

ABAS08

Basic 機型 ● 單軸機器人

● 滑座型



訂購型號

ABAS08							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	50~1100 (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. 垂直使用的導程為 5・20 且行程為 450mm 以上、以及導程為 10 且行程為 150mm 以上時，需要再生裝置。
水平使用的導程為 20 且行程為 250~750mm 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

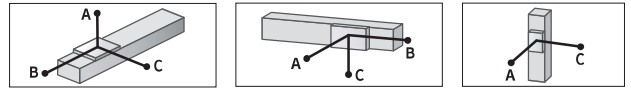
馬達輸出 AC	200 W		
重複定位精度 ^{※1}	±0.01 mm		
減速機構	轉造滾珠螺桿φ16 (C7 級)		
行程	50 mm~1100 mm (50 mm 間距)		
最高速度 ^{※2}	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
滾珠螺桿導程	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬運荷重	水平	40 kg	80 kg
	垂直	8 kg	20 kg
額定推力	水平	174 N	341 N
	垂直	341 N	683 N
主機最大載面外形	W 82 mm × H 78 mm		
全長	直線型	ST + 353 mm	
	轉折	ST + 264.5 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 650mm 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.109。

適用控制器

控制器	運行方法
EP-01	點位跟蹤/遠端命令

允許突出量[※]



ABAS08-20

水平使用時 (單位:mm)				壁掛使用時 (單位:mm)				垂直使用時 (單位:mm)			
	A	B	C		A	B	C		A	B	C
15kg	356	131	146	15kg	146	131	356	3kg	634	634	
25kg	278	73	86	25kg	86	73	278	6kg	321	321	
40kg	517	54	76	40kg	76	54	517	8kg	240	240	

ABAS08-10

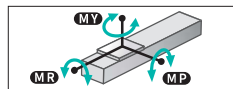
水平使用時 (單位:mm)				壁掛使用時 (單位:mm)				垂直使用時 (單位:mm)			
	A	B	C		A	B	C		A	B	C
30kg	465	83	120	30kg	120	83	465	5kg	551	551	
50kg	341	44	65	50kg	65	44	341	10kg	270	270	
80kg	228	22	34	80kg	34	22	228	20kg	129	129	

ABAS08-5

水平使用時 (單位:mm)				壁掛使用時 (單位:mm)				垂直使用時 (單位:mm)			
	A	B	C		A	B	C		A	B	C
30kg	1604	95	153	30kg	153	95	1604	10kg	312	312	
50kg	1035	52	83	50kg	83	52	1035	20kg	149	149	
80kg	719	27	44	80kg	44	27	719	30kg	95	95	
100kg	608	19	31	100kg	31	19	608				

- ※ 導軌壽命 10,000 km 時，滑座上中心至搬運重心的距離。
- ※ 計算壽命時的行程為 600 mm。

容許靜態力矩



(單位:N·m)		
MY	MP	MR
221	309	343

由此確認



▶ 在本公司會員網站上，可輕鬆進行週期時間模擬、壽命計算。詳情請參閱 P.12。

