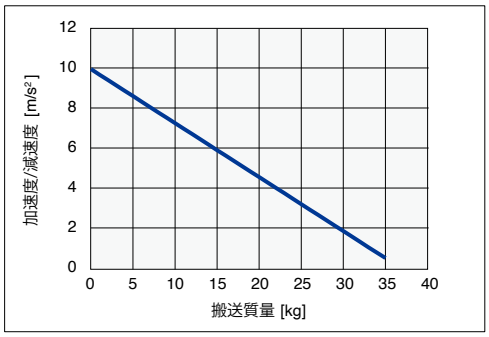


LGXS20-20 / AGXS20-20

水平 / 壁掛

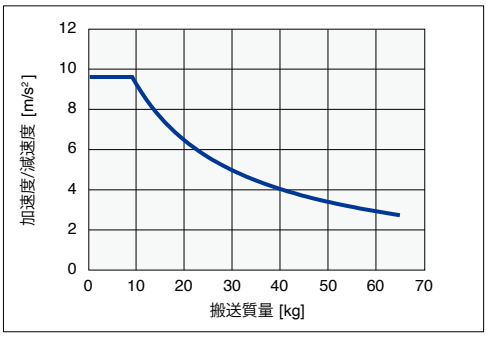


垂直

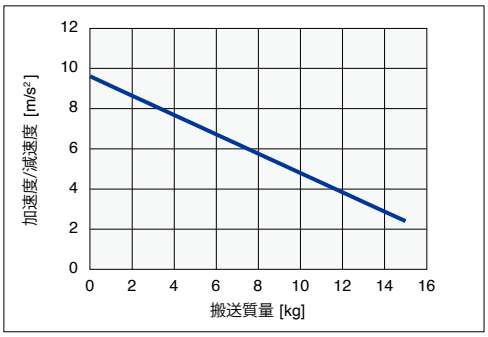


LGXS20-40 / AGXS20-40

水平 / 壁掛



垂直



加速度/減速度・慣性モーメント（Advancedモデル ロングストロークタイプ）

LGFS14

■慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]																				
機種	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
LGFS14-5	0.647	0.666	0.686	0.705	0.725	0.744	0.764	0.783	0.803	0.822	0.842	0.861	0.881	0.900	0.920	0.939	0.959	0.978	0.998	1.017
LGFS14-10	0.693	0.712	0.732	0.751	0.771	0.790	0.810	0.829	0.849	0.868	0.888	0.907	0.927	0.947	0.966	0.986	1.005	1.025	1.044	1.064
LGFS14-20	0.885	0.905	0.924	0.944	0.963	0.983	1.002	1.022	1.041	1.061	1.080	1.100	1.119	1.139	1.158	1.178	1.197	1.217	1.236	1.256
LGFS14-30	1.156	1.175	1.195	1.214	1.234	1.253	1.273	1.292	1.312	1.331	1.351	1.370	1.390	1.409	1.429	1.448	1.468	1.487	1.507	1.526

LGFS14L

■慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]																								
機種	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
LGFS14L-5	0.934	0.953	0.973	0.992	1.012	1.031	1.051	1.070	1.090	1.109	1.129	1.148	1.168	1.187	1.207	1.226	1.246	1.265	1.285	1.304	1.324	1.344	1.363	1.383	1.402	1.422
LGFS14L-10	1.001	1.021	1.040	1.060	1.079	1.099	1.118	1.138	1.157	1.177	1.196	1.216	1.235	1.255	1.274	1.294	1.313	1.333	1.352	1.372	1.391	1.411	1.430	1.450	1.469	1.489
LGFS14L-20	1.278	1.297	1.317	1.336	1.356	1.375	1.395	1.414	1.434	1.453	1.473	1.492	1.512	1.532	1.551	1.571	1.590	1.610	1.629	1.649	1.668	1.688	1.707	1.727	1.746	1.766
LGFS14L-30	1.690	1.709	1.729	1.748	1.768	1.787	1.807	1.826	1.846	1.865	1.885	1.904	1.924	1.943	1.963	1.982	2.002	2.021	2.041	2.060	2.080	2.099	2.119	2.138	2.158	2.177

LGFS14 (200W) AGFS14
LGFS14L (200W) AGFS14L

■加速度/減速度

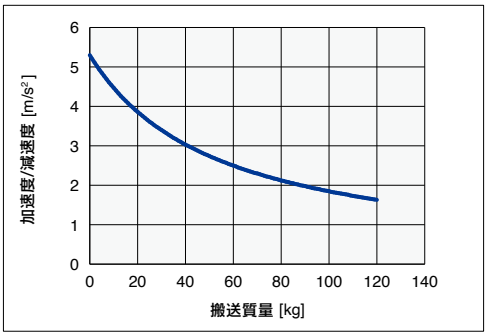
機種	LGFS14(L)-5/ AGFS14(L)-5		LGFS14(L)-10/ AGFS14(L)-10		LGFS14(L)-20/ AGFS14(L)-20		LGFS14(L)-30/ AGFS14(L)-30	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	5.30	5.11	9.50	8.81	13.30	11.45	13.30	10.50
1	5.20	5.00	9.25	8.51	12.48	10.17	12.10	8.82
2	5.11	4.90	9.02	8.21	11.76	8.96	11.10	7.28
3	5.02	4.79	8.79	7.92	11.12	7.80	10.25	5.87
4	4.93	4.68	8.58	7.64	10.54	6.70	9.52	
5	4.85	4.57	8.38	7.37	10.02	5.66	8.89	
6	4.77	4.47	8.18	7.10	9.55	4.69	8.34	
7	4.69	4.36	8.00	6.84	9.12		7.85	
8	4.61	4.25	7.82	6.59	8.73		7.42	
9	4.54	4.15	7.65	6.35	8.37		7.03	
10	4.47	4.04	7.49	6.11	8.04		6.68	
11	4.40	3.93	7.33	5.89	7.74		6.36	
12	4.33	3.83	7.18	5.67	7.45		6.08	
13	4.26	3.72	7.04	5.46	7.19		5.81	
14	4.20	3.61	6.90	5.25	6.94		5.57	
15	4.14	3.51	6.77	5.06	6.71		5.35	
16	4.08	3.40	6.65	4.87	6.50		5.14	
17	4.02	3.30	6.52		6.30		4.95	
18	3.97	3.19	6.40		6.11		4.78	
19	3.91	3.08	6.29		5.93		4.61	
20	3.86	2.98	6.18		5.76		4.46	
21	3.81	2.87	6.07		5.60		4.32	
22	3.76	2.77	5.97		5.45		4.18	
23	3.71	2.66	5.87		5.31		4.06	
24	3.66	2.56	5.78		5.18		3.94	
25	3.61	2.45	5.68		5.05		3.82	
26	3.57	2.34	5.59		4.93		3.72	
27	3.52	2.24	5.51		4.81		3.62	
28	3.48	2.13	5.42		4.70		3.52	
29	3.44	2.03	5.34		4.59		3.43	
30	3.40	1.92	5.26		4.49		3.35	
31	3.36		5.18		4.39			
32	3.32		5.11		4.30			
33	3.28		5.04		4.21			
34	3.24		4.97		4.13			
35	3.20		4.90		4.04			
36	3.17		4.83		3.97			
37	3.13		4.77		3.89			
38	3.10		4.70		3.82			
39	3.06		4.64		3.75			
40	3.03		4.58		3.68			
41	3.00		4.52		3.61			
42	2.97		4.46		3.55			
43	2.94		4.41		3.49			
44	2.91		4.36		3.43			
45	2.88		4.30		3.37			
46	2.85		4.25					
47	2.82		4.20					
48	2.79		4.15					
49	2.77		4.10					
50	2.74		4.06					
51	2.71		4.01					
52	2.69		3.96					
53	2.66		3.92					
54	2.64		3.88					
55	2.61		3.84					
56	2.59		3.79					
57	2.57		3.75					
58	2.54		3.71					
59	2.52		3.68					
60	2.50		3.64					

機種	LGFS14(L)-5/ AGFS14(L)-5		LGFS14(L)-10/ AGFS14(L)-10		LGFS14(L)-20/ AGFS14(L)-20		LGFS14(L)-30/ AGFS14(L)-30	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
61	2.48		3.60					
62	2.45		3.57					
63	2.43		3.53					
64	2.41		3.49					
65	2.39		3.46					
66	2.37		3.43					
67	2.35		3.39					
68	2.33		3.36					
69	2.31		3.33					
70	2.30		3.30					
71	2.28		3.27					
72	2.26		3.24					
73	2.24		3.21					
74	2.22		3.18					
75	2.21		3.15					
76	2.19		3.12					
77	2.17		3.10					
78	2.16		3.07					
79	2.14		3.04					
80	2.12		3.02					
81	2.11		2.99					
82	2.09		2.97					
83	2.08		2.94					
84	2.06		2.92					
85	2.05		2.89					
86	2.03		2.87					
87	2.02		2.85					
88	2.00		2.83					
89	1.99		2.80					
90	1.98		2.78					
91	1.96							
92	1.95							
93	1.93							
94	1.92							
95	1.91							
96	1.90							
97	1.88							
98	1.87							
99	1.86							
100	1.85							
101	1.83							
102	1.82							
103	1.81							
104	1.80							
105	1.79							
106	1.78							
107	1.77							
108	1.76							
109	1.74							
110	1.73							
111	1.72							
112	1.71							
113	1.70							
114	1.69							
115	1.68							
116	1.67							
117	1.66							
118	1.65							
119	1.64							
120	1.63							

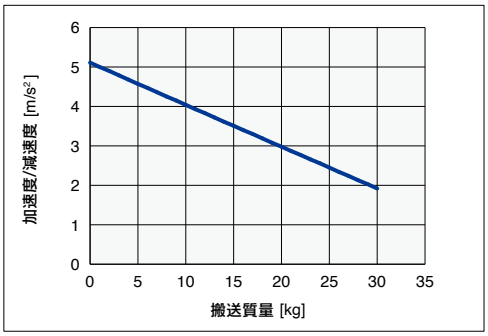
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LGFS14(L)-5 (200W) / AGFS14(L)-5

水平 / 壁掛

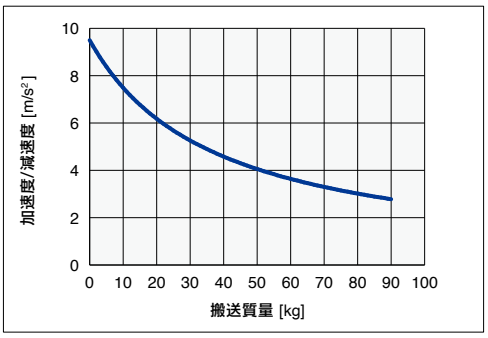


垂直

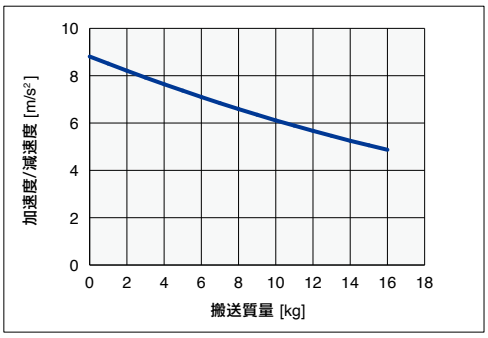


LGFS14(L)-10 (200W) / AGFS14(L)-10

水平 / 壁掛

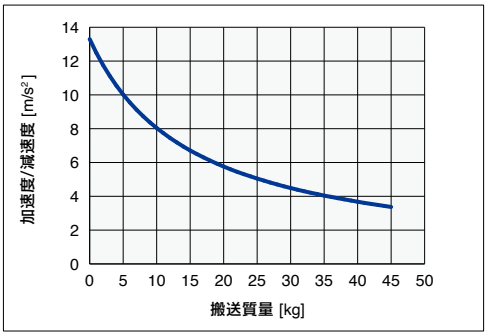


垂直

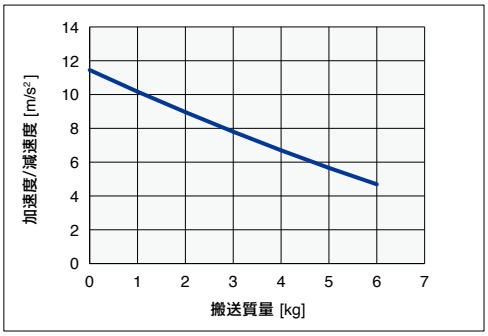


LGFS14(L)-20 (200W) / AGFS14(L)-20

水平 / 壁掛

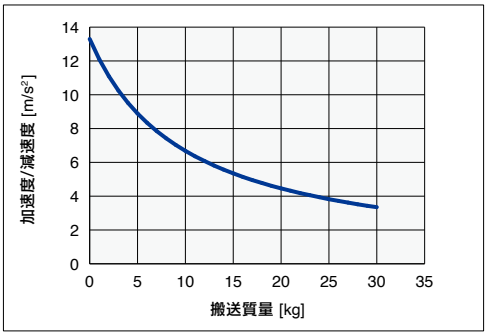


垂直

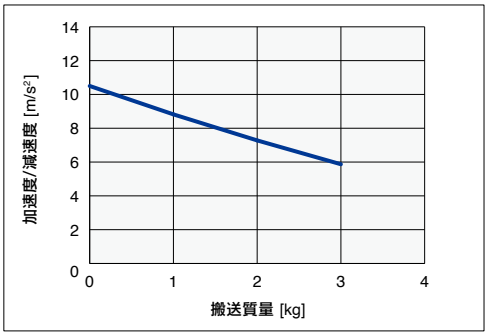


LGFS14(L)-30 (200W) / AGFS14(L)-30

水平 / 壁掛



垂直



加速度/減速度・慣性モーメント（Advancedモデル ロングストロークタイプ）

LGFS14 (400W) **AGFS14H**
LGFS14L (400W) **AGFS14LH**

■ 加速度/減速度

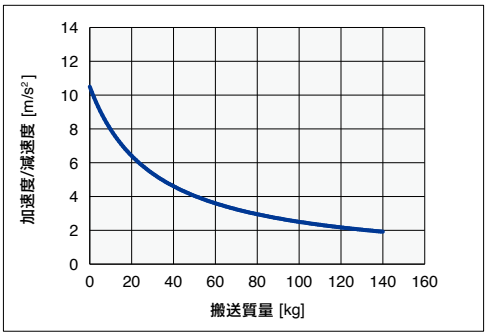
機種	LGFS14(L)-5/ AGFS14(L)H-5		LGFS14(L)-10/ AGFS14(L)H-10		LGFS14(L)-20/ AGFS14(L)H-20		LGFS14(L)-30/ AGFS14(L)H-30	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	10.50	10.35	14.70	11.80	14.70	11.80	14.70	11.77
1	10.17	10.17	14.07	11.17	14.70	11.15	14.70	10.77
2	9.87	9.84	13.48	10.61	14.70	10.56	14.70	9.92
3	9.58	9.52	12.95	10.10	14.70	10.04	14.70	9.20
4	9.31	9.23	12.45	9.64	13.88	9.56	13.37	8.58
5	9.05	8.95	11.99	9.21	13.15	9.13	12.26	8.03
6	8.81	8.69	11.57	8.83	12.49	8.74	11.32	7.55
7	8.58	8.44	11.17	8.47	11.89	8.37	10.51	7.13
8	8.36	8.21	10.80	8.14	11.35	8.04	9.82	6.75
9	8.16	7.99	10.45	7.84	10.85	7.73	9.20	6.41
10	7.96	7.78	10.13	7.56	10.40	7.45	8.66	6.10
11	7.77	7.58	9.82	7.30	9.98	7.18	8.18	
12	7.59	7.39	9.54	7.05	9.60	6.93	7.75	
13	7.42	7.22	9.26	6.82	9.24	6.70	7.37	
14	7.26	7.05	9.01	6.61	8.91	6.49	7.02	
15	7.10	6.88	8.77	6.41	8.60	6.29	6.70	
16	6.95	6.73	8.54	6.22	8.31		6.41	
17	6.80	6.58	8.32	6.04	8.04		6.14	
18	6.67	6.44	8.11	5.87	7.79		5.90	
19	6.53	6.30	7.91	5.71	7.56		5.67	
20	6.41	6.17	7.73	5.56	7.33		5.46	
21	6.28	6.04	7.55	5.42	7.12		5.27	
22	6.17	5.92	7.38	5.28	6.92		5.08	
23	6.05	5.81	7.21	5.15	6.74		4.92	
24	5.94	5.70	7.06	5.03	6.56		4.76	
25	5.84	5.59	6.91	4.91	6.39		4.61	
26	5.74	5.49	6.76	4.80	6.23		4.47	
27	5.64	5.39	6.63	4.69	6.08		4.34	
28	5.54	5.29	6.49	4.59	5.93		4.21	
29	5.45	5.20	6.37	4.49	5.80		4.10	
30	5.36	5.11	6.24	4.40	5.66		3.99	
31	5.28	5.02	6.13		5.54		3.88	
32	5.19	4.94	6.01		5.42		3.78	
33	5.11	4.86	5.91		5.30		3.69	
34	5.03	4.78	5.80		5.19		3.60	
35	4.96	4.71	5.70		5.08		3.51	
36	4.88	4.63	5.60		4.98		3.43	
37	4.81	4.56	5.51		4.88		3.35	
38	4.74	4.49	5.41		4.79		3.28	
39	4.68	4.43	5.33		4.70		3.21	
40	4.61	4.36	5.24		4.61		3.14	
41	4.55	4.30	5.16		4.53		3.07	
42	4.48	4.24	5.08		4.45		3.01	
43	4.42	4.18	5.00		4.37		2.95	
44	4.36	4.12	4.92		4.29		2.89	
45	4.31	4.06	4.85		4.22		2.84	
46	4.25		4.78		4.15		2.78	
47	4.20		4.71		4.08		2.73	
48	4.14		4.64		4.02		2.68	
49	4.09		4.58		3.95		2.64	
50	4.04		4.51		3.89		2.59	
51	3.99		4.45		3.83			
52	3.95		4.39		3.77			
53	3.90		4.33		3.72			
54	3.85		4.28		3.66			
55	3.81		4.22		3.61			
56	3.76		4.17		3.56			
57	3.72		4.11		3.51			
58	3.68		4.06		3.46			
59	3.64		4.01		3.41			
60	3.60		3.96		3.36			
61	3.56		3.92		3.32			
62	3.52		3.87		3.28			
63	3.49		3.82		3.23			
64	3.45		3.78		3.19			
65	3.41		3.74		3.15			
66	3.38		3.69		3.11			
67	3.34		3.65		3.07			
68	3.31		3.61		3.04			
69	3.28		3.57		3.00			
70	3.24		3.53		2.96			
71	3.21		3.50					
72	3.18		3.46					
73	3.15		3.42					
74	3.12		3.39					
75	3.09		3.35					
76	3.06		3.32					
77	3.03		3.28					
78	3.01		3.25					
79	2.98		3.22					
80	2.95		3.19					
81	2.93		3.16					
82	2.90		3.13					
83	2.88		3.10					
84	2.85		3.07					
85	2.83		3.04					
86	2.80		3.01					

機種	LGFS14(L)-5/ AGFS14(L)H-5		LGFS14(L)-10/ AGFS14(L)H-10		LGFS14(L)-20/ AGFS14(L)H-20		LGFS14(L)-30/ AGFS14(L)H-30	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
87	2.78		2.98					
88	2.75		2.96					
89	2.73		2.93					
90	2.71		2.90					
91	2.69		2.88					
92	2.67		2.85					
93	2.64		2.83					
94	2.62		2.80					
95	2.60		2.78					
96	2.58		2.76					
97	2.56		2.73					
98	2.54		2.71					
99	2.52		2.69					
100	2.50		2.67					
101	2.48		2.64					
102	2.47		2.62					
103	2.45		2.60					
104	2.43		2.58					
105	2.41		2.56					
106	2.39		2.54					
107	2.38		2.52					
108	2.36		2.50					
109	2.34		2.48					
110	2.33		2.46					
111	2.31							
112	2.29							
113	2.28							
114	2.26							
115	2.25							
116	2.23							
117	2.22							
118	2.20							
119	2.19							
120	2.17							
121	2.16							
122	2.14							
123	2.13							
124	2.12							
125	2.10							
126	2.09							
127	2.08							
128	2.06							
129	2.05							
130	2.04							
131	2.02							
132	2.01							
133	2.00							
134	1.99							
135	1.98							
136	1.96							
137	1.95							
138	1.94							
139	1.93							
140	1.92							

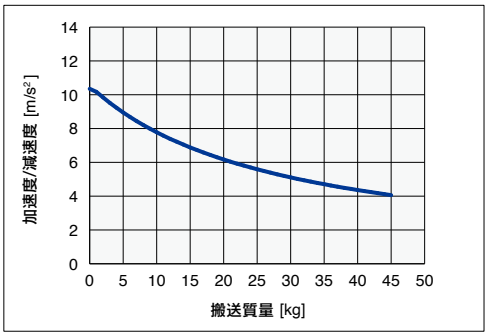
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LGFS14(L)-5 (400W) / AGFS14(L)H-5

水平 / 壁掛

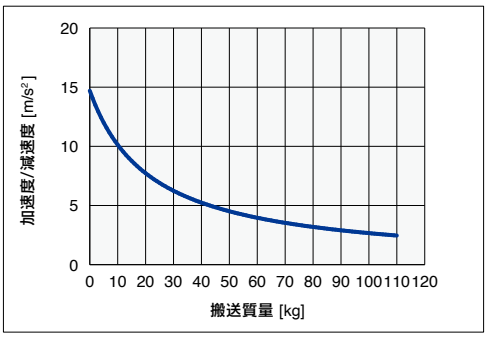


垂直

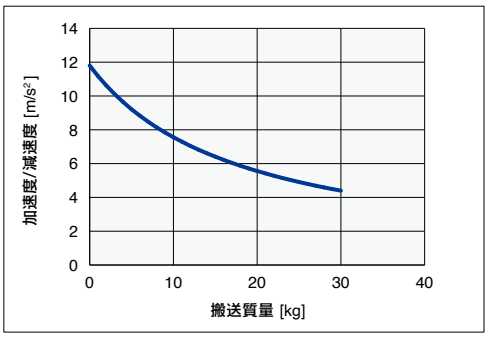


LGFS14(L)-10 (400W) / AGFS14(L)H-10

水平 / 壁掛

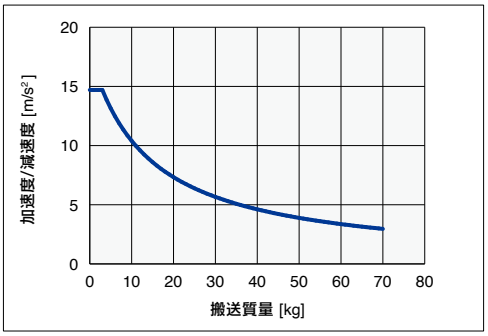


垂直

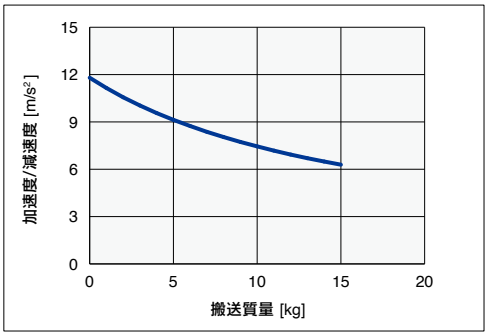


LGFS14(L)-20 (400W) / AGFS14(L)H-20

水平 / 壁掛

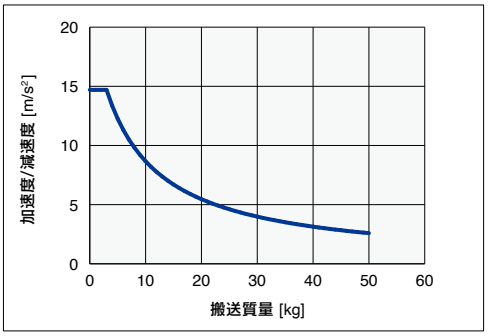


垂直

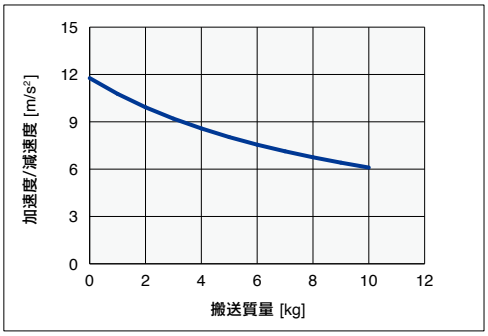


LGFS14(L)-30 (400W) / AGFS14(L)H-30

水平 / 壁掛



垂直



加速度/減速度・慣性モーメント（Advancedモデル ロングストロークタイプ）

LGFS17

■慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]																								
機種	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
LGFS17-5	2.045	2.107	2.169	2.230	2.292	2.354	2.415	2.477	2.539	2.600	2.662	2.724	2.785	2.847	2.909	2.970	3.032	3.094	3.155	3.217	3.279	3.340	3.402	3.464
LGFS17-10	2.119	2.181	2.243	2.304	2.366	2.428	2.489	2.551	2.612	2.674	2.736	2.797	2.859	2.921	2.982	3.044	3.106	3.167	3.229	3.291	3.352	3.414	3.476	3.537
LGFS17-20	2.418	2.480	2.542	2.603	2.665	2.727	2.788	2.850	2.911	2.973	3.035	3.096	3.158	3.220	3.281	3.343	3.405	3.466	3.528	3.590	3.651	3.713	3.775	3.836
LGFS17-40	3.454	3.516	3.578	3.639	3.701	3.763	3.824	3.886	3.948	4.009	4.071	4.133	4.194	4.256	4.318	4.379	4.441	4.502	4.564	4.626	4.687	4.749	4.811	4.872

LGFS17L

■慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]																							
機種	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000
LGFS17L-5	3.118	3.180	3.241	3.303	3.365	3.426	3.488	3.550	3.611	3.673	3.734	3.796	3.858	3.919	3.981	4.043	4.104	4.166	4.228	4.289	4.351	4.413	4.474	4.536
LGFS17L-10	3.215	3.277	3.338	3.400	3.461	3.523	3.585	3.646	3.708	3.770	3.831	3.893	3.955	4.016	4.078	4.140	4.201	4.263	4.325	4.386	4.448	4.510	4.571	4.633
LGFS17L-20	3.606	3.668	3.730	3.791	3.853	3.915	3.976	4.038	4.100	4.161	4.223	4.285	4.346	4.408	4.470	4.531	4.593	4.655	4.716	4.778	4.839	4.901	4.963	5.024
LGFS17L-40	5.036	5.098	5.160	5.221	5.283	5.345	5.406	5.468	5.530	5.591	5.653	5.715	5.776	5.838	5.900	5.961	6.023	6.085	6.146	6.208	6.270	6.331	6.393	6.454

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]																			
機種	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
LGFS17L-5	4.598	4.659	4.721	4.783	4.844	4.906	4.968	5.029	5.091	5.153	5.214	5.276	5.337	5.399	5.461	5.522	5.584	5.646	5.707	5.769
LGFS17L-10	4.695	4.756	4.818	4.880	4.941	5.003	5.064	5.126	5.188	5.249	5.311	5.373	5.434	5.496	5.558	5.619	5.681	5.743	5.804	5.866
LGFS17L-20	5.086	5.148	5.209	5.271	5.333	5.394	5.456	5.518	5.579	5.641	5.703	5.764	5.826	5.888	5.949	6.011	6.073	6.134	6.196	6.258
LGFS17L-40	6.516	6.578	6.639	6.701	6.763	6.824	6.886	6.948	7.009	7.071	7.133	7.194	7.256	7.318	7.379	7.441	7.503	7.564	7.626	7.688

LGFS17 (400W) AGFS17
LGFS17L (400W) AGFS17L

■加速度/減速度

機種	LGFS17(L)-5/ AGFS17(L)-5	LGFS17(L)-10/ LGFS17(L)-10		LGFS17(L)-20/ AGFS17(L)-20		LGFS17(L)-40/ LGFS17(L)-40	
	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	2.42	4.82	4.51	8.46	7.36	11.24	8.32
1	2.41	4.80	4.45	8.33	7.11	10.81	7.64
2	2.39	4.78	4.39	8.21	6.86	10.41	6.99
3	2.38	4.76	4.33	8.09	6.62	10.03	6.38
4	2.37	4.74	4.27	7.98	6.39	9.69	5.82
5	2.35	4.72	4.21	7.87	6.16	9.36	5.29
6	2.34	4.70	4.15	7.76	5.94	9.06	4.81
7	2.33	4.68	4.09	7.65	5.72	8.78	
8	2.32	4.66	4.03	7.55	5.51	8.51	
9	2.30	4.64	3.97	7.45	5.31	8.26	
10	2.29	4.62	3.92	7.35	5.11	8.02	
11	2.28	4.60	3.86	7.25	4.92	7.80	
12	2.26	4.58	3.80	7.16	4.73	7.59	
13	2.25	4.56	3.75	7.07		7.39	
14	2.24	4.55	3.69	6.98		7.20	
15	2.22	4.53	3.64	6.90		7.02	
16	2.21	4.51	3.58	6.81		6.85	
17	2.20	4.49	3.53	6.73		6.68	
18	2.18	4.47	3.48	6.65		6.53	
19	2.17	4.46	3.43	6.57		6.38	
20	2.16	4.44	3.37	6.50		6.24	
21	2.15	4.42	3.32	6.42		6.10	
22	2.13	4.40	3.27	6.35		5.97	
23	2.12	4.39	3.22	6.28		5.85	
24	2.11	4.37	3.17	6.21		5.73	
25	2.09	4.35	3.12	6.14		5.61	
26	2.08	4.34	3.07	6.07		5.50	
27	2.07	4.32	3.02	6.01		5.40	
28	2.05	4.30	2.97	5.95		5.29	
29	2.04	4.29	2.93	5.88		5.20	
30	2.03	4.27	2.88	5.82		5.10	
31	2.01	4.25	2.83	5.76		5.01	
32	2.00	4.24	2.79	5.70		4.92	
33	1.99	4.22	2.74	5.65		4.84	
34	1.98	4.21	2.70	5.59		4.76	
35	1.96	4.19	2.65	5.53		4.68	
36	1.95	4.17		5.48		4.60	
37	1.94	4.16		5.43		4.53	
38	1.92	4.14		5.38		4.45	
39	1.91	4.13		5.32		4.38	
40	1.90	4.11		5.27		4.32	
41	1.88	4.10		5.23			
42	1.87	4.08		5.18			
43	1.86	4.07		5.13			
44	1.85	4.05		5.08			
45	1.83	4.04		5.04			
46	1.82	4.02		4.99			
47	1.81	4.01		4.95			
48	1.79	4.00		4.90			
49	1.78	3.98		4.86			
50	1.77	3.97		4.82			
51		3.95		4.78			
52		3.94		4.74			

機種	LGFS17(L)-5/ AGFS17(L)-5	LGFS17(L)-10/ LGFS17(L)-10		LGFS17(L)-20/ AGFS17(L)-20		LGFS17(L)-40/ LGFS17(L)-40	
	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
53		3.93		4.70			
54		3.91		4.66			
55		3.90		4.62			
56		3.88		4.58			
57		3.87		4.55			
58		3.86		4.51			
59		3.84		4.47			
60		3.83		4.44			
61		3.82		4.40			
62		3.81		4.37			
63		3.79		4.34			
64		3.78		4.30			
65		3.77		4.27			
66		3.75		4.24			
67		3.74		4.21			
68		3.73		4.17			
69		3.72		4.14			
70		3.70		4.11			
71		3.69		4.08			
72		3.68		4.05			
73		3.67		4.02			
74		3.66		4.00			
75		3.64		3.97			
76		3.63		3.94			
77		3.62		3.91			
78		3.61		3.88			
79		3.60		3.86			
80		3.59		3.83			
81		3.57		3.81			
82		3.56		3.78			
83		3.55		3.75			
84		3.54		3.73			
85		3.53		3.70			
86		3.52		3.68			
87		3.51		3.66			
88		3.50		3.63			
89		3.49		3.61			
90		3.48		3.59			
91		3.46					
92		3.45					
93		3.44					
94		3.43					
95		3.42					
96		3.41					
97		3.40					
98		3.39					
99		3.38					
100		3.37					
101		3.36					
102		3.35					
103		3.34					
104		3.33					
105		3.32					

加速度/減速度・慣性モーメント（Advancedモデル ロングストロークタイプ）

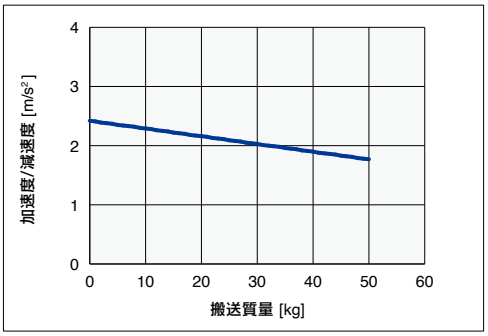
機種	LGFS17(L)-5/AGFS17(L)-5	LGFS17(L)-10/LGFS17(L)-10		LGFS17(L)-20/AGFS17(L)-20		LGFS17(L)-40/LGFS17(L)-40	
	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
106		3.31					
107		3.30					
108		3.29					
109		3.28					
110		3.27					
111		3.26					
112		3.25					
113		3.24					
114		3.23					
115		3.23					
116		3.22					
117		3.21					
118		3.20					
119		3.19					
120		3.18					
121		3.17					
122		3.16					
123		3.15					

機種	LGFS17(L)-5/AGFS17(L)-5	LGFS17(L)-10/LGFS17(L)-10		LGFS17(L)-20/AGFS17(L)-20		LGFS17(L)-40/LGFS17(L)-40	
	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
124		3.14					
125		3.13					
126		3.13					
127		3.12					
128		3.11					
129		3.10					
130		3.09					
131		3.08					
132		3.07					
133		3.07					
134		3.06					
135		3.05					
136		3.04					
137		3.03					
138		3.02					
139		3.02					
140		3.01					

● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

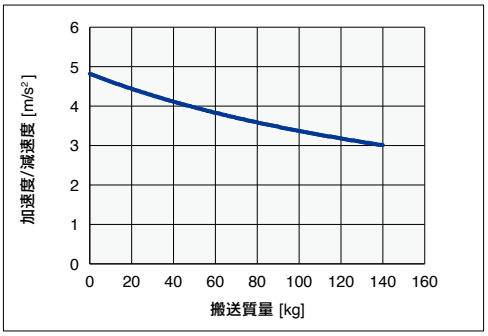
LGFS17(L)-5 (400W) / AGFS17(L)-5

垂直 / 壁掛

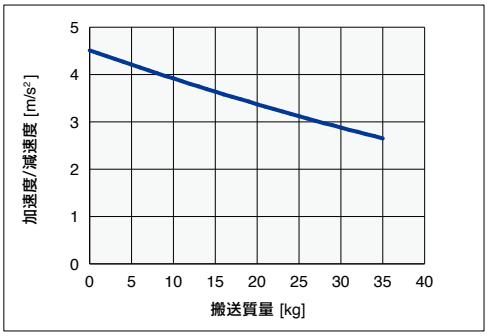


LGFS17(L)-10 (400W) / AGFS17(L)-10

水平 / 壁掛

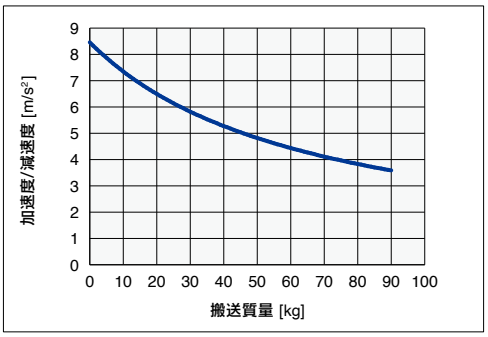


垂直

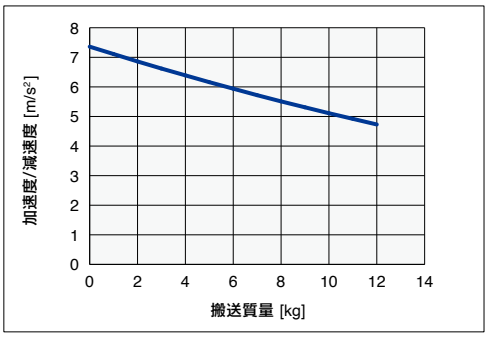


LGFS17(L)-20 (400W) / AGFS17(L)-20

水平 / 壁掛



垂直

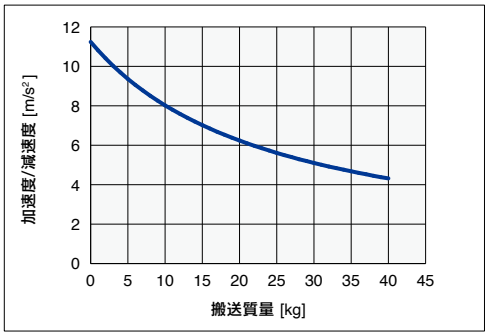


加速度/減速度・慣性モーメント（Advancedモデル ロングストロークタイプ）

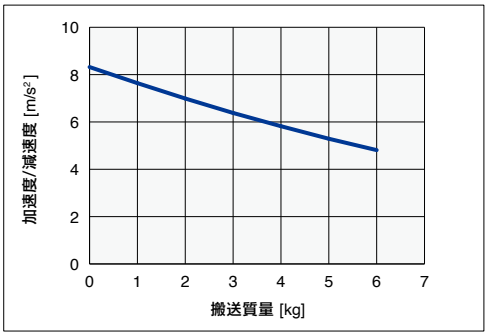
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LGFS17(L)-40 (400W) / AGFS17(L)-40

水平 / 壁掛



垂直



LGFS17 (750W) AGFS17H
LGFS17L (750W) AGFS17LH

■ 加速度/減速度

機種	LGFS17(L)-5/ AGFS17(L)H-5	LGFS17(L)-10/ AGFS17(L)H-10		LGFS17(L)-20/ AGFS17(L)H-20		LGFS17(L)-40S/ AGFS17(L)H-40S		LGFS17(L)-40RL/ AGFS17(L)H-40RL
	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]
0	4.60	9.03	8.72	14.70	11.80	14.70	11.80	11.80
1	4.59	8.99	8.64	14.70	9.78	14.70	11.35	8.81
2	4.57	8.95	8.56	14.70	8.36	14.70	10.93	7.02
3	4.56	8.91	8.48	14.70	7.29	14.70	10.54	5.84
4	4.54	8.88	8.41	14.70	6.47	14.70	10.17	5.00
5	4.53	8.84	8.33	14.70	5.81	14.07	9.83	4.37
6	4.51	8.80	8.25	13.93	5.28	13.50	9.52	3.88
7	4.50	8.77	8.18	13.24	4.83	12.97	9.22	3.49
8	4.48	8.73	8.10	12.62	4.46	12.48	8.94	3.17
9	4.47	8.69	8.03	12.05	4.13	12.03	8.68	2.91
10	4.45	8.66	7.95	11.53	3.86	11.60	8.43	2.68
11	4.44	8.62	7.88	11.05	3.61	11.21	8.19	2.49
12	4.42	8.59	7.81	10.61	3.40	10.84	7.97	2.32
13	4.41	8.55	7.73	10.21	3.21	10.50		
14	4.39	8.52	7.66	9.83	3.04	10.18		
15	4.38	8.48	7.59	9.48	2.89	9.87		
16	4.36	8.45	7.52	9.16	2.75	9.59		
17	4.35	8.41	7.45	8.86	2.62	9.32		
18	4.34	8.38	7.38	8.57	2.51	9.06		
19	4.32	8.35	7.31	8.31	2.40	8.82		
20	4.31	8.31	7.24	8.05	2.30	8.59		
21	4.29	8.28	7.17	7.82	2.22	8.37		
22	4.28	8.25	7.10	7.60	2.13	8.16		
23	4.26	8.22	7.03	7.39	2.06	7.97		
24	4.25	8.19	6.97	7.19	1.99	7.78		
25	4.23	8.15	6.90	7.00	1.92	7.60		
26	4.22	8.12	6.83	6.82	1.86	7.43		
27	4.20	8.09	6.77	6.65	1.80	7.27		
28	4.19	8.06	6.70	6.49	1.74	7.11		
29	4.17	8.03	6.64	6.34	1.69	6.96		
30	4.16	8.00	6.57	6.19	1.64	6.82		
31	4.14	7.97	6.51	6.05	1.60	6.68		
32	4.13	7.94	6.45	5.92	1.55	6.55		
33	4.11	7.91	6.39	5.79	1.51	6.42		
34	4.10	7.88	6.32	5.66	1.47	6.30		
35	4.08	7.85	6.26	5.55	1.44	6.18		
36	4.07	7.82	6.20	5.43		6.07		
37	4.06	7.79	6.14	5.33		5.96		
38	4.04	7.76	6.08	5.22		5.85		
39	4.03	7.73	6.02	5.12		5.75		
40	4.01	7.70	5.96	5.03		5.65		
41	4.00	7.68	5.91	4.93		5.56		
42	3.98	7.65	5.85	4.84		5.47		
43	3.97	7.62	5.79	4.76		5.38		
44	3.95	7.59	5.73	4.67		5.29		
45	3.94	7.57	5.68	4.59		5.21		
46	3.92	7.54	5.62	4.52		5.13		
47	3.91	7.51	5.57	4.44		5.05		
48	3.89	7.49	5.51	4.37		4.97		
49	3.88	7.46	5.46	4.30		4.90		
50	3.86	7.43	5.41	4.23		4.83		
51	3.85	7.41	5.35	4.16		4.76		
52	3.83	7.38	5.30	4.10		4.69		
53	3.82	7.35	5.25	4.04		4.62		
54	3.81	7.33	5.20	3.98		4.56		
55	3.79	7.30	5.15	3.92		4.50		
56	3.78	7.28	5.10	3.86		4.44		
57	3.76	7.25	5.05	3.81		4.38		
58	3.75	7.23	5.00	3.75		4.32		
59	3.73	7.20	4.95	3.70		4.27		
60	3.72	7.18	4.90	3.65		4.21		
61	3.70	7.15	4.85	3.60		4.16		
62	3.69	7.13	4.81	3.56		4.11		
63	3.67	7.11	4.76	3.51		4.06		
64	3.66	7.08	4.71	3.46		4.01		
65	3.64	7.06	4.67	3.42		3.96		
66	3.63	7.03	4.62	3.38		3.91		
67	3.61	7.01	4.58	3.33		3.87		
68	3.60	6.99	4.53	3.29		3.82		
69	3.58	6.96	4.49	3.25		3.78		
70	3.57	6.94	4.45	3.21		3.74		
71	3.55	6.92		3.17		3.69		
72	3.54	6.90		3.14		3.65		
73	3.53	6.87		3.10		3.61		
74	3.51	6.85		3.07		3.57		
75	3.50	6.83		3.03		3.54		
76	3.48	6.81		3.00		3.50		
77	3.47	6.78		2.96		3.46		
78	3.45	6.76		2.93		3.43		
79	3.44	6.74		2.90		3.39		
80	3.42	6.72		2.87		3.36		
81	3.41	6.70		2.84				
82	3.39	6.68		2.81				
83	3.38	6.65		2.78				
84	3.36	6.63		2.75				
85	3.35	6.61		2.72				
86	3.33	6.59		2.69				
87	3.32	6.57		2.67				

加速度/減速度・慣性モーメント（Advancedモデル ロングストロークタイプ）

LGFS17 (750W) **AGFS17H**
LGFS17L (750W) **AGFS17LH**

■ 加速度/減速度

機種	LGFS17(L)-5/ AGFS17(L)H-5	LGFS17(L)-10/ AGFS17(L)H-10		LGFS17(L)-20/ AGFS17(L)H-20		LGFS17(L)-40S/ AGFS17(L)H-40S		LGFS17(L)-40RL/ AGFS17(L)H-40RL
	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]
88	3.30	6.55		2.64				
89	3.29	6.53		2.62				
90	3.28	6.51		2.59				
91	3.26	6.49		2.57				
92	3.25	6.47		2.54				
93	3.23	6.45		2.52				
94	3.22	6.43		2.49				
95	3.20	6.41		2.47				
96	3.19	6.39		2.45				
97	3.17	6.37		2.43				
98	3.16	6.35		2.40				
99	3.14	6.33		2.38				
100	3.13	6.31		2.36				
101		6.30		2.34				
102		6.28		2.32				
103		6.26		2.30				
104		6.24		2.28				
105		6.22		2.26				
106		6.20		2.24				
107		6.18		2.22				
108		6.17		2.21				
109		6.15		2.19				
110		6.13		2.17				
111		6.11		2.15				
112		6.09		2.14				
113		6.08		2.12				
114		6.06		2.10				
115		6.04		2.09				
116		6.02		2.07				
117		6.01		2.05				
118		5.99		2.04				
119		5.97		2.02				
120		5.96		2.01				
121		5.94		1.99				
122		5.92		1.98				
123		5.91		1.96				
124		5.89		1.95				
125		5.87		1.93				
126		5.86		1.92				
127		5.84		1.91				
128		5.82		1.89				
129		5.81		1.88				
130		5.79		1.87				
131		5.78		1.85				
132		5.76		1.84				
133		5.74		1.83				
134		5.73		1.82				
135		5.71		1.80				
136		5.70		1.79				
137		5.68		1.78				
138		5.67		1.77				
139		5.65		1.76				
140		5.64		1.74				
141		5.62		1.73				
142		5.61		1.72				
143		5.59		1.71				
144		5.58		1.70				
145		5.56		1.69				
146		5.55		1.68				
147		5.53		1.67				
148		5.52		1.66				
149		5.50		1.65				
150		5.49		1.64				
151		5.48						
152		5.46						
153		5.45						
154		5.43						
155		5.42						
156		5.40						
157		5.39						
158		5.38						
159		5.36						
160		5.35						
161		5.34						
162		5.32						
163		5.31						
164		5.30						
165		5.28						
166		5.27						
167		5.26						
168		5.24						
169		5.23						
170		5.22						
171		5.20						
172		5.19						
173		5.18						
174		5.17						
175		5.15						
176		5.14						

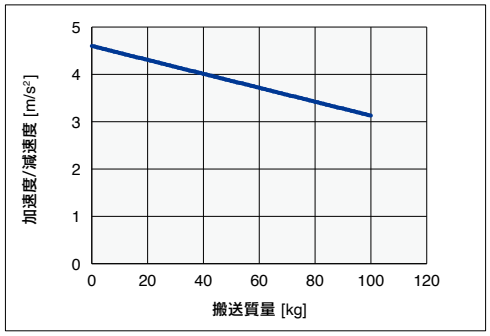
■ 加速度/減速度

機種	LGFS17(L)-5/ AGFS17(L)H-5	LGFS17(L)-10/ AGFS17(L)H-10		LGFS17(L)-20/ AGFS17(L)H-20		LGFS17(L)-40S/ AGFS17(L)H-40S		LGFS17(L)-40RL/ AGFS17(L)H-40RL
	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]
177		5.13						
178		5.11						
179		5.10						
180		5.09						
181		5.08						
182		5.07						
183		5.05						
184		5.04						
185		5.03						
186		5.02						
187		5.01						
188		4.99						
189		4.98						
190		4.97						
191		4.96						
192		4.95						
193		4.93						
194		4.92						
195		4.91						
196		4.90						
197		4.89						
198		4.88						
199		4.87						
200		4.85						

● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

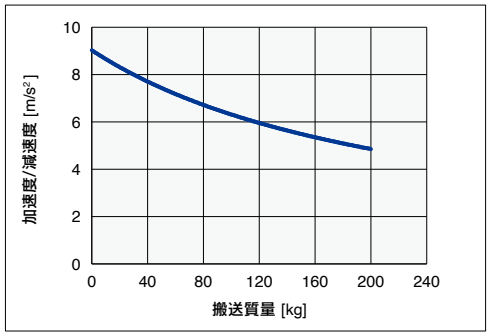
LGFS17(L)-5 (750W) / AGFS17(L)H-5

垂直

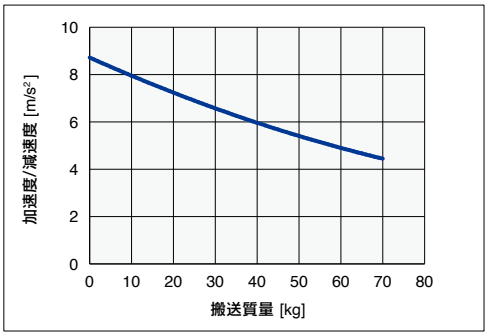


LGFS17(L)-10 (750W) / AGFS17(L)H-10

水平 / 壁掛

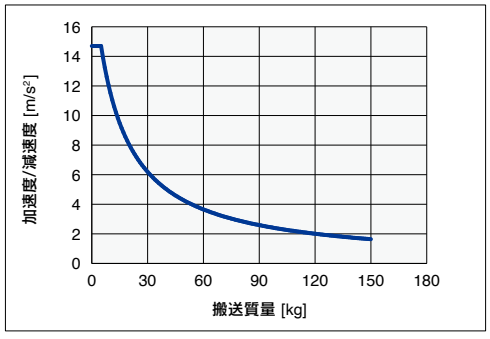


垂直

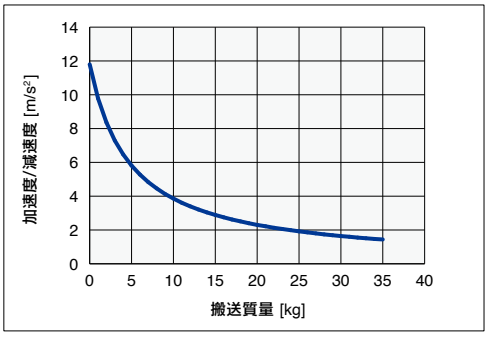


LGFS17(L)-20 (750W) / AGFS17(L)H-20

水平 / 壁掛



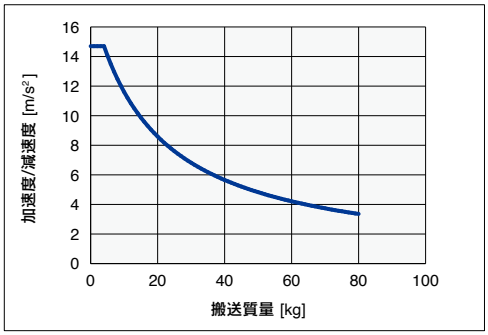
垂直



加速度/減速度・慣性モーメント（Advancedモデル ロングストロークタイプ）

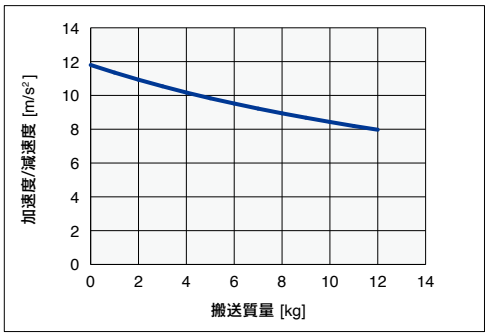
LGFS17(L)-40 (750W) / AGFS17(L)H-40

水平 / 壁掛



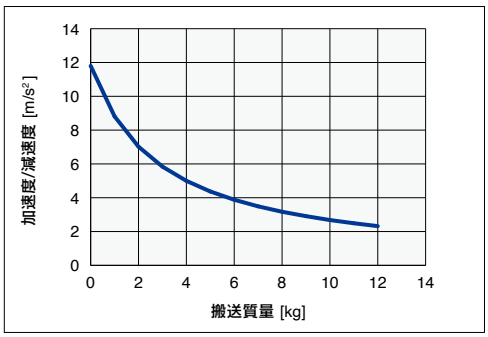
LGFS17(L)-40S (750W) / AGFS17(L)H-40S

垂直



LGFS17(L)-40RL (750W) / AGFS17(L)H-40RL

垂直



LGBS10

■慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]																								
機種	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
LGBS10-30	0.685	0.687	0.688	0.690	0.692	0.694	0.696	0.697	0.699	0.701	0.703	0.705	0.707	0.708	0.710	0.712	0.714	0.716	0.718	0.719	0.721	0.723	0.725	0.727
LGBS10-50	1.669	1.674	1.679	1.684	1.689	1.694	1.699	1.704	1.709	1.714	1.719	1.724	1.729	1.734	1.740	1.745	1.750	1.755	1.760	1.765	1.770	1.775	1.780	1.785

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]																								
機種	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
LGBS10-30	0.728	0.730	0.732	0.734	0.736	0.738	0.739	0.741	0.743	0.745	0.747	0.749	0.750	0.752	0.754	0.756	0.758	0.759	0.761	0.763	0.765	0.767	0.769	0.770
LGBS10-50	1.790	1.795	1.800	1.805	1.810	1.816	1.821	1.826	1.831	1.836	1.841	1.846	1.851	1.856	1.861	1.866	1.871	1.876	1.881	1.886	1.892	1.897	1.902	1.907

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]									
機種	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
LGBS10-30	0.772	0.774	0.776	0.778	0.780	0.781	0.783	0.785	0.787	0.789
LGBS10-50	1.912	1.917	1.922	1.927	1.932	1.937	1.942	1.947	1.952	1.957

LGBS10 (100W) AGBS10

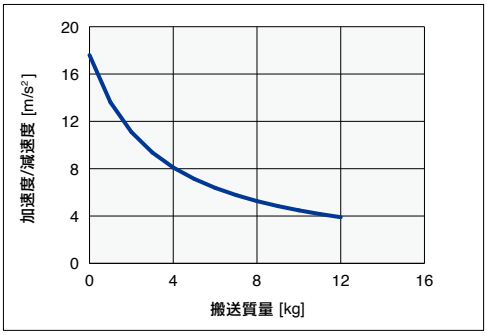
■加速度/減速度

機種	LGBS10-30/ AGBS10-30/ 水平/壁掛
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]
0	17.60
1	13.61
2	11.10
3	9.37
4	8.10
5	7.14
6	6.38
7	5.77
8	5.26
9	4.84
10	4.48
11	4.17
12	3.90

● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LGBS10-30 (100W) / AGBS10-30

垂直



加速度/減速度・慣性モーメント（Advancedモデル タイミングベルトタイプ）

LGBS10 (200W) **AGBS10H**

■ 加速度/減速度

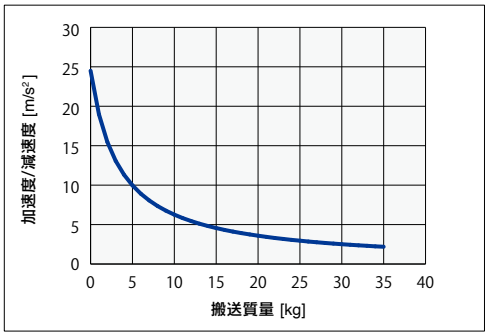
機種	LGBS10-30/ AGBS10H-30	LGBS10-50/ AGBS10H-50
	水平/壁掛	水平/壁掛
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]
0	24.50	24.50
1	18.97	18.21
2	15.47	14.49
3	13.07	12.03
4	11.31	10.28
5	9.97	8.98
6	8.91	7.97
7	8.06	7.17
8	7.35	6.51
9	6.76	5.96
10	6.26	5.50
11	5.82	5.10
12	5.45	4.76
13	5.11	4.46
14	4.82	4.20
15	4.56	3.96
16	4.32	3.75
17	4.11	3.56
18	3.92	3.39

機種	LGBS10-30/ AGBS10H-30	LGBS10-50/ AGBS10H-50
	水平/壁掛	水平/壁掛
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]
19	3.75	
20	3.59	
21	3.44	
22	3.30	
23	3.18	
24	3.06	
25	2.96	
26	2.85	
27	2.76	
28	2.67	
29	2.59	
30	2.51	
31	2.44	
32	2.37	
33	2.31	
34	2.24	
35	2.19	

● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

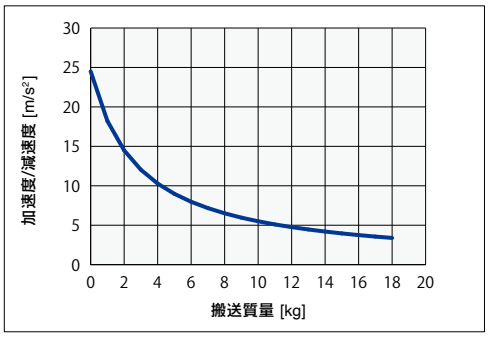
LGBS10-30 (200W) / AGBS10H-30

水平 / 壁掛



LGBS10-50 (200W) / AGBS10H-50

水平 / 壁掛



LGBS14

■ 慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]																								
機種	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
LGBS14-30	0.914	0.916	0.919	0.921	0.923	0.926	0.928	0.930	0.932	0.935	0.937	0.939	0.942	0.944	0.946	0.948	0.951	0.953	0.955	0.957	0.960	0.962	0.964	0.967
LGBS14-50	2.306	2.312	2.319	2.325	2.331	2.338	2.344	2.350	2.357	2.363	2.369	2.376	2.382	2.388	2.395	2.401	2.407	2.414	2.420	2.426	2.433	2.439	2.445	2.452

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]																								
機種	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
LGBS14-30	0.969	0.971	0.973	0.976	0.978	0.980	0.983	0.985	0.987	0.989	0.992	0.994	0.996	0.999	1.001	1.003	1.005	1.008	1.010	1.012	1.014	1.017	1.019	1.021
LGBS14-50	2.458	2.464	2.471	2.477	2.483	2.490	2.496	2.502	2.509	2.515	2.521	2.528	2.534	2.540	2.547	2.553	2.559	2.566	2.572	2.578	2.585	2.591	2.597	2.604

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]																								
機種	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200	3250	3300	3350	3400	3450	3500	3550	3600	3650	3700
LGBS14-30	1.024	1.026	1.028	1.030	1.033	1.035	1.037	1.040	1.042	1.044	1.046	1.049	1.051	1.053	1.056	1.058	1.060	1.062	1.065	1.067	1.069	1.071	1.074	1.076
LGBS14-50	2.610	2.616	2.623	2.629	2.635	2.642	2.648	2.654	2.661	2.667	2.673	2.680	2.686	2.692	2.699	2.705	2.711	2.718	2.724	2.730	2.737	2.743	2.749	2.756

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]					
機種	3750	3800	3850	3900	3950	4000
LGBS14-30	1.078	1.081	1.083	1.085	1.087	1.090
LGBS14-50	2.762	2.768	2.775	2.781	2.787	2.794

LGBS14 (200W)　AGBS14

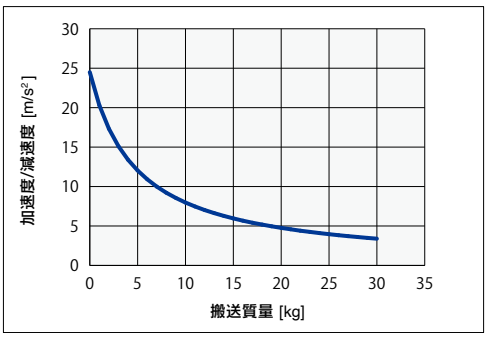
■ 加速度/減速度

機種	LGBS14-30/ AGBS14-30	LGBS14-50/ LGBS14-50
	水平/壁掛	水平/壁掛
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]
0	24.50	19.60
1	20.29	13.57
2	17.32	10.37
3	15.10	8.40
4	13.39	7.05
5	12.03	6.08
6	10.92	5.34
7	9.99	4.77
8	9.21	4.30
9	8.55	
10	7.97	
11	7.47	
12	7.02	
13	6.63	
14	6.28	
15	5.96	

機種	LGBS14-30/ AGBS14-30	LGBS14-50/ LGBS14-50
	水平/壁掛	水平/壁掛
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]
16	5.67	
17	5.41	
18	5.18	
19	4.96	
20	4.76	
21	4.58	
22	4.40	
23	4.25	
24	4.10	
25	3.96	
26	3.83	
27	3.71	
28	3.60	
29	3.49	
30	3.39	

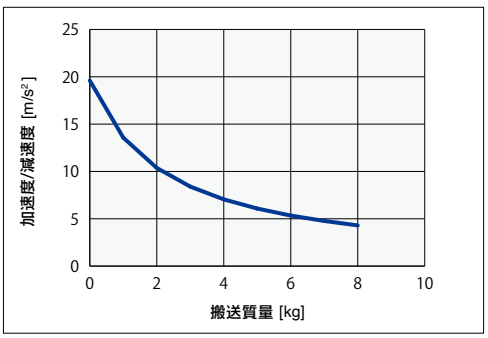
LGBS14-30 (200W) / AGBS14-30

水平 / 壁掛



LGBS14-50 (200W) / AGBS14-50

水平 / 壁掛



加速度/減速度・慣性モーメント（Advancedモデル タイミングベルトタイプ）

LGBS14 (400W) **AGBS14H**

■ 加速度/減速度

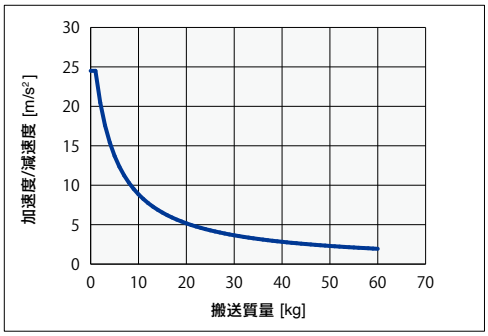
機種	LGBS14-30/ AGBS14H-30	LGBS14-50/ AGBS14H-50
	水平/壁掛	水平/壁掛
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]
0	24.50	24.50
1	24.50	20.61
2	20.47	17.79
3	17.58	15.65
4	15.41	13.96
5	13.71	12.61
6	12.35	11.49
7	11.24	10.56
8	10.31	9.76
9	9.52	9.08
10	8.84	8.49
11	8.26	7.97
12	7.74	7.51
13	7.29	7.10
14	6.89	6.73
15	6.53	6.40
16	6.20	6.10
17	5.91	5.82
18	5.64	5.57
19	5.40	5.34
20	5.17	5.13
21	4.96	4.94
22	4.77	4.76
23	4.60	4.59
24	4.43	4.43
25	4.28	4.29
26	4.14	4.15
27	4.01	4.02
28	3.88	3.90
29	3.76	3.79
30	3.65	3.68

機種	LGBS14-30/ AGBS14H-30	LGBS14-50/ AGBS14H-50
	水平/壁掛	水平/壁掛
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]
31	3.55	
32	3.45	
33	3.36	
34	3.27	
35	3.19	
36	3.11	
37	3.03	
38	2.96	
39	2.89	
40	2.83	
41	2.76	
42	2.70	
43	2.65	
44	2.59	
45	2.54	
46	2.49	
47	2.44	
48	2.39	
49	2.35	
50	2.30	
51	2.26	
52	2.22	
53	2.18	
54	2.14	
55	2.11	
56	2.07	
57	2.04	
58	2.01	
59	1.97	
60	1.94	

● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

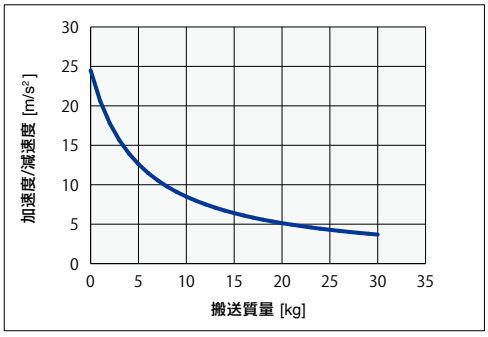
LGBS14-30 (400W) / AGBS14H-30

水平 / 壁掛



LGBS14-50 (400W) / AGBS14H-50

水平 / 壁掛



MEMO

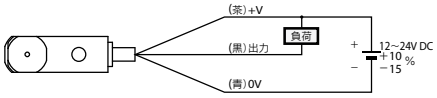
■センサスペック(全機種共通)

項目	仕様	
メーカー名	パナソニック デバイスSUNX株式会社	
型式	GX-F8A	GX-F8B
出力方式	NPNタイプ	
出力動作	接近時ON	離れてON
電源電圧	DC12～24V	

項目	仕様
負荷電流	100 mA以下
消費電流	15 mA以下
表示灯	橙色LED(出力ON時点灯)
周囲温度、湿度	-25～+75℃、35～85%RH
保護構造	IP68
ケーブル長さ	5 m

【注意事項】
- センサ固定用ねじ締付トルク:0.5 N・m
- センサの検出面とセンサプレートのクリアランスは1 mm程度となります。
- センサスペックの詳細はメーカーにご確認ください。
- 原点センサとして弊社コントローラへ接続の際は、弊社までお問い合わせください。

■近接センサ接続図

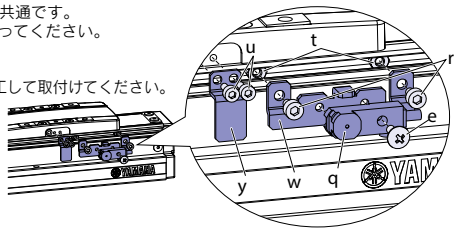


※「(黒)出力」には、短絡保護回路が装備されておりません。
電源あるいは容量負荷を直接接続しないでください。

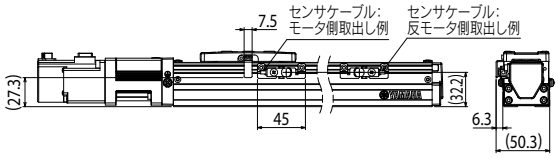
■近接センサ取付例(LBAS/ABAS/LBFS/ABFS 左取付例)

注1. センサオプションはLBAS、ABAS、LBFS、ABFS共通です。
注2. センサオプションは、お客様にて取付、調整を行ってください。
詳細はマニュアルをご参照ください。
注3. 取付けに必要なボルト、ナットは付属します。
注4. センサケーブルは5mとなります。必要に応じて加工して取付けてください。
注5. センサケーブルはモータ側、反モータ側に取出し可能です。

① 近接センサ	⑤ ステー固定ナット
② センサ取付ステー	⑥ ドグプレート
③ センサ固定ねじ	⑦ ドグ固定ボルト
④ ステー固定ボルト	



LBAS04 ABAS04



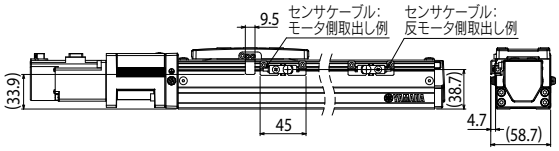
近接センサオプション

区分		名称	番号 接近時ON(a接)	番号 離れてON(b接)	員数	備考
Assy		近接センサオプション	KFU-M2205-10	KFU-M2205-00		
構成部品	①	近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	②	センサ取付ステー	KFU-M22FF-00		1	
	③	センサ固定ねじ	90990-66J004		1	M3×0.5 長さ8
	④	ステー固定ボルト	91312-03005		2	M3×0.5 長さ5
	⑤	ステー固定ナット	95302-03700		2	M3

ドグオプション

区分		名称	番号	員数	備考
Assy		ドグオプション	KFT-M2206-00		
構成部品	⑥	ドグプレート	KFT-M22G5-00	1	
	⑦	ドグ固定ボルト	90112-02J005	2	M2×0.4 長さ5

LBAS05 ABAS05



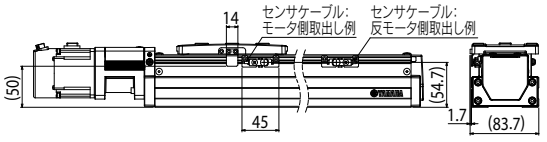
近接センサオプション

区分		名称	番号 接近時ON(a接)	番号 離れてON(b接)	員数	備考
Assy		近接センサオプション	KFU-M2205-10	KFU-M2205-00		
構成部品	①	近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	②	センサ取付ステー	KFU-M22FF-00		1	
	③	センサ固定ねじ	90990-66J004		1	M3×0.5 長さ8
	④	ステー固定ボルト	91312-03005		2	M3×0.5 長さ5
	⑤	ステー固定ナット	95302-03700		2	M3

ドグオプション

区分		名称	番号	員数	備考
Assy		ドグオプション	KFU-M2206-00		
構成部品	⑥	ドグプレート	KFU-M22G5-00	1	
	⑦	ドグ固定ボルト	90112-2AJ005	2	M2.5×0.4 長さ5

LBAS08 ABAS08



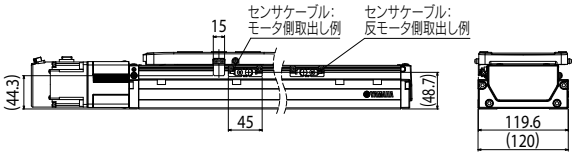
近接センサオプション

区分		名称	番号 接近時ON(a接)	番号 離れてON(b接)	員数	備考
Assy		近接センサオプション	KFU-M2205-10	KFU-M2205-00		
構成部品	①	近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	②	センサ取付ステー	KFU-M22FF-00		1	
	③	センサ固定ねじ	90990-66J004		1	M3×0.5 長さ8
	④	ステー固定ボルト	91312-03005		2	M3×0.5 長さ5
	⑤	ステー固定ナット	95302-03700		2	M3

ドグオプション

区分		名称	番号	員数	備考
Assy		ドグオプション	KFV-M2206-00		
構成部品	⑥	ドグプレート	KFV-M22G5-00	1	
	⑦	ドグ固定ボルト	91312-03005	2	M3×0.5 長さ5

LBAS12 ABAS12



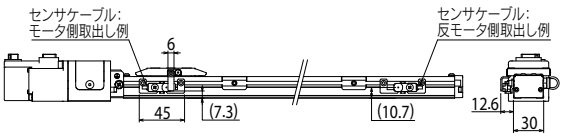
近接センサオプション

区分		名称	番号 接近時ON(a接)	番号 離れてON(b接)	員数	備考
Assy		近接センサオプション	KFU-M2205-10	KFU-M2205-00		
構成部品	①	近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	②	センサ取付ステー	KFU-M22FF-00		1	
	③	センサ固定ねじ	90990-66J004		1	M3×0.5 長さ8
	④	ステー固定ボルト	91312-03005		2	M3×0.5 長さ5
	⑤	ステー固定ナット	95302-03700		2	M3

ドグオプション

区分		名称	番号	員数	備考
Assy		ドグオプション	KFY-M2206-00		
構成部品	⑥	ドグプレート	KFY-M22G5-00	1	
	⑦	ドグ固定ボルト	91312-03006	2	M3×0.5 長さ6

LBFS03 ABFS03



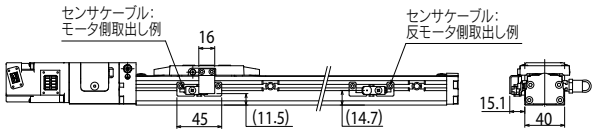
近接センサオプション

区分		名称	番号		員数	備考
			接近時ON(a接)	離れてON(b接)		
Assy		近接センサオプション	KPC-M2205-10	KPC-M2205-00		
構成部品	①	近接センサ	KES-M4855-00	KES-M4855-01	1	
	②	センサ取付ステー	KPC-M22FF-00		1	
	③	センサ固定ねじ	KPC-M223J-B0		1	M3×0.5 長さ8
	④	ステー固定ボルト	KPC-M223J-C0		2	M3×0.5 長さ5
	⑤	ステー固定ナット	KPC-M223G-00		2	M3

ドグオプション

区分		名称	番号	員数	備考
Assy		ドグオプション	KPC-M2206-00		
構成部品	⑥	ドグプレート	KPC-M22G5-00	1	
	⑦	ドグ固定ボルト	KPC-M223J-A0	2	

LBFS04 ABFS04



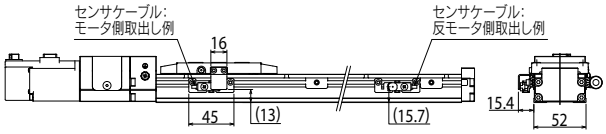
近接センサオプション

区分		名称	番号		員数	備考
			接近時ON(a接)	離れてON(b接)		
Assy		近接センサオプション	KPC-M2205-10	KPC-M2205-00		
構成部品	①	近接センサ	KES-M4855-00	KES-M4855-01	1	
	②	センサ取付ステー	KPC-M22FF-00		1	
	③	センサ固定ねじ	KPC-M223J-B0		1	M3×0.5 長さ8
	④	ステー固定ボルト	KPC-M223J-C0		2	M3×0.5 長さ5
	⑤	ステー固定ナット	KPC-M223G-00		2	M3

ドグオプション

区分		名称	番号	員数	備考
Assy		ドグオプション	KPD-M2206-00		
構成部品	⑥	ドグプレート	KPD-M22G5-00	1	
	⑦	ドグ固定ボルト	KPD-M223J-30	2	

LBFS05 ABFS05



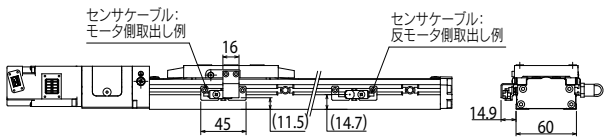
近接センサオプション

区分		名称	番号		員数	備考
			接近時ON(a接)	離れてON(b接)		
Assy		近接センサオプション	KPC-M2205-10	KPC-M2205-00		
構成部品	①	近接センサ	KES-M4855-00	KES-M4855-01	1	
	②	センサ取付ステー	KPC-M22FF-00		1	
	③	センサ固定ねじ	KPC-M223J-B0		1	M3×0.5 長さ8
	④	ステー固定ボルト	KPC-M223J-C0		2	M3×0.5 長さ5
	⑤	ステー固定ナット	KPC-M223G-00		2	M3

ドグオプション

区分		名称	番号	員数	備考
Assy		ドグオプション	KPE-M2206-00		
構成部品	⑥	ドグプレート	KPE-M22G5-00	1	
	⑦	ドグ固定ボルト	KPD-M223J-30	2	

LBFS06 ABFS06



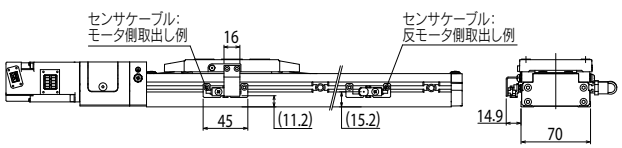
近接センサオプション

区分		名称	番号		員数	備考
			接近時ON(a接)	離れてON(b接)		
Assy		近接センサオプション	KPC-M2205-10	KPC-M2205-00		
構成部品	①	近接センサ	KES-M4855-00	KES-M4855-01	1	
	②	センサ取付ステー	KPC-M22FF-00		1	
	③	センサ固定ねじ	KPC-M223J-B0		1	M3×0.5 長さ8
	④	ステー固定ボルト	KPC-M223J-C0		2	M3×0.5 長さ5
	⑤	ステー固定ナット	KPC-M223G-00		2	M3

ドグオプション

区分		名称	番号	員数	備考
Assy		ドグオプション	KPF-M2206-00		
構成部品	⑥	ドグプレート	KPF-M22G5-00	1	
	⑦	ドグ固定ボルト	KPD-M223J-30	2	

LBFS07 ABFS07



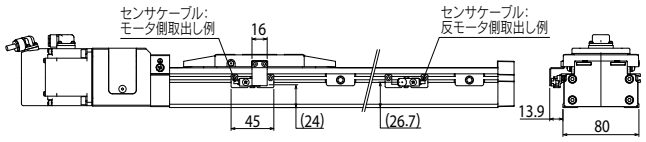
近接センサオプション

区分		名称	番号		員数	備考
			接近時ON(a接)	離れてON(b接)		
Assy		近接センサオプション	KPC-M2205-10	KPC-M2205-00		
構成部品	①	近接センサ	KES-M4855-00	KES-M4855-01	1	
	②	センサ取付ステー	KPC-M22FF-00		1	
	③	センサ固定ねじ	KPC-M223J-B0		1	M3×0.5 長さ8
	④	ステー固定ボルト	KPC-M223J-C0		2	M3×0.5 長さ5
	⑤	ステー固定ナット	KPC-M223G-00		2	M3

ドグオプション

区分		名称	番号	員数	備考
Assy		ドグオプション	KPG-M2206-00		
構成部品	⑥	ドグプレート	KPG-M22G5-00	1	
	⑦	ドグ固定ボルト	KPD-M223J-30	2	

LBFS08 ABFS08/08H



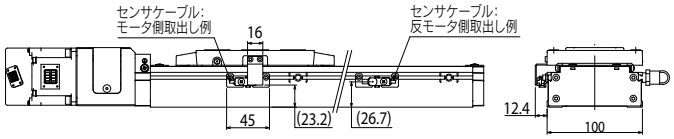
近接センサオプション

区分		名称	番号		員数	備考
			接近時ON(a接)	離れてON(b接)		
Assy		近接センサオプション	KPC-M2205-10	KPC-M2205-00		
構成部品	①	近接センサ	KES-M4855-00	KES-M4855-01	1	
	②	センサ取付ステー	KPC-M22FF-00		1	
	③	センサ固定ねじ	KPC-M223J-B0		1	M3×0.5 長さ8
	④	ステー固定ボルト	KPC-M223J-C0		2	M3×0.5 長さ5
	⑤	ステー固定ナット	KPC-M223G-00		2	M3

ドグオプション

区分		名称	番号	員数	備考
Assy		ドグオプション	KPH-M2206-00		
構成部品	⑥	ドグプレート	KPH-M22G5-00	1	
	⑦	ドグ固定ボルト	KPD-M223J-30	2	

LBFS10 ABFS10/10H



近接センサオプション

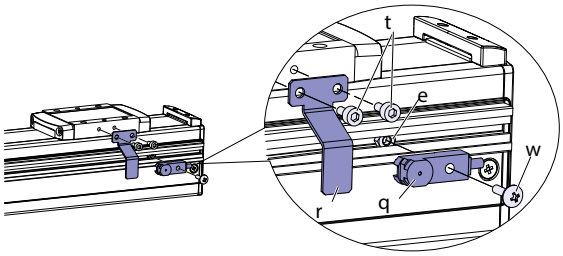
区分		名称	番号		員数	備考
			接近時ON(a接)	離れてON(b接)		
Assy		近接センサオプション	KPC-M2205-10	KPC-M2205-00		
構成部品	①	近接センサ	KES-M4855-00	KES-M4855-01	1	
	②	センサ取付ステー	KPC-M22FF-00		1	
	③	センサ固定ねじ	KPC-M223J-B0		1	M3×0.5 長さ8
	④	ステー固定ボルト	KPC-M223J-C0		2	M3×0.5 長さ5
	⑤	ステー固定ナット	KPC-M223G-00		2	M3

ドグオプション

区分		名称	番号	員数	備考
Assy		ドグオプション	KPJ-M2206-00		
構成部品	⑥	ドグプレート	KPJ-M22G5-00	1	
	⑦	ドグ固定ボルト	KPD-M223J-30	2	

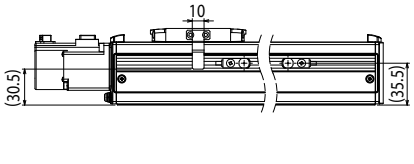
■近接センサ取付例(LGXS/AGXS 小型 左取付例)

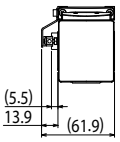
注1. センサオプションはLGXS、AGXS共通です。
注2. センサオプションは、お客様にて取付、調整を行ってください。
詳細はマニュアルをご参照ください。
注3. 取付けに必要なボルト、ナットは付属します。
注4. センサケーブルは5mとなります。必要に応じて加工して取付けてください。
注5. センサオプションの取付には、T溝有側面カバーが必要となります。
注6. センサケーブルはモータ側、反モータ側に取出し可能です。



① 近接センサ
② センサ固定ねじ
③ センサ固定ナット
④ ドグプレート
⑤ ドグ固定ボルト

LGXS05 AGXS05





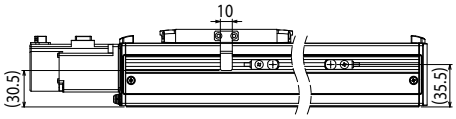
近接センサオプション

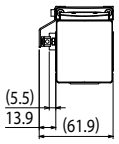
区分		名称	番号		員数	備考
			接近時ON(a接)	離れてON(b接)		
Assy		近接センサオプション	KES-M2205-10	KES-M2205-00		
構成部品	①	近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	②	センサ固定ねじ	90990-66J025		1	M3×0.5 長さ10
	③	センサ固定ナット	95302-03600		2	M3

ドグオプション

区分		名称	番号	員数	備考
Assy		ドグオプション	KES-M2206-00		
構成部品	④	ドグプレート	KES-M22G5-00	1	
	⑤	ドグ固定ボルト	91312-03006	2	M3×0.5 長さ6

LGXS05L AGXS05L





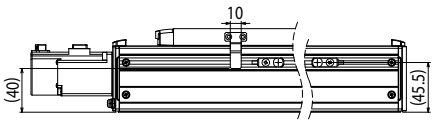
近接センサオプション

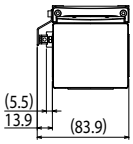
区分		名称	番号		員数	備考
			接近時ON(a接)	離れてON(b接)		
Assy		近接センサオプション	KES-M2205-10	KES-M2205-00		
構成部品	①	近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	②	センサ固定ねじ	90990-66J025		1	M3×0.5 長さ10
	③	センサ固定ナット	95302-03600		2	M3

ドグオプション

区分		名称	番号	員数	備考
Assy		ドグオプション	KES-M2206-00		
構成部品	④	ドグプレート	KES-M22G5-00	1	
	⑤	ドグ固定ボルト	91312-03006	2	M3×0.5 長さ6

LGXS07 AGXS07





近接センサオプション

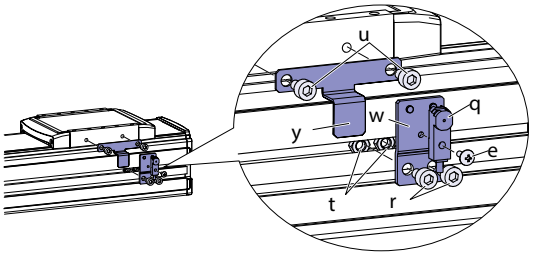
区分		名称	番号		員数	備考
			接近時ON(a接)	離れてON(b接)		
Assy		近接センサオプション	KES-M2205-10	KES-M2205-00		
構成部品	①	近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	②	センサ固定ねじ	90990-66J025		1	M3×0.5 長さ10
	③	センサ固定ナット	95302-03600		2	M3

ドグオプション

区分		名称	番号	員数	備考
Assy		ドグオプション	KES-M2206-00		
構成部品	④	ドグプレート	KES-M22G5-00	1	
	⑤	ドグ固定ボルト	91312-03006	2	M3×0.5 長さ6

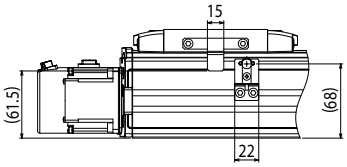
■近接センサ取付例(LGXS/AGXS 中型・大型　LGFS/AGFS/LGBS/AGBS 左取付例)

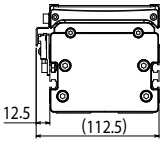
注1. センサオプションはLGXS、AGXS、LGFS、AGFS、LGBS、AGBS共通です。
注2. センサオプションは、お客様にて取付、調整を行ってください。
　　詳細はマニュアルをご参照ください。
注3. 取付けに必要なボルト、ナットは付属します。
注4. センサケーブルは5mとなります。必要に応じて加工して取付けてください。



① 近接センサ
② センサ取付ステー
③ センサ固定ねじ
④ ステー固定ボルト
⑤ ステー固定ナット
⑥ ドグプレート
⑦ ドグ固定ボルト

LGXS10　AGXS10





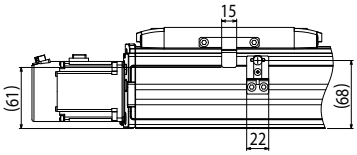
近接センサオプション

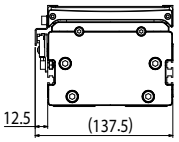
区分		名称	番号 接近時ON(a接)	番号 離れてON(b接)	員数	備考
Assy		近接センサオプション	KEV-M2205-10	KEV-M2205-00		
構成部品	①	近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	②	センサ取付ステー	KEV-M22FF-00		1	
	③	センサ固定ねじ	90990-66J004		1	M3×0.5 長さ8
	④	ステー固定ボルト	91312-05008		2	M5×0.8 長さ8
	⑤	ステー固定ナット	95302-05700		2	M5

ドグオプション

区分		名称	番号	員数	備考
Assy		ドグオプション	KEV-M2206-00		
構成部品	⑥	ドグプレート	KEV-M22G5-00	1	
	⑦	ドグ固定ボルト	91312-05008	2	M5×0.8 長さ8

LGXS12　AGXS12





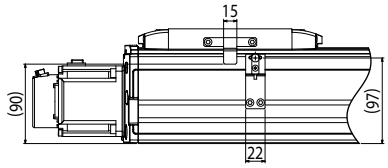
近接センサオプション

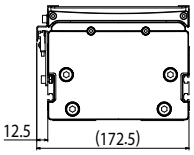
区分		名称	番号 接近時ON(a接)	番号 離れてON(b接)	員数	備考
Assy		近接センサオプション	KEV-M2205-10	KEV-M2205-00		
構成部品	①	近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	②	センサ取付ステー	KEV-M22FF-00		1	
	③	センサ固定ねじ	90990-66J004		1	M3×0.5 長さ8
	④	ステー固定ボルト	91312-05008		2	M5×0.8 長さ8
	⑤	ステー固定ナット	95302-05700		2	M5

ドグオプション

区分		名称	番号	員数	備考
Assy		ドグオプション	KEV-M2206-00		
構成部品	⑥	ドグプレート	KEV-M22G5-00	1	
	⑦	ドグ固定ボルト	91312-05008	2	M5×0.8 長さ8

LGXS16　AGXS16





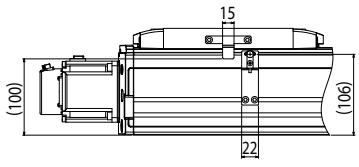
近接センサオプション

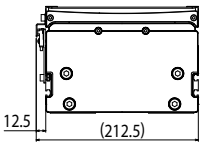
区分		名称	番号 接近時ON(a接)	番号 離れてON(b接)	員数	備考
Assy		近接センサオプション	KEV-M2205-10	KEV-M2205-00		
構成部品	①	近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	②	センサ取付ステー	KEX-M22FF-00		1	
	③	センサ固定ねじ	90990-66J004		1	M3×0.5 長さ8
	④	ステー固定ボルト	91312-05008		2	M5×0.8 長さ8
	⑤	ステー固定ナット	95302-05700		2	M5

ドグオプション

区分		名称	番号	員数	備考
Assy		ドグオプション	KEV-M2206-00		
構成部品	⑥	ドグプレート	KEV-M22G5-00	1	
	⑦	ドグ固定ボルト	91312-05008	2	M5×0.8 長さ8

LGXS20　AGXS20





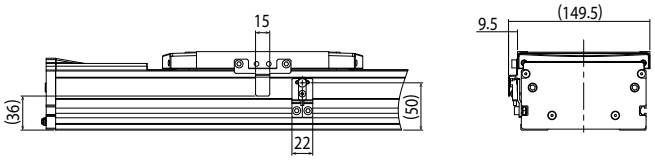
近接センサオプション

区分		名称	番号 接近時ON(a接)	番号 離れてON(b接)	員数	備考
Assy		近接センサオプション	KEY-M2205-10	KEY-M2205-00		
構成部品	①	近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	②	センサ取付ステー	KEY-M22FF-00		1	
	③	センサ固定ねじ	90990-66J004		1	M3×0.5 長さ8
	④	ステー固定ボルト	91312-05008		2	M5×0.8 長さ8
	⑤	ステー固定ナット	95302-05700		2	M5

ドグオプション

区分		名称	番号	員数	備考
Assy		ドグオプション	KEV-M2206-00		
構成部品	⑥	ドグプレート	KEV-M22G5-00	1	
	⑦	ドグ固定ボルト	91312-05008	2	M5×0.8 長さ8

LGFS14 AGFS14



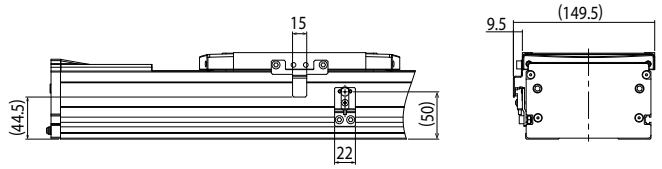
近接センサオプション

区分		名称	番号		員数	備考
			接近時ON(a接)	離れてON(b接)		
Assy		近接センサオプション	KNS-M2205-10	KNS-M2205-00		
構成部品	①	近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	②	センサ取付ステー	KNS-M22FF-00		1	
	③	センサ固定ねじ	90990-66J004		1	M3×0.5 長さ8
	④	ステー固定ボルト	91380-05008		2	M5×0.8 長さ8
	⑤	ステー固定ナット	95380-05700		2	M5

ドグオプション

区分		名称	番号	員数	備考
Assy		ドグオプション	KNS-M2206-00		
構成部品	⑥	ドグプレート	KNS-M22G5-00	1	
	⑦	ドグ固定ボルト	91380-05008	2	M5×0.8 長さ8

LGFS14L AGFS14L



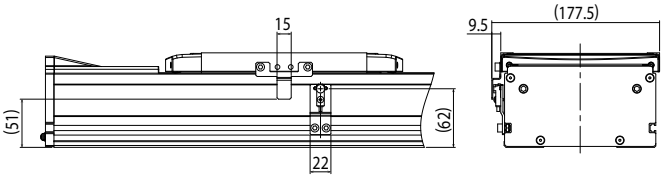
近接センサオプション

区分		名称	番号		員数	備考
			接近時ON(a接)	離れてON(b接)		
Assy		近接センサオプション	KNS-M2205-10	KNS-M2205-00		
構成部品	①	近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	②	センサ取付ステー	KNS-M22FF-00		1	
	③	センサ固定ねじ	90990-66J004		1	M3×0.5 長さ8
	④	ステー固定ボルト	91380-05008		2	M5×0.8 長さ8
	⑤	ステー固定ナット	95380-05700		2	M5

ドグオプション

区分		名称	番号	員数	備考
Assy		ドグオプション	KNS-M2206-00		
構成部品	⑥	ドグプレート	KNS-M22G5-00	1	
	⑦	ドグ固定ボルト	91380-05008	2	M5×0.8 長さ8

LGFS17 AGFS17



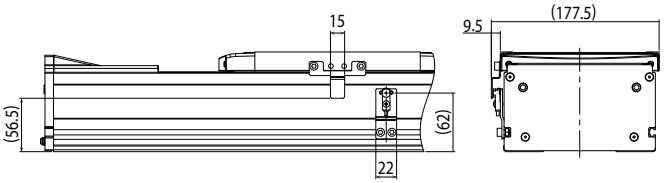
近接センサオプション

区分		名称	番号		員数	備考
			接近時ON(a接)	離れてON(b接)		
Assy		近接センサオプション	KNT-M2205-10	KNT-M2205-00		
構成部品	①	近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	②	センサ取付ステー	KNT-M22FF-00		1	
	③	センサ固定ねじ	90990-66J004		1	M3×0.5 長さ8
	④	ステー固定ボルト	91380-05008		2	M5×0.8 長さ8
	⑤	ステー固定ナット	95380-05700		2	M5

ドグオプション

区分		名称	番号	員数	備考
Assy		ドグオプション	KNS-M2206-00		
構成部品	⑥	ドグプレート	KNS-M22G5-00	1	
	⑦	ドグ固定ボルト	91380-05008	2	M5×0.8 長さ8

LGFS17L AGFS17L



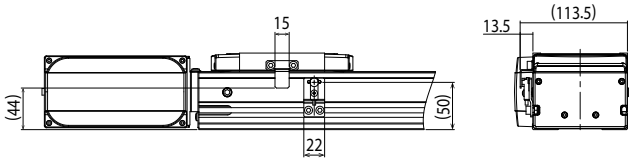
近近接センサオプション

区分		名称	番号		員数	備考
			接近時ON(a接)	離れてON(b接)		
Assy		近接センサオプション	KNT-M2205-10	KNT-M2205-00		
構成部品	①	近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	②	センサ取付ステー	KNT-M22FF-00		1	
	③	センサ固定ねじ	90990-66J004		1	M3×0.5 長さ8
	④	ステー固定ボルト	91380-05008		2	M5×0.8 長さ8
	⑤	ステー固定ナット	95380-05700		2	M5

ドグオプション

区分		名称	番号	員数	備考
Assy		ドグオプション	KNS-M2206-00		
構成部品	⑥	ドグプレート	KNS-M22G5-00	1	
	⑦	ドグ固定ボルト	91380-05008	2	M5×0.8 長さ8

LGBS10 AGBS10



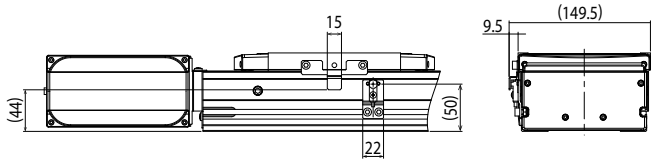
近接センサオプション

区分		名称	番号		員数	備考
			接近時ON(a接)	離れてON(b接)		
Assy		近接センサオプション	KNS-M2205-10	KNS-M2205-00		
構成部品	①	近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	②	センサ取付ステー	KNS-M22FF-00		1	
	③	センサ固定ねじ	90990-66J004		1	M3×0.5 長さ8
	④	ステー固定ボルト	91380-05008		2	M5×0.8 長さ8
	⑤	ステー固定ナット	95380-05700		2	M5

ドグオプション

区分		名称	番号	員数	備考
Assy		ドグオプション	KPA-M2206-00		
構成部品	⑥	ドグプレート	KPA-M22G5-00	1	
	⑦	ドグ固定ボルト	91380-05008	2	M5×0.8 長さ8

LGBS14 AGBS14



近接センサオプション

区分		名称	番号		員数	備考
			接近時ON(a接)	離れてON(b接)		
Assy		近接センサオプション	KNS-M2205-10	KNS-M2205-00		
構成部品	①	近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	②	センサ取付ステー	KNS-M22FF-00		1	
	③	センサ固定ねじ	90990-66J004		1	M3×0.5 長さ8
	④	ステー固定ボルト	91380-05008		2	M5×0.8 長さ8
	⑤	ステー固定ナット	95380-05700		2	M5

ドグオプション

区分		名称	番号	員数	備考
Assy		ドグオプション	KPB-M2206-00		
構成部品	⑥	ドグプレート	KPB-M22G5-00	1	
	⑦	ドグ固定ボルト	91380-05008	2	M5×0.8 長さ8

■センサスペック

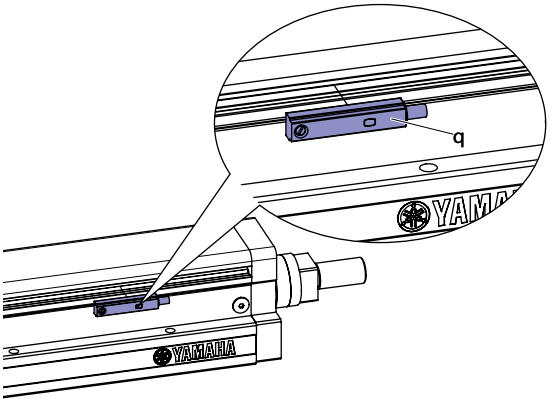
項目	仕様
メーカー名	KITA
型式	KT-32N
出力方式	NPNタイプ
出力動作	接近時ON
電源電圧	DC10～30V
負荷電流	100 mA以下

項目	仕様
消費電流	17 mA以下(DC24V時)
表示灯	赤色LED (出力ON時点灯)
周囲温度	-10～+70℃
保護構造	IP67
ケーブル長さ	2 m

【注意事項】
・センサの検出範囲はマニュアルをご参照ください。
・センサスペックの詳細はメーカーにご確認ください。
・原点センサとして弊社コントローラへ接続の際は、弊社までお問い合わせください。

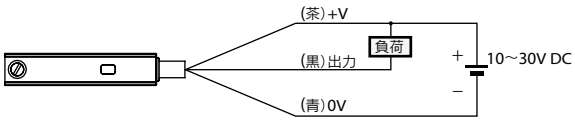
■磁気センサ取付例(LBAR/ABAR 左取付例)

※1. センサオプションはLBAR,ABAR共通です。
※2. センサオプションは、お客様にて取付、調整を行ってください。
詳細はマニュアルをご参照ください。
※3. センサ付属のねじで固定が可能です。
※4. センサケーブルは2mとなります。必要に応じて加工して取付けてください。
※5. センサケーブルはモータ側、反モータ側に取出し可能です。



	名称	番号	個数
①	磁気センサオプション	KNB-M2205-00	1

■磁気センサ接続図



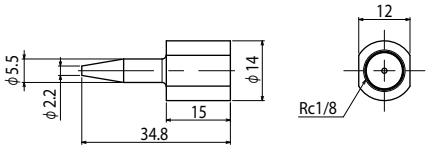
※「(黒)出力」には、短絡保護回路が装備されておりません。
電源あるいは容量負荷を直接接続しないでください。

■給脂用ノズル(LBAS/ABAS/LBAR/ABAR用)

LBAS12/ABAS12(H)を除く、BasicモデルLBAS/ABAS/LBAR/ABARのボールねじ、リニアガイドにグリスを補給するための専用給脂用ノズルです。

※一般的な市販のグリスガンに取付けて使用できます。

● 給脂用先端ノズル



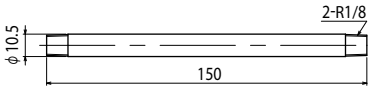
部品番号	KFU-M2941-00

● 給脂用ノズルセット

給脂用先端ノズル+給脂用ノズルのセットです。

部品番号	KFU-M3861-00

● 給脂用ノズル



部品番号	KFU-M2942-00

■給脂用ノズル(LBAS12/ABAS12(H)/LGXS/AGXS用)

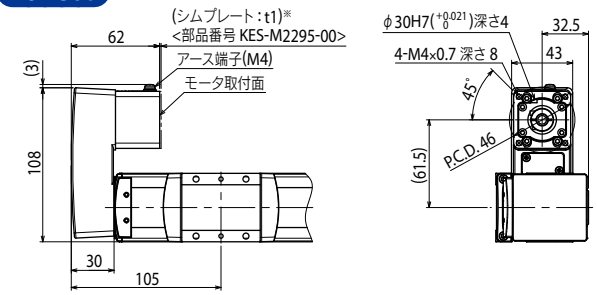
BasicモデルLBAS12/ABAS12(H)及びAdvancedモデルLGXS/AGXSのボールねじ、リニアガイドにグリスを補給するための推奨給脂用ノズルは以下の通りです。

● 推奨給脂用ノズル

LBAS12/ABAS12(H)	ヤマダコーポレーション CNP-2 または相当品
LGXS05/LGXS05L/LGXS07/LGXS10/LGXS12/AGXS05/AGXS05L/AGXS07/AGXS10/AGXS12	NSK HGP NZ4 先端ノズルまたは相当品
LGXS16/LGXS20/AGXS16/AGXS20	先端ノズル外径φ10、内径φ6.5～φ7

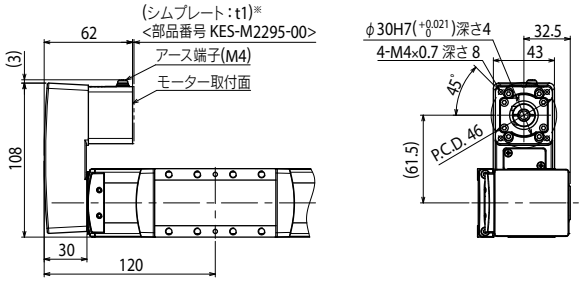
下記機種は各機種の詳細ページに取付参考図がございますのでご確認ください。
Basicモデル　LBFS　|　Advancedモデル　LGFS

LGXS05



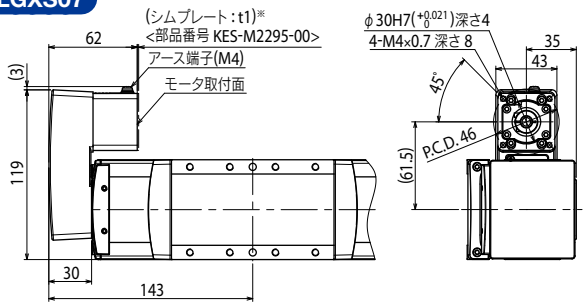
※ シムプレートの有無については、適合サーボモータ表(P.68)をご参照ください。

LGXS05L



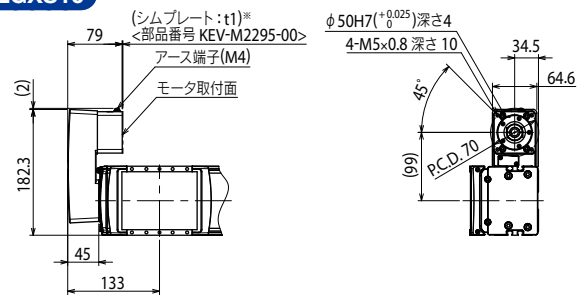
※ シムプレートの有無については、適合サーボモータ表(P.70)をご参照ください。

LGXS07



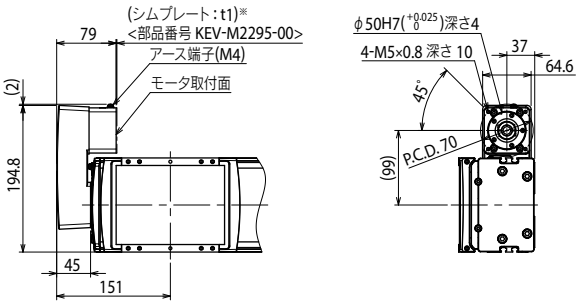
※ シムプレートの有無については、適合サーボモータ表(P.72)をご参照ください。

LGXS10



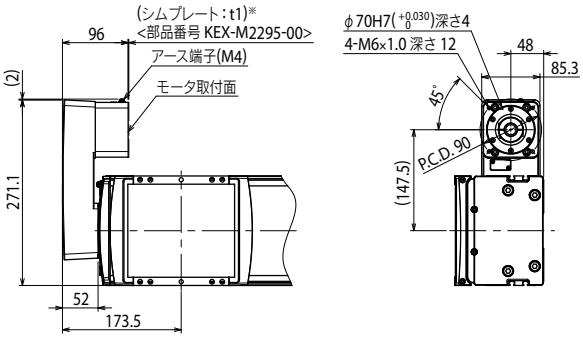
※ シムプレートの有無については、適合サーボモータ表(P.74)をご参照ください。

LGXS12



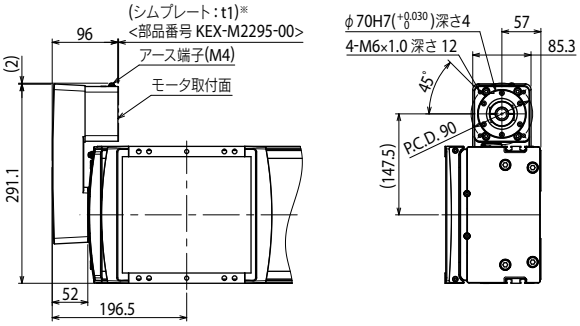
※ シムプレートの有無については、適合サーボモータ表(P.76)をご参照ください。

LGXS16



※ シムプレートの有無については、適合サーボモータ表(P.78)をご参照ください。

LGXS20



※ シムプレートの有無については、適合サーボモータ表(P.80)をご参照ください。

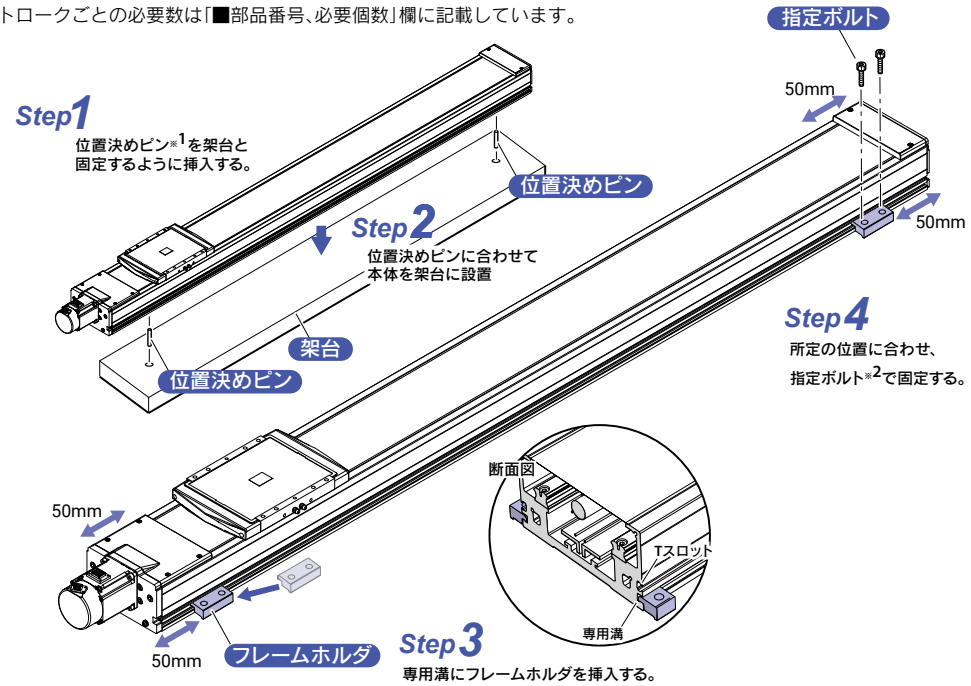
※1. 折曲げユニットを本体に取り付けてご使用ください。取付方法はマニュアルをご参照ください。
※2. 折曲げユニットにモータは含まれていません。本体からモータを取り外し、折曲げユニットを取り付けてください。
※3. 右取り付け、左取り付けが可能です。

機種	製品型式	部品番号	重量
LGXS05, LGXS05L, LGXS07	GX-BEND-40	KES-M221M-00	0.4 kg
LGXS10, LGXS12	GX-BEND-60	KEV-M221M-00	1.2 kg
LGXS16, LGXS20	GX-BEND-80	KEX-M221M-00	2.7 kg

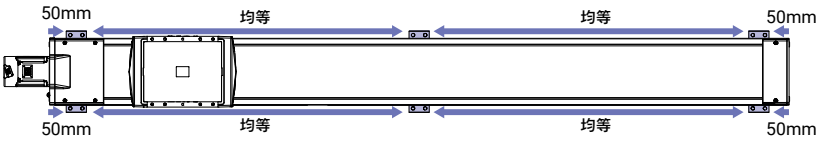
■概要

AGFS/LGFS/AGBS/LGBSを水平設置で使用する際に、シャッターを開けなくても上から設置できるようにするためのホルダです。

※フレームホルダを専用溝に必要な数だけ挿入し固定してください。
各機種、ストロークごとの必要数は「■部品番号、必要個数」欄に記載しています。



■具体例 （3セットの場合）



※1 位置決めピンサイズ

機種	位置決めピン呼び径(mm)	位置決めピン長さ(mm)
AGFS14/AGFS14H/AGFS14L/AGFS14LH/AGBS14/AGBS14H	10	8
AGFS17L/AGFS17LH/AGBS10/AGBS10H		10
AGFS17/AGFS17H		12

表内の「位置決めピン長さ」は架台に挿入する長さにプラスする長さです。プラスする長さは表中の長さ以下にしてください。

※2 指定ボルトについて

ボルト 呼び径×ピッチ	ボルト長さ (mm以上)	棒付きトルク (N·m)
M6×1	25	13

■対応機種

● 単軸ロボット

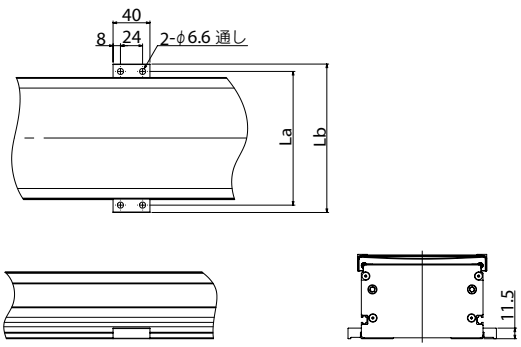
ロングストロークタイプ	La(mm)	Lb(mm)
AGFS14/AGFS14H	145	161
AGFS14L/AGFS14LH	145	161
AGFS17/AGFS17H	173	189
AGFS17L/AGFS17LH	173	189

タイミングベルト駆動タイプ	La(mm)	Lb(mm)
AGBS10/AGBS10H	113	129
AGBS14/AGBS14H	145	161

● モータレス単軸アクチュエータ

ロングストロークタイプ	La(mm)	Lb(mm)
LGFS14	145	161
LGFS14L	145	161
LGFS17	173	189
LGFS17L	173	189

タイミングベルト駆動タイプ	La(mm)	Lb(mm)
LGBS10	113	129
LGBS14	145	161



注1. フレームホルダは水平設置時のみ使用可能です。垂直/壁掛け/天吊り設置では使用しないでください。
注2. フレームホルダで固定する場合は本体底面の位置決めピンの使用を推奨します。
注3. フレームホルダはお客様にて取付を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
注4. 取付のためのボルトや位置決めピンは付属しません。お客様にて準備ください。

■部品番号、必要個数

部品番号	KNS-M228G-A00	1セット2ヶ入

AGFS14 AGFS14H

ストローク長(mm)	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
使用セット数	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	6	6	6	7

AGFS14L AGFS14LH

ストローク長(mm)	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
使用セット数	5	6	6	6	6	6	7	7	7	7	7	8	8	8	8	8	9	9	9	9	9	10	10	10	10	10

AGFS17 AGFS17H

ストローク長(mm)	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
使用セット数	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	5	6	6	6	6	6	6	7	7	7	7	7

AGFS17L AGFS17LH

ストローク長(mm)	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
使用セット数	6	6	7	7	7	7	7	8	8	8	8	8	9	9	9	9	9	10	10	10	10	10	11	11	11	11

ストローク長(mm)	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
使用セット数	11	12	12	12	12	12	13	13	13	13	13	14	14	14	14	14	15	15

LGFS14

ストローク長(mm)	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
使用セット数	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	6	6	6	7

LGFS14L

ストローク長(mm)	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
使用セット数	5	6	6	6	6	6	7	7	7	7	7	8	8	8	8	8	9	9	9	9	9	10	10	10	10	10

LGFS17

ストローク長(mm)	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
使用セット数	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	5	6	6	6	6	6	6	7	7	7	7	7

LGFS17L

ストローク長(mm)	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
使用セット数	6	6	7	7	7	7	7	8	8	8	8	8	9	9	9	9	9	10	10	10	10	10	11	11	11	11

ストローク長(mm)	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
使用セット数	11	12	12	12	12	12	13	13	13	13	13	14	14	14	14	14	15	15

AGBS10 AGBS10H

ストローク長(mm)	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
使用セット数	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	6	6	6	6	6	7	7	7

ストローク長(mm)	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
使用セット数	7	7	8	8	8	8	8	9	9	9	9	9	10	10	10	10	10	11	11	11	11	11	12	12	12	12

ストローク長(mm)	2750	2800	2850	2900	2950	3000
使用セット数	12	13	13	13	13	13

■部品番号、必要個数

部品番号	KNS-M228G-A00	1セット2ヶ入

AGBS14 AGBS14H

ストローク長(mm)	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
使用セット数	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	6	6	6	6	6	7	7	7	7	7

ストローク長(mm)	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
使用セット数	8	8	8	8	8	9	9	9	9	9	10	10	10	10	10	11	11	11	11	11	12	12	12	12	12	13

ストローク長(mm)	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3650	3700	3750	3800	3850	3900	3950	4000
使用セット数	13	13	13	13	14	14	16	17	17	17	17	17	18	18

LGBS10

ストローク長(mm)	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
使用セット数	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	6	6	6	6	6	7	7	7

ストローク長(mm)	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
使用セット数	7	7	8	8	8	8	8	9	9	9	9	9	10	10	10	10	10	11	11	11	11	11	12	12	12	12

ストローク長(mm)	2750	2800	2850	2900	2950	3000
使用セット数	12	13	13	13	13	13

LGBS14

ストローク長(mm)	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
使用セット数	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	6	6	6	6	6	7	7	7	7	7

ストローク長(mm)	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
使用セット数	8	8	8	8	8	9	9	9	9	9	10	10	10	10	10	11	11	11	11	11	12	12	12	12	12	13

ストローク長(mm)	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3650	3700	3750	3800	3850	3900	3950	4000
使用セット数	13	13	13	13	14	14	16	17	17	17	17	17	18	18

MEMO

EP-01

● 標準CE仕様

単軸ロボットRobonityシリーズ「ABFS」「ABAS」「ABAR」「AGXS」「AGFS」「AGBS」用の1軸ロボットポジショナです。
産業用Ethernet対応、Ethernetポート標準装備、
従来比37%のサイズダウンを実現。
TSシリーズを踏襲し、使い勝手を大幅に改善しました。



EP-01



ハンディターミナル
▶ HT2 / HT2-D



パソコン用サポートソフト
▶ EP-Manager
※メンバーサイトにて無料DL可能

■基本仕様

項目			EP-01	
基本仕様	ドライバ型式		EP-01-A10	EP-01-A30
	制御軸数		1軸	
	制御可能ロボット		単軸ロボット Robonityシリーズ ABFS / ABAS / ABAR / AGXS / AGFS / AGBS	
	電源容量		420VA	1600VA
	外形寸法		W40×H150×D130mm	W55×H150×D130mm
	本体質量		約0.6kg	約1kg
	入力電源	制御電源	単相AC200～230V±10% 50/60Hz	
		主電源	単相AC200～230V±10% 50/60Hz	
軸制御	制御方式		クローズドループ　ベクトル制御方式	
	運転方式		ポイントトレース(ポイント番号指定による位置決め運転) / リモートコマンド	
	運転種類		位置決め運転、位置決め連結運転、押付運転、ジョグ運転	
	位置検出方式		光学式エンコーダ、バッテリアブソまたはバッテリレスアブソ選択	
	分解能		8,388,608パルス/回転	
	原点復帰方式		アブソリュート	
ポイント	ポイント点数		255点	
	ポイントタイプ設定		①標準設定：速度及び加減速はそれぞれの最大に対する割合(%)で設定 ②カスタム設定：速度及び加減速はSI単位で設定	
	ポイント教示方式		マニュアルデータイン(座標値入力)、ティーチング、ダイレクトティーチング	
外部入出力	I/Oインターフェース		EtherNet/IP™、PROFINET、EtherCAT、NPN、CC-Linkより選択	
	入力		サーボON (SERVO)、リセット(RESET)、スタート(START)、インターロック(/LOCK)、原点復帰(ORG)、 教示モード(TMODE)、ジョグ移動－(JOG-)、ジョグ移動＋(JOG+)、ポイント番号選択(PIN0～PIN7)	
	出力		サーボ状態(SRV-S)、アラーム(/ALM)、運転完了(END)、運転実行中(BUSY)、制御出力(OUT0～3)、 ポイント番号出力0～7(POUT0～POUT7)、フィードバックパルス出力(A/B/Z)(オプション)	
	外部通信		Ethernet (IEEE802.3 100BASE-TX準拠 Auto Negotiation対応)	
	ブレーキ用電源		DC24V±10% 300mA (お客様用意)	
	安全回路		非常停止入力、主電源入力準備完了出力、非常停止接点出力(1 系統: HT2 使用時)	
オプション	ハンディーターミナル		HT2、HT2-D (イネーブルスイッチ付き)	
	パソコン用サポートソフト		EP-Manager	
一般仕様	使用周囲温度・湿度		0℃～40℃、35%～85%RH (結露なきこと)	
	保存周囲温度・湿度		-10℃～65℃、10%～85%RH (結露なきこと)	
	雰囲気		直射日光のあたらない屋内。腐食、可燃性ガス、オイルミスト、塵埃なきこと	
	耐振動		XYZ各方向 10～57Hz　片振幅0.075mm 57～150Hz 9.8m/s^2	
	保護機能		位置検出エラー、パワーモジュールエラー、温度異常、過負荷、過電圧、低電圧、位置偏差過大、過電流、モータ電流異常	
	保護構造		IP20	

対応ロボット	EP-01 ▶ Robonity (ABFS P.100, ABAS P.126, ABAR P.140 AGXS P.152, AGFS P.174, AGBS P.192)
CEマーキング対応	◯
フィールドネットワーク対応	EtherNet/IP PROFINET EtherCAT CC-Link V2

■機種概要

名称		EP-01
対応ロボット		単軸ロボット Robonity（ABAS / ABFS / ABAR / AGXS / AGFS / AGBS）
入力電源	主電源	単相AC200～230V±10% 50/60Hz
	制御電源	単相AC200～230V±10% 50/60Hz
運転方法		ポイントトレース（ポイント番号指定による位置決め運転）/ リモートコマンド
最大制御軸数		1軸
原点復帰方式		アブソリュート

■注文型式

EP-01 - □ - □ - □ - □

コントローラ	ドライバ：モータ容量	規格	回生装置	入出力選択
	A10: 200W以下	無記入: CE対応（SNI非対応）	無記入: なし	EP: EtherNet/IP™
	A30: 400W/750W	S: SNI対応（CE非対応）	R: EP-RU付き	PT: PROFINET
			C: RU1付き	ES: EtherCAT
				NS: NPN
				CC: CC-Link

※バッテリの有無は、ロボット注文型式での選択となります。

■仕様選択表

※選定表は回生装置要否の目安であり、実際の動作条件により異なる場合があります。

〈標準加減速仕様〉

Basic

●スライダ、ロッドタイプ

		ABAS04	ABAS05	ABAS08	ABAS12	ABAS12H	ABAR04	ABAR05	ABAR08
ドライバ	EP-01-A10	●	●	●	●		●	●	●
	EP-01-A30					●			
回生装置 EP-RU	垂直使用時		①	②	④	⑥	⑦	⑧	⑩
	水平使用時			③	⑤			⑨	⑪

回生装置の必要条件

①リード5、リード10の650mmストローク以上
②リード5、リード20の450mmストローク以上、及びリード10の150mmストローク以上
③リード20の250～750mmストローク
④リード5、10、20の150mmストローク以上、及びリード32の300～750mmストローク
⑤リード10、20の250～750mmストローク、及びリード32の400～750mmストローク
⑥リード5、10、20の300mmストローク以上、及びリード32の300～750mmストローク
⑦全リードの250mmストローク以上
⑧全リードの150mmストローク以上
⑨リード20の300～400mmストローク
⑩全リードの全ストローク
⑪リード10、20の150～500mmストローク

●低床タイプ

		ABFS03	ABFS04	ABFS05	ABFS06	ABFS07	ABFS08	ABFS08H	ABFS10	ABFS10H
ドライバ	EP-01-A10	●	●	●	●	●	●		●	
	EP-01-A30							●		●
回生装置 EP-RU	垂直使用時				①	③	④	⑥	⑧	⑩
	水平使用時				②		⑤	⑦	⑨	⑪

回生装置の必要条件

①リード12の250mmストローク以上、及びリード6の200mmストローク以上
②リード20の550～650mmストローク
③リード20の600mmストローク以上、及びリード10の300mmストローク以上、及びリード5の250mmストローク以上
④リード24の350mmストローク以上、及びリード12の150mmストローク以上、及びリード6の150mmストローク以上
⑤リード24の300～850mmストローク、及びリード12の450～600mmストローク
⑥リード24の150mmストローク以上、及びリード12の150mmストローク以上、及びリード6の200mmストローク以上
⑦リード24の400～650mmストローク、及びリード12の400mmストローク以上、及びリード6の200mmストローク以上
⑧リード24の150mmストローク以上、及びリード12の150mmストローク以上、及びリード6の200mmストローク以上
⑨リード24の250～800mmストローク、及びリード12の450～700mmストローク
⑩リード24の150mmストローク以上、及びリード12の150mmストローク以上、及びリード6の250mmストローク以上
⑪リード24の450～600mmストローク、及びリード12の400mmストローク以上、及びリード6の200mmストローク以上

■仕様選択表

〈標準加減速仕様〉

Advanced

● スライダタイプ

		AGXS05	AGXS05L	AGXS07	AGXS10	AGXS12	AGXS16	AGXS20
ドライバ	EP-01-A10	●	●	●	●			
	EP-01-A30					●	●	●
回生装置 EP-RU	垂直使用時		①	①	②	④	②	②
	水平使用時				③	④	⑤	⑤

回生装置の必要条件

①全リードの500mmストローク以上
②全リードの全ストローク
③リード10、20、30の300～800mmストローク
④全リードの400mmストローク以上
⑤ リード20の400～850mm ストローク、及びリード40の600～950mmストローク

● ロングストロークタイプ

		AGFS14	AGFS14H	AGFS17	AGFS17H	AGFS14L	AGFS14LH	AGFS17L	AGFS17LH
ドライバ	EP-01-A10	●				●			
	EP-01-A30		●	●	●		●	●	●
回生装置 EP-RU	垂直使用時	①	③		⑥ R	⑧	⑩	⑪	⑬ R
	水平使用時	②	④	⑤	⑦	⑨		⑫ R	⑭ R
回生装置 RU1	垂直使用時				⑥ C				⑬ C
	水平使用時							⑫ C	⑭ C

回生装置の必要条件

① 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
② 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
③ リード30の250mmストローク以上、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
④ 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
⑤ リード40の750～1000mmストローク
⑥ Rリード40の200～350mm、1050mmストローク以上、リード20の200mmストローク以上、及びリード10の950mmストローク以上
⑥ Cリード40の400~1000mmストローク、及びリード10の150~900mmストローク
⑦ リード40の550～1100mmストローク、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
⑧ リード10の全ストローク
⑨ リード20の950mmストローク以上
⑩ 全リードの全ストローク
⑪ リード40の全ストローク、及びリード10 の全ストローク
⑫ Rリード40の1350mmまでのストローク、及びリード20の2300~2600mmストローク
⑫ Cリード40の1400mmストローク以上
⑬ Rリード40の全ストローク、及びリード5の全ストローク
⑬ Cリード20の全ストローク、及びリード10の全ストローク
⑭ Rリード40の1000mmまでのストローク、及びリード20の全ストローク
⑭ Cリード40の1050mmストローク以上

● タイミングベルト駆動タイプ

		AGBS10	AGBS10H	AGBS14	AGBS14H
ドライバ	EP-01-A10	●	●	●	
	EP-01-A30				●
回生装置 EP-RU	垂直使用時				
	水平使用時	①	②	③	④ R
回生装置 RU1	垂直使用時				
	水平使用時				④ C

回生装置の必要条件

① リード30の2200mmストローク以上
② 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
③ 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
④ Rリード30の800mmストローク以上、及びリード50の500～1500mmストローク
④ Cリード50の1550mmストローク以上

〈高加減速仕様〉

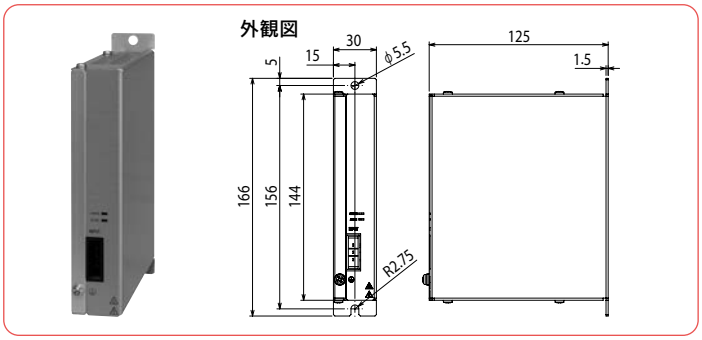
Advanced

		AGXS05-H	AGXS05L-H	AGXS07-H	AGXS10-H	AGXS12-H	AGXS16-H
ドライバ	EP-01-A10	●	●	●	●		
	EP-01-A30					●	●
回生装置 EP-RU	垂直使用時				①	③	④
	水平使用時				②		⑤

回生装置の必要条件

①リード10の400mmストローク以上、及びリード20の450mmストローク以上
②リード20の250mmストローク以上、及びリード30の450mmストローク以上
③リード5、リード20の650mm ストローク以上、及びリード10の450mmストローク以上
④リード10、リード20の全ストローク、及びリード40の300mmストローク以上
⑤リード20の150mmストローク以上、及びリード40の450mm ストローク以上

■回生装置 EP-RU



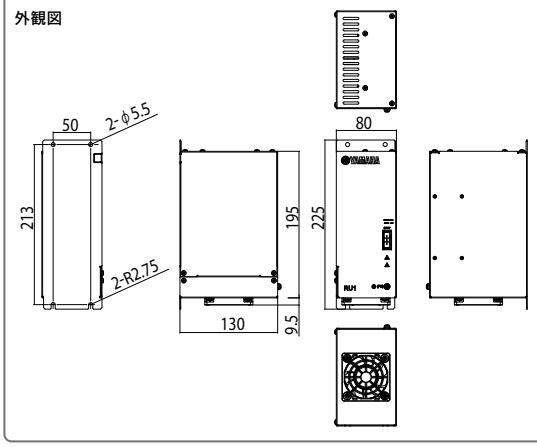
●基本仕様

仕様項目	EP-RU
型式	KFX-M5850-00
外形寸法	W30×H144（取付ステイ部含まず）×D125mm
本体質量	650 g
回生吸収動作電圧	約380V以上
回生吸収停止電圧	約360V以下
吸収可能電力	40W
付属品	コントローラとの専用接続ケーブル（300mm）

※必ずご使用のコントローラの近隣に間隔を空けて（20mm程度）設置してください。
また、コントローラとの接続は、必ず付属の専用接続ケーブルにて行ってください。

■回生装置 RU1

回生装置 RU1

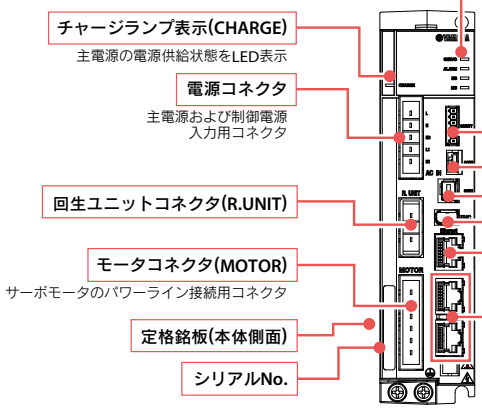


●基本仕様

項目		RU1
型式		KCX-M4107-00
外形寸法		W80×H195×D130mm（本体のみ）
本体質量		2500 g（本体のみ）
電源	入力	DC254～357V（コントローラDCBUS接続）
コネクタ		回生コネクタ（回生ユニット接続用）
設置環境	使用温度	0～40℃
	使用湿度	35～85% RH（結露なきこと）
	使用場所	標高2000m以下、屋内（腐食ガス、塵埃のないところ）
	保存温度	-10℃～65℃
	耐振動	1G
保護構造/保護クラス		IP20/クラス1

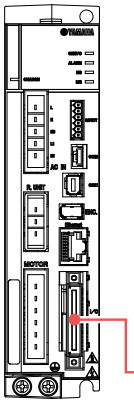
■各部名称

EP-01（EtherNet/IP™, PROFINET, EtherCAT）



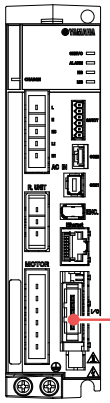
- ステータスランプ表示(SERVO, ALARM, NS, MS)
  コントローラの状態(ステータス)をLED表示
- チャージランプ表示(CHARGE)
  主電源の電源供給状態をLED表示
- SAFETYコネクタ
  外部安全回路の入出力コネクタ
- 電源コネクタ
  主電源および制御電源入力用コネクタ
- 通信コネクタ2(COM2)
  デイジーチェーン接続用コネクタ
- 通信コネクタ1(COM1)
  HT2接続用コネクタ
- 回生ユニットコネクタ(R.UNIT)
- ロボットENC.コネクタ(ENC.)
  位置信号・原点センサなどのロボット周辺の専用コネクタ
- モータコネクタ(MOTOR)
  サーボモータのパワーライン接続用コネクタ
- Ethernetコネクタ(Ethernet)
  パソコン接続用コネクタ
- 定格銘板(本体側面)
- シリアルNo.
- フィールドネットワークコネクタ(I/O)
  EtherNet/IP™、PROFINET、EtherCAT

EP-01（NPN）



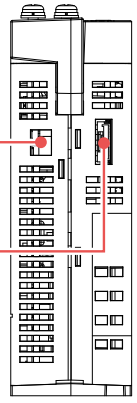
- パラレル入出力コネクタ(I/O)
  NPN

EP-01（CC-Link）



- CC-Link接続用コネクタ(I/O)
  CC-Link V2

EP-01（底面視）

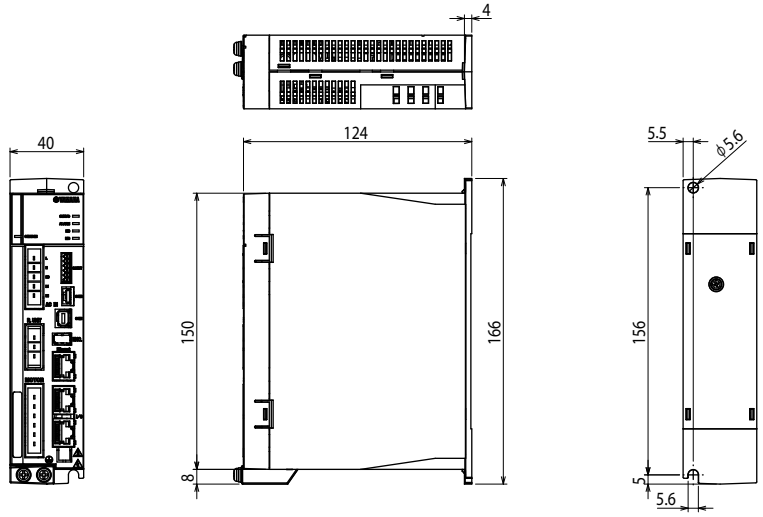


- ブレーキ電源入力用コネクタ
- フィードバックパルス出力コネクタ

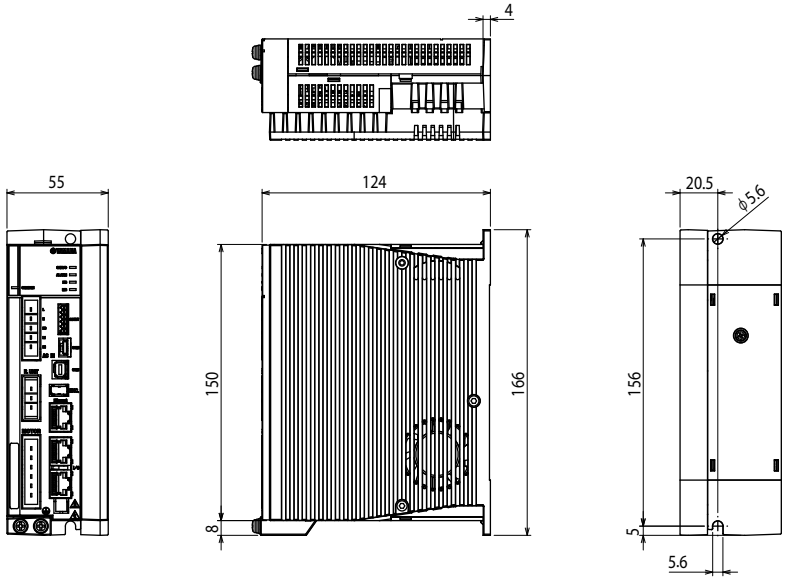
EP-01

■外観図

EP-01-A10



EP-01-A30



■設置条件

・制御盤の中に設置してください。

・金属製の壁面に垂直に取り付けてください。

・周囲に十分空間を取り、通風の良いところに設置してください。（右図参照）

・使用温度：0～40℃

・使用湿度：35～85%RH（結露なきこと）

【複数のEP-01を用いる場合】

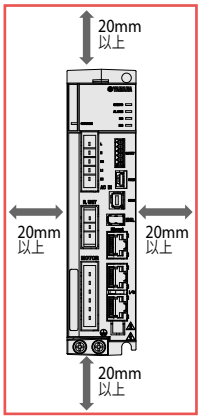
・ファンを取付け、十分にコントローラ本体を冷却してください。

・複数台のコントローラを設置する際は、コントローラ間の距離を最低1mm開けてください。

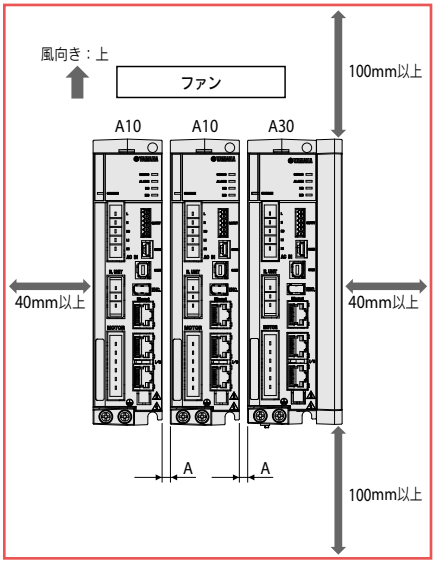
・周囲に十分空間を取り、通風の良いところに設置してください。（図2参照）

・隣接するEP-01との距離（図2中 A）が20mm以下の場合は、実効負荷率を75%以下に設定してください。

（図1）



（図2）



■データのしくみについて

EPシリーズを使用してロボットを運転するためには、ポイントデータとパラメータデータを設定する必要があります。

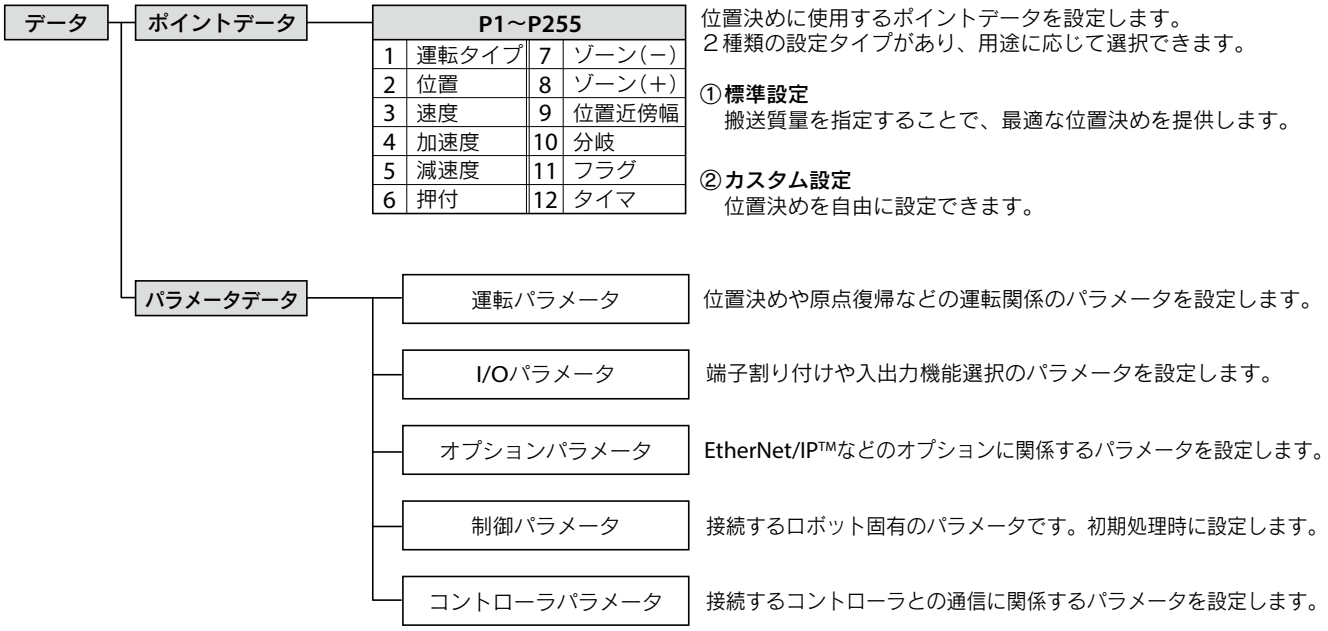
ポイントデータ

位置決めに使用するポイントデータには、「運転タイプ」「位置」「速度」などの項目が含まれます。P1～P255の255点まで登録可能です。
ポイントデータには、搬送質量を指定するだけで最適な位置決めを提供する「標準設定」と、位置決めを自由に設定できる「カスタム設定」があり、用途に応じて選択できます。

パラメータデータ

パラメータデータは、「運転パラメータ」、「I/Oパラメータ」、「オプションパラメータ」、「制御パラメータ」および「コントローラパラメータ」に分類されます。

● **データのしくみ**



■ポイントデータについて

ポイントデータの項目一覧

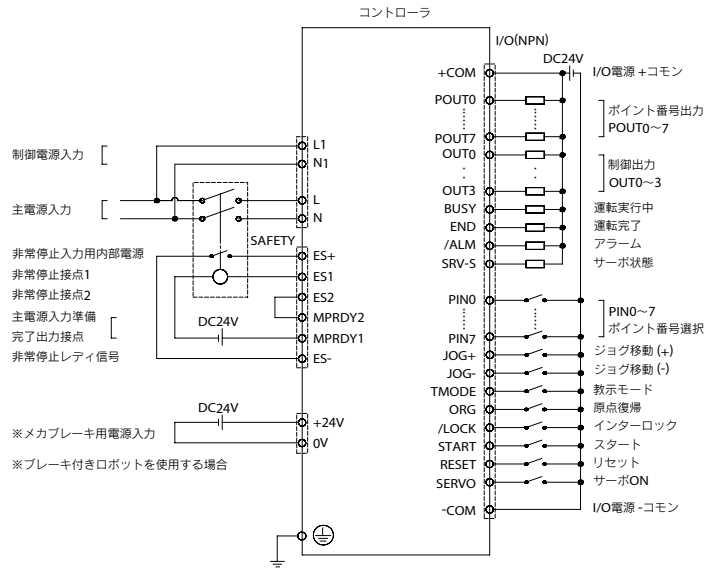
P1～P255		
項目		設定内容
1	運転タイプ	位置決め運転パターン
2	位置	位置決め運転の目標位置または移動量
3	速度	位置決め運転の速度
4	加速度	位置決め運転の加速度
5	減速度	位置決め運転の減速度(加速度に対する割合)
6	押付	押付運転時の電流制限値
7	ゾーン(－)	「個別ゾーン出力」を出力する範囲
8	ゾーン(＋)	
9	位置近傍幅	「位置近傍出力」の近傍幅(目標位置からの距離公差)
10	分岐	位置決め完了後、次の移動先、または連結運転の連結先のポイント番号
11	フラグ	位置決め運転に関する他の情報
12	タイマ	位置決め完了後の待ち時間(遅延)

標準設定とカスタム設定

ポイントデータには、標準設定とカスタム設定の２種類の設定タイプがあり、用途に応じて選択できます。
いずれの場合も、設定可能なポイントデータはP1～P255の255点です。

設定タイプ	内容
標準設定	搬送質量を指定することで最適な位置決めを提供します。 組立･搬送などのシステムに適しています。
カスタム設定	速度や加速度などをSI単位系で任意に変更できますので、位置決めを自由に設定できます。 加工･検査などのシステムに適しています。

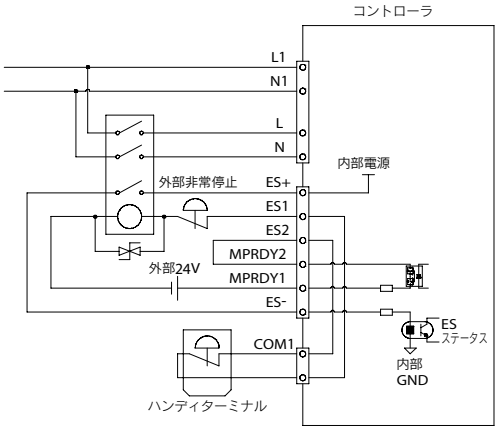
■NPNタイプ入出力配線概略図



■入出力仕様

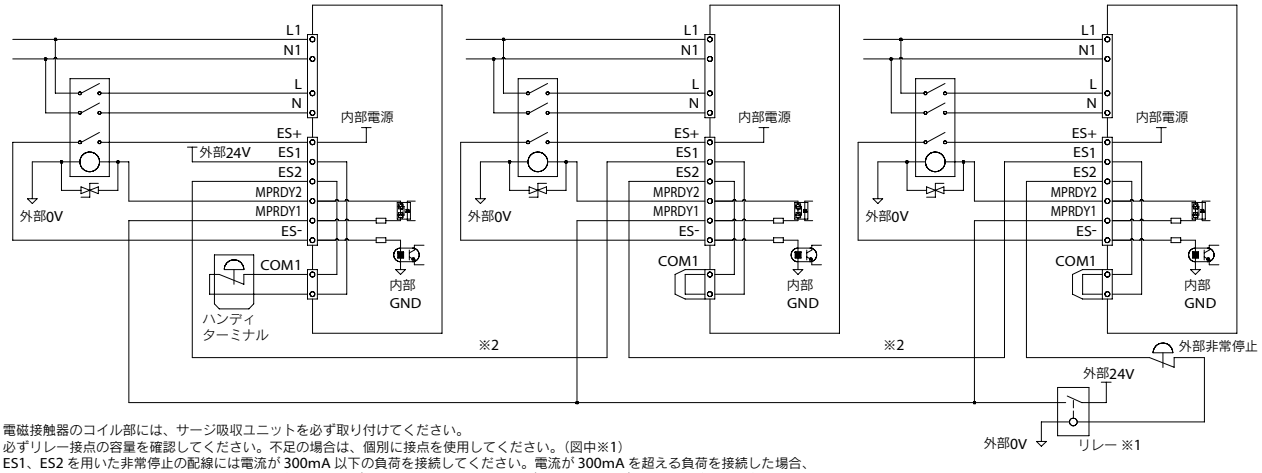
項　目	内　容
EtherNet/IP™	EtherNet/IP™アダプタ（2ポート）
PROFINET	PROFINET スレーブ1 ノード
EtherCAT	EtherCATスレーブ1ノード
NPN	入力16 点 DC24V±10% 5.1mA/ 点 プラスコモン 出力16 点 DC24V±10% 50mA/ 点 シンクタイプ
CC-Link	CC-Link Ver. 2.00 対応 リモートデバイス局（1局2倍設定）

■非常停止回路例（EP-01単体）



※ 電磁接触器のコイル部には、サージ吸収ユニットを必ず取り付けてください。

■非常停止回路例（デイジーチェーン）



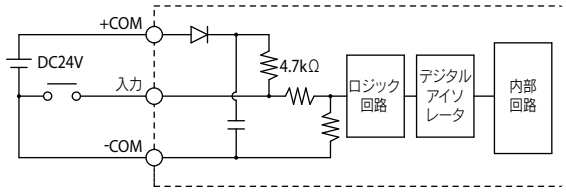
・電磁接触器のコイル部には、サージ吸収ユニットを必ず取り付けてください。
・必ずリレー接点の容量を確認してください。不足の場合は、個別に接点を使用してください。（図中※1）
・ES1、ES2 を用いた非常停止の配線には電流が 300mA 以下の負荷を接続してください。電流が 300mA を超える負荷を接続した場合、あるいは負荷を接続しないで配線し 300mA を超える電流が流れた場合、コントローラが故障する恐れがあります。（図中※2）

■NPNタイプI/O信号表

番号	信号名称		意味			番号	信号名称	意味	
A1	+COM		入力用電源 ＋コモン			B1	POUT0	出力	ポイント番号出力
A2						B2	POUT1		
A3	NC		未接続			B3	POUT2		
A4	NC					B4	POUT3		
A5	PIN0		入力	ポイント番号選択		B5	POUT4		
A6	PIN1					B6	POUT5		
A7	PIN2					B7	POUT6		
A8	PIN3					B8	POUT7		
A9	PIN4					B9	OUT0		OUT0 ～3に以下より割付 • ゾーン出力 • 個別ゾーン出力 • 教示モード状態 • 原点復帰完了状態 • 位置近傍出力 • 移動中出力 • 押付状態 • 警告出力
A10	PIN5					B10	OUT1		
A11	PIN6					B11	OUT2		
A12	PIN7					B12	OUT3		
A13	JOG+ (A15: ON)	SPD (A15: OFF)	ジョグ移動（＋方向）	速度切替		B13	BUSY		運転実行中
A14	JOG-		ジョグ移動（－方向）			B14	END		運転完了
A15	TMODE		教示モード (ON: I/O教示モード　OFF: I/O位置決めモード)			B15	/ALM		アラーム
A16	ORG		原点復帰			B16	SRV-S		サーボ状態
A17	/LOCK		インターロック			B17	NC	未接続	
A18	TEACH (A15: ON)	START (A15: OFF)	現在位置教示	スタート		B18	NC		
A19	RESET		リセット			B19	-COM	入力用電源 －コモン	
A20	SERVO		サーボON			B20			

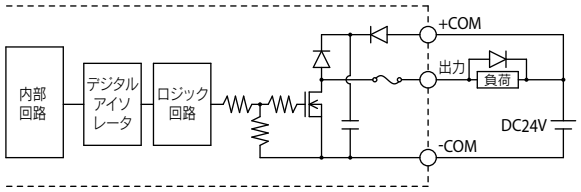
■NPNタイプ入出力回路詳細

●入力回路



形式: DC入力（プラスコモンタイプ）
デジタルアイソレータ方式
負荷: DC24V±10%　5.1mA
OFF電圧　19.2Vmin （1.0mA）
ON電圧　7.4Vmax （3.4mA）

●出力回路



形式: NPNオープンコレクタ出力
（マイナスコモンタイプ）
デジタルアイソレータ方式
負荷: DC24V 50mA

■フィードバックパルス出力信号表

●基本仕様

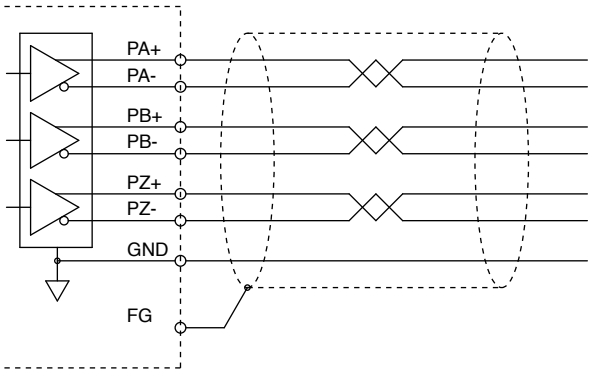
項目	仕様
出力信号	ABZ相パルス
1回転あたりのパルス数	4～16384　可変
最大回転速度	6000rpm
最大動作周波数	2Mbps

●信号表

信号名称	内容	配線色	備考
GND	シグナルグランド	白	
PA+	A相+信号出力	黄	ツイストペア①
PA-	A相-信号出力	白	
PB+	B相+信号出力	緑	ツイストペア②
PB-	B相-信号出力	白	
PZ+	Z相+信号出力	赤	ツイストペア③
PZ-	Z相-信号出力	白	
FG	フレームグランド	（シールド）	

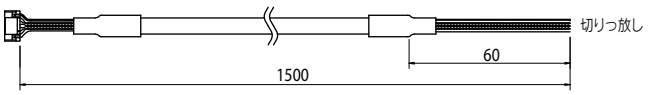
■フィードバックパルス出力回路詳細

●出力回路



ラインドライバ（AM26LV31相当）
最大出力電流：30mA

■フィードバックパルス出力ケーブル



型式	KFX-M532M-00

付属品及びオプションパーツ

EP-01

■標準付属品

右端のアイコンは各部品が使用可能なコントローラを示しています

● 電源コネクタ＋操作レバー



型式	電源コネクタ	KFX-M5382-00
	操作レバー	KEF-M657M-00

EP-01

● 回生ユニットショートコネクタ



型式	KEK-M4431-00

EP-01 YHX RCX320

● HT2ダミーコネクタ



型式	KEK-M5869-00

EP-01 YHX

● SAFETYコネクタ



型式	KEK-M4432-00

EP-01 YHX

● ブレーキ電源ケーブル(1m)※

※ ブレーキ付きロボット購入時に付属



型式	KFX-M532K-10

EP-01

● I/Oケーブル(2m/20芯×2)※

※ NPN仕様購入時に付属

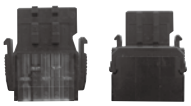


型式	KCA-M4421-20

EP-01 TS-S2 TS-SH TS-X TS-P

● CC-Linkコネクタ※

※ CC-Link仕様購入時に付属



コネクタ　分岐ソケット

型式	コネクタ※	KCA-M4872-00
	分岐ソケット	KCA-M4873-00

※ コネクタ1個の型式です。(分岐ソケットにはコネクタを2個差し込みます。)

EP-01 TS-S2 TS-SH TS-X TS-P

● フェライトコア※

※ ロボットケーブルに取り付けた状態で出荷されます。



型式	KK1-M6563-200

EP-01

オプションパーツは次ページです

■オプション品

右端のアイコンは各部品が使用可能なコントローラを示しています

ハンディターミナル HT2/HT2-D



		HT2	HT2-D
型式	3.5m	KFX-M5110-0J	KFX-M5110-1J
	10m	KFX-M5110-2J	KFX-M5110-3J
イネーブルスイッチ		無し	有り
CE仕様		非対応	対応

EP-01

サポートソフト EP-Manager



WEBサイト（メンバーサイト）より
ダウンロード

型式	KFX-M4990-00

動作環境

OS	Microsoft Windows 10（32bit/64bit）、11（対応バージョンV1.2.4～）
CPU	お使いのOS が推奨する環境以上
メモリ	お使いのOS が推奨する環境以上
通信ポート	Ethernetポート（100BASE-TX） Ethernetケーブル（カテゴリ 5 以上）
ディスプレイ	1024×768 以上の解像度、256 色以上
使用可能コントローラ	EP-01

※Windowsは米国Microsoft Corporationの米国及びその他の国における登録商標です。
※Ethernetは米国XEROX社の登録商標です。

EP-01

アブソバッテリ

基本仕様

仕様項目	アブソバッテリ
電池の種類	リチウム金属電池
電池容量	3.6V/2700mAh
データ保持時間	約10年
外形寸法	φ17×L47mm
本体質量	20.3g



型式	KFX-M53G0-01

※アブソバッテリは消耗品です。

EP-01

バッテリホルダキット



型式	KFX-M53G7-00

※バッテリホルダと結線バンド2本のセット番号です。

EP-01

CC-Link終端コネクタ



型式	KCA-M4874-00

EP-01
TS-S2
TS-SH
TS-X
TS-P

フィードバックパルス出力ケーブル



型式	KFX-M532M-00

EP-01

デイジーチェーン及び ゲートウェイ接続用ケーブル



型式	KFX-M532L-00

EP-01

安全に関するご注意

ご使用の際は、取扱説明書をよくお読みのうえ正しくお使いください。

販売代理店

●仕様・外観は改良のため予告なく変更することがあります。
●ロボットの輸出については戦略物資非該当資料が必要です。詳しくはお問い合わせください。

202610-A

YAMAHA

ヤマハ発動機株式会社

［お問合せ］

WEB https://www2.yamaha-motor.co.jp/jp/robot/inquiryjp/noinqinput

0120-808-693

お問い合わせフォーム

【受付時間】

■国内営業所：8:45～17:30［月～金曜日］
■製品サポート窓口：9:00～17:00［月～金曜日］
■メンテサポート窓口：8:45～19:45［月～金曜日］
9:00～17:00［土曜日］
（祝日、弊社所定の休日等を除く）

ロボティクス事業部 営業統括部 FA営業部
〒433-8103 静岡県浜松市中央区豊岡町127番地
［代表］TEL 053-525-8250 FAX 053-525-8378
［営業］TEL 053-525-8350 ［CS］TEL 053-525-8160

■FA東日本営業所
〒330-0854 埼玉県さいたま市大宮区桜木町1-11-7
TEL 048-657-3281 FAX 048-657-3285

■FA中部営業所（FA営業部 国内営業グループ内）
〒433-8103 静岡県浜松市中央区豊岡町127番地
TEL 053-525-8325 FAX 053-525-8378

■FA西日本営業所
〒532-0011 大阪府大阪市淀川区西中島5-13-9
TEL 06-6305-0830 FAX 06-6305-0832

■FA九州営業所
〒812-0013 福岡県福岡市博多区博多駅東3-6-11
サンハイム21 博多1F
TEL 092-432-8106 FAX 092-432-8103

URL https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/