

ABAR05

Basic 機型 ● 單軸機器人
● 推桿型



訂購型號

ABAR05							EP-01				
主機	導程指定	形狀	馬達規格	行程	電纜長度 ¹⁾	電纜取出方向	驅動器	驅動器： 馬達功率	再生裝置 ²⁾	輸入輸出選擇	電池 ³⁾
	20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm	S:直線型 R:右轉折 L:左轉折	S:標準/無制動器 BK:標準/有制動器 BL:無電池絕對資料備份/無制動器 BKBL:無電池絕對資料備份/有制動器	50~600 (50 mm 間距)	R3:3 m R5:5 m R10:10 m	R:馬達後方 F:馬達前方	EP-01	A10:200W以下	空白:無 R:有EP-RU	EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET ES:EtherCAT NS:NPN CC:CC-Link	B:有 N:無

- ※1. 機器人電纜為耐彎曲電纜。
- ※2. 垂直使用的行程為 150mm 以上時，需要再生裝置。
水平使用的導程為 20 且行程為 300~400mm 時，需要再生裝置。
- ※3. 馬達規格為標準 (S、BK) 規格時，需要選擇有無電池。

基本規格

馬達輸出 AC	100 W		
重複定位精度 ^①	±0.01 mm		
減速機構	轉造滾珠螺桿φ12 (C7 級)		
行程	50 mm~600 mm (50 mm 間距)		
最高速度 ^②	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
滾珠螺桿導程	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬運荷重	水平	15 kg	25 kg
	垂直	4 kg	8 kg
最大推進力	100 N	200 N	400 N
	推桿不旋轉精度	±0°	
主機最大截面外形	W 54 mm × H 54.7 mm		
全長	直線型	ST + 344 mm	
	轉折	ST + 249 mm	
位置檢測器	絕對編碼器 無電池絕對編碼器		
解析度	23 位		
使用環境溫度、濕度	0~40 °C:35~80 %RH (無結露)		

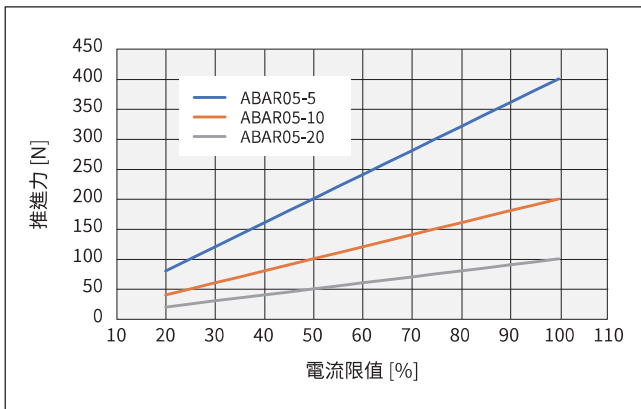
- ※1. 單方向的重複定位精度
- ※2. 移動距離短時，受動作條件的影響，有時可能無法達到最高速度。
有效行程超過 350mm 時，根據動作區域不同，可能會出現滾珠螺桿共振的情況。(危險速度)
此時請參考表中所示的最高速度，對速度進行下調。
- ※ 加速度/減速度請參閱 P.136。

適用控制器

控制器	運行方法
EP-01	點位跟蹤/遠端命令

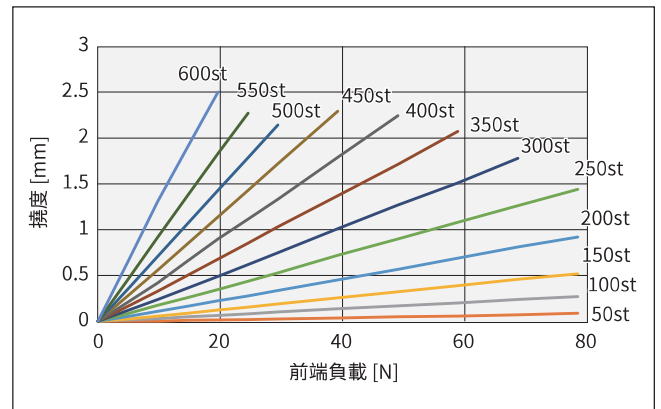
推進力 (參考值)

推進運作時的推進力，請參照下述圖表。
※ 可執行時間 (推進判定時間)，取決於電流限值。請在不發生超負荷錯誤的條件下使用。



推桿撓度 (參考值)

各行程的撓度請參照下述圖表。



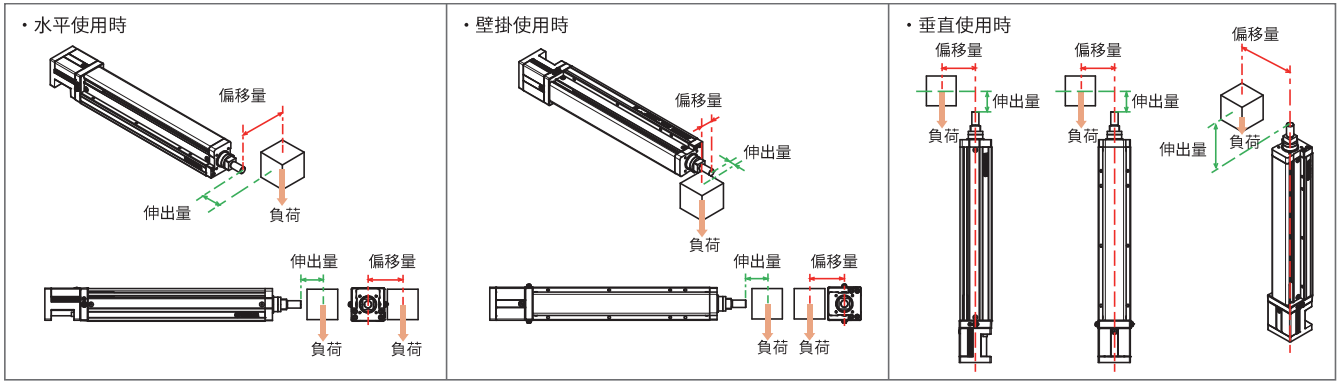
由此確認



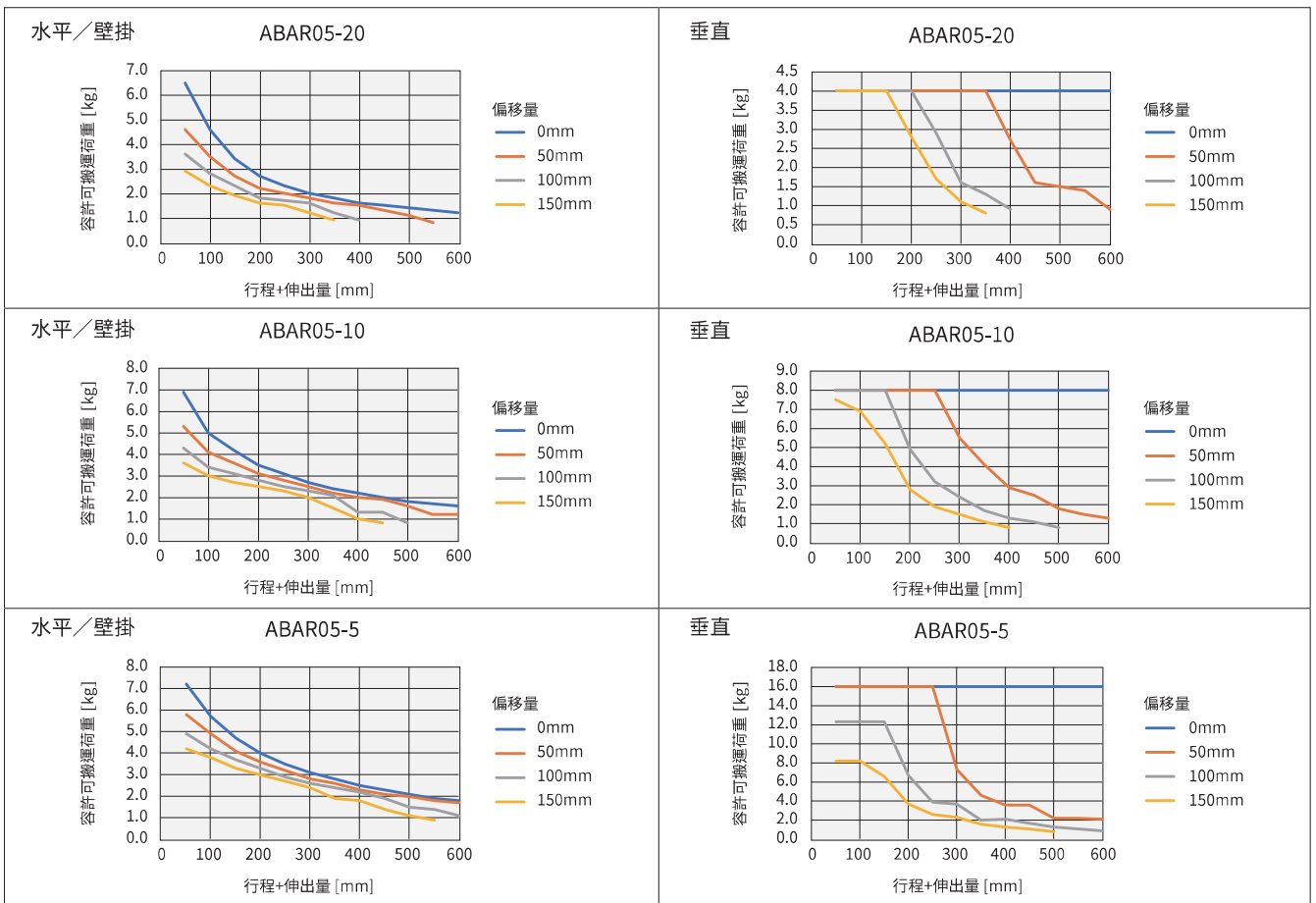
▶ 在本公司會員網站上，可輕鬆進行週期時間模擬。詳情請參閱 P.12。

容許可搬運荷重

各偏移量的容許可搬運荷重，請參照下述圖表。



※1.如搬運荷重超過以下重量時，請使用外置支撐導桿。
為了避免對推桿施加不必要的負荷，請靈活安裝支撐導桿。
※2.導桿壽命為 5000km 時的值。



特色

Basic 機型 (標準型) LBAS

Advanced 機型 LGXS

Basic 機型 (標準型) LBAR

Basic 機型 (標準型) ABAS

Advanced 機型 AGXS

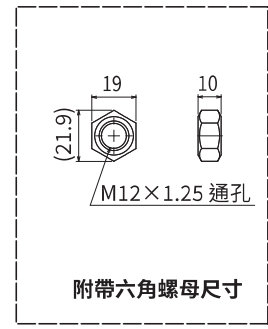
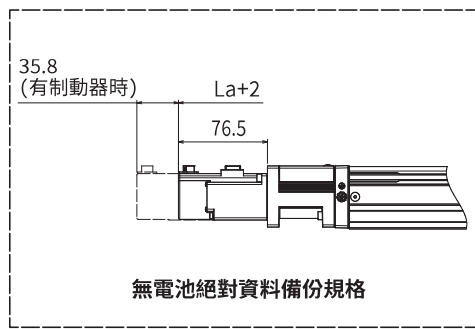
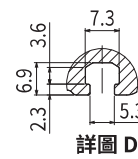
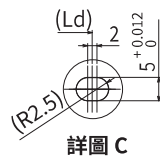
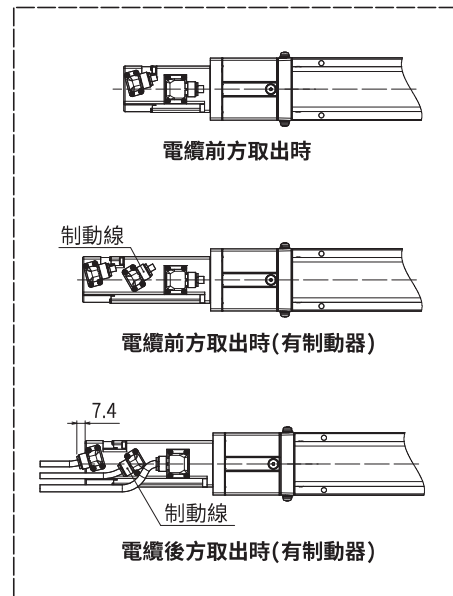
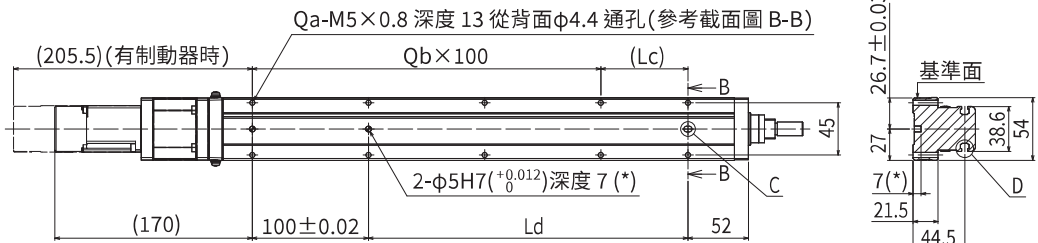
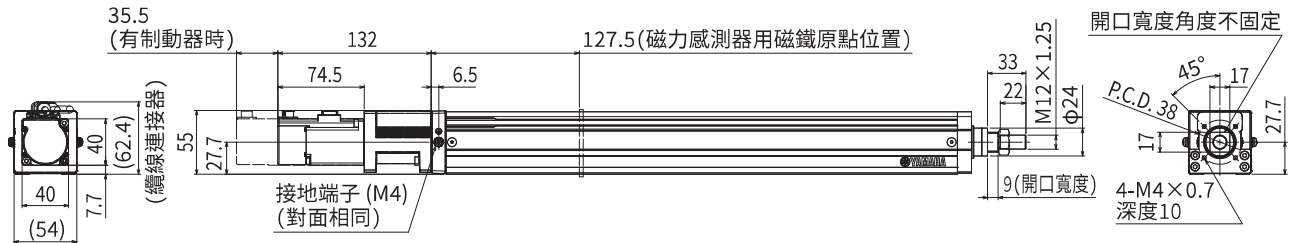
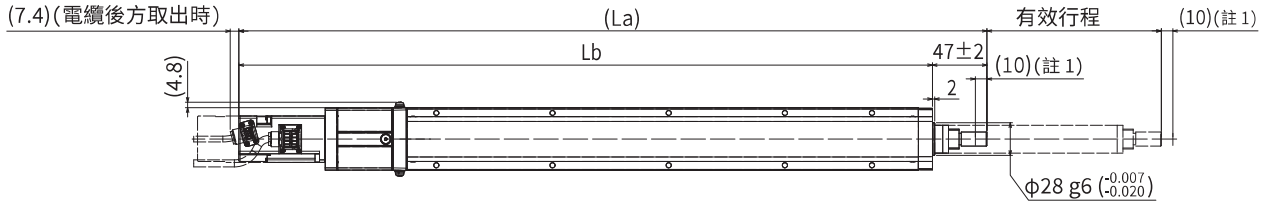
Basic 機型 (標準型) ABAR

加速度／減速度容許慣性力矩

選配件

雙軸驅動 / 雙動力源 EP-01

ABAR05 直線型 (S)

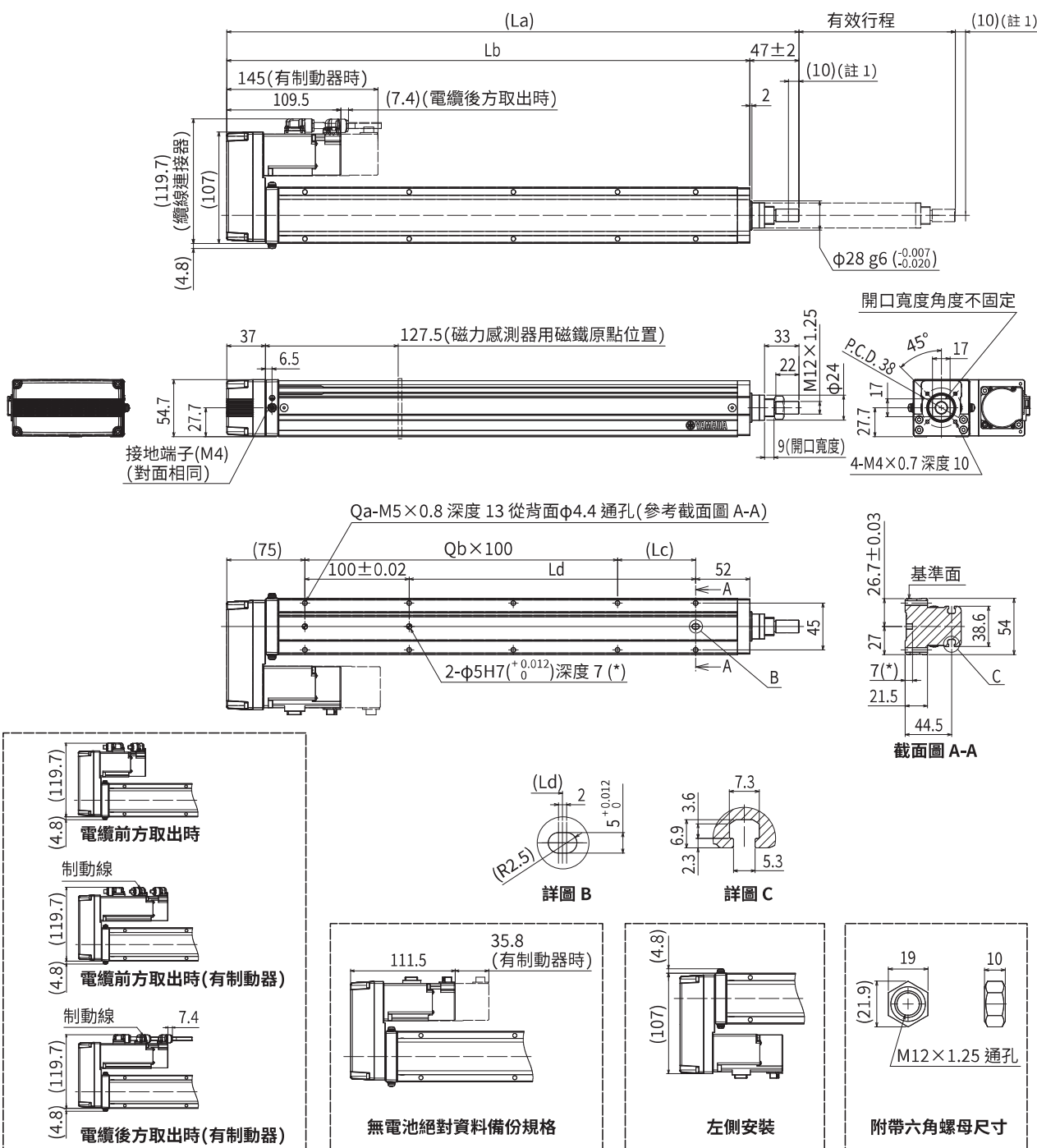


- 註1. 從兩端到機械限位器限停的位置。
- 註2. 變更原點復歸方向時，必須變更參數。(標準為馬達側原點)
- 註3. 用安裝通孔對主機安裝時，推薦使用桿長為《<30mm 以上>》的內六角螺柱《M3×0.5》。
用安裝螺孔對主機安裝時，推薦使用桿長為《<台架厚度+10mm 以下>》的內六角螺柱《M4×0.7》。
- 註4. 有制動器馬達時，主機重量增加 0.2kg。
- 註5. 機器人電纜的最小彎曲半徑為固定：R30 / 耐彎曲：R50 * 取出方向因規格而異。
- 註6. 供油用噴嘴 (推薦) (詳情參閱 P.143)

零件編號：KFU-M3861-00

有效行程	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	
主機重量 (kg) ^{註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)	導程 20	1200						960	780	600	480	420	
	導程 10	600						480	390	300	240	210	
	導程 5	300						240	195	150	120	105	
	速度設定	-						80%	65%	50%	40%	35%	

ABAR05 轉折 (R/L)



- 註1. 從兩端到機械限位器停的位置。
 註2. 變更原點復歸方向時，必須變更參數。(標準為馬達側原點)
 註3. 用安裝通孔對主機安裝時，推薦使用桿長為「≦30mm 以上」的內六角螺栓「M3×0.5」。
 用安裝螺孔對主機安裝時，推薦使用桿長為「≦台架厚度+10mm 以下」的內六角螺栓「M4×0.7」。
 註4. 有制動器馬達時，主機重量增加 0.2kg。
 註5. 機器人電纜的最小彎曲半徑為固定：R30 / 耐彎曲：R50*取出方向因規格而異。
 註6. 供油用噴嘴(推薦)(詳情參閱 P.143)
 零件編號：KFU-M3861-00

有效行程	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	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575
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
主機重量 (kg) ^{註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)	導程 20							960	780	600	480	420
	導程 10				600			480	390	300	240	210
	導程 5				300			240	195	150	120	105
	速度設定				-			80%	65%	50%	40%	35%

特色

Basic 機型 LBAS

Advanced 機型 LGXS

Basic 機型 LBAR

Basic 機型 ABAS

Advanced 機型 AGXS

Basic 機型 ABAR

加速度 / 減速度
容許慣性力矩

選配件

雙軸驅動 / 制動器

EP-01