

AGXS05

Advanced 機型 ● 單軸機器人

● 滑座型



訂購型號

AGXS05										EP-01			
主機	加減速規格	導程指定	形狀 ^{※1}	馬達規格	側面安全蓋	行程 ^{※2}	電纜長度 ^{※3}	電纜取出方向	驅動器	驅動器馬達功率	輸入輸出選擇	電池 ^{※4}	
	空白:標準 H:高加減速規格	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	空白:標準 W:有T槽(兩側) R:有T槽(右側) L:有T槽(左側)	50~800 (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	EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET ES:EtherCAT NS:NPN CC:CC-Link	B:有 N:無	

※1. 形狀為轉折(R·L)時,不能選擇高加減速規格。
 ※2. 高加減速規格為 50~550 (50 mm 間距)。
 ※3. 機器人電纜為耐彎曲電纜。

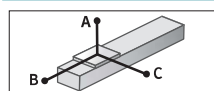
※4. 馬達規格為標準(S·BK)規格時,需要選擇有無電池。

基本規格

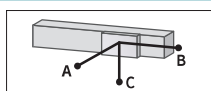
馬達輸出 AC	50 W
重複定位精度 ^{※1}	±0.005 mm
減速機構	研磨滾珠螺桿φ12 (C5 級)
行程	50 mm~800 mm (50 mm 間距)
最高速度 ^{※2}	1333 mm/sec 666 mm/sec 333 mm/sec
滾珠螺桿導程	20 mm 10 mm 5 mm
最大可搬運荷重	水平 5 kg 8 kg 13 kg 垂直 2 kg 4 kg 8 kg
額定推力	41 N 69 N 138 N
主機最大截面外形	W 48 mm × H 65 mm
全長	直線型 ST + 195 mm 轉折 ST + 161.5 mm
潔淨度 ^{※3}	相當於 ISO CLASS 3 (ISO14644-1)
吸氣量空氣 ^{※4}	30 Nl/min~100 Nl/min
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 600mm 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。
 ※3. 安裝抽吸管連接器後,可於潔淨環境下使用。另外,潔淨度是指 1000 mm/sec 以下使用時的潔淨度。
 ※4. 必要吸氣量因使用條件、使用環境而異。
 ※ 加速度/減速度請參閱 P.115。

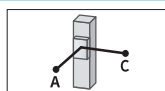
允許突出量[※]



AGXS05-20	水平使用時 (單位: mm)		
	A	B	C
2kg	898	269	350
5kg	583	112	159



AGXS05-20	壁掛使用時 (單位: mm)		
	A	B	C
2kg	323	234	809
5kg	119	76	427



AGXS05-20	垂直使用時 (單位: mm)	
	A	C
1kg	452	452
2kg	217	217

AGXS05-10	水平使用時 (單位: mm)		
	A	B	C
2kg	2505	382	625
5kg	1366	149	246
8kg	1036	90	150

AGXS05-10	壁掛使用時 (單位: mm)		
	A	B	C
2kg	585	346	2386
5kg	195	113	1164
8kg	95	54	745

AGXS05-10	垂直使用時 (單位: mm)	
	A	C
1kg	732	732
2kg	351	351
4kg	160	160

AGXS05-5	水平使用時 (單位: mm)		
	A	B	C
3kg	4604	281	497
8kg	2197	101	179
13kg	1593	59	105

AGXS05-5	壁掛使用時 (單位: mm)		
	A	B	C
3kg	439	245	4371
8kg	117	65	1812
13kg	42	24	1000

AGXS05-5	垂直使用時 (單位: mm)	
	A	C
4kg	183	183
6kg	111	111
8kg	75	75

※ 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。

在高加減速下使用時(高加減速規格)

基本規格

行程	50 mm~550 mm (50 mm 間距)		
滾珠螺桿導程	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬運荷重	2 kg	3 kg	-
最大加速度	水平 11.77 m/s ² (1.2 G)	11.77 m/s ² (1.2 G)	-
最大可搬運荷重	1 kg	2 kg	3 kg
最大加速度	垂直 11.77 m/s ² (1.2 G)	11.77 m/s ² (1.2 G)	7.17 m/s ² (0.7 G)

允許突出量[※]

AGXS05-H20	水平使用時 (單位: mm)		
	A	B	C
1kg	498	324	323
2kg	230	157	150

AGXS05-H20	壁掛使用時 (單位: mm)		
	A	B	C
1kg	297	288	468
2kg	123	120	199

AGXS05-H20	垂直使用時 (單位: mm)	
	A	C
1kg	223	223

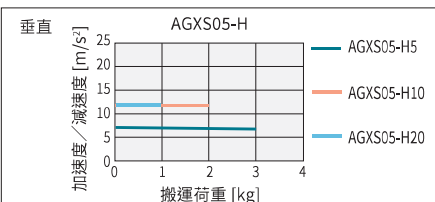
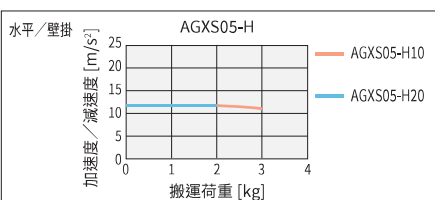
AGXS05-H10	水平使用時 (單位: mm)		
	A	B	C
1kg	1159	460	645
3kg	381	148	206

AGXS05-H10	壁掛使用時 (單位: mm)		
	A	B	C
1kg	606	424	1129
3kg	163	112	346

AGXS05-H10	垂直使用時 (單位: mm)	
	A	C
1kg	396	396
2kg	182	182

※ 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 550 mm。

搬運荷重-加速度/減速度圖表(參考基準)



高加減速時的有效行程和最高速度

有效行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550
最高速度 (mm/sec)	導程 20	1333									
	導程 10	666									
	導程 5	333									

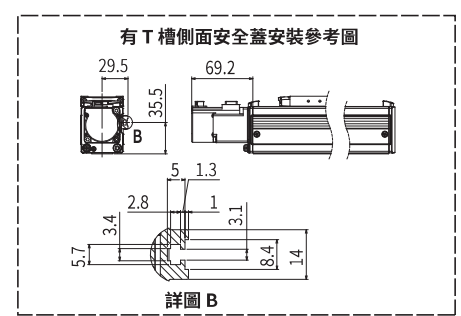
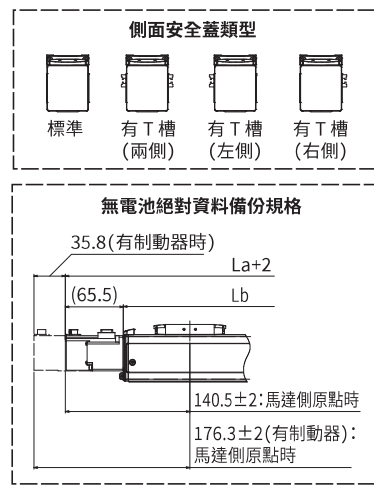
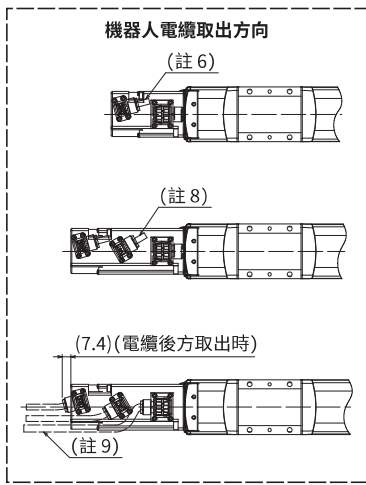
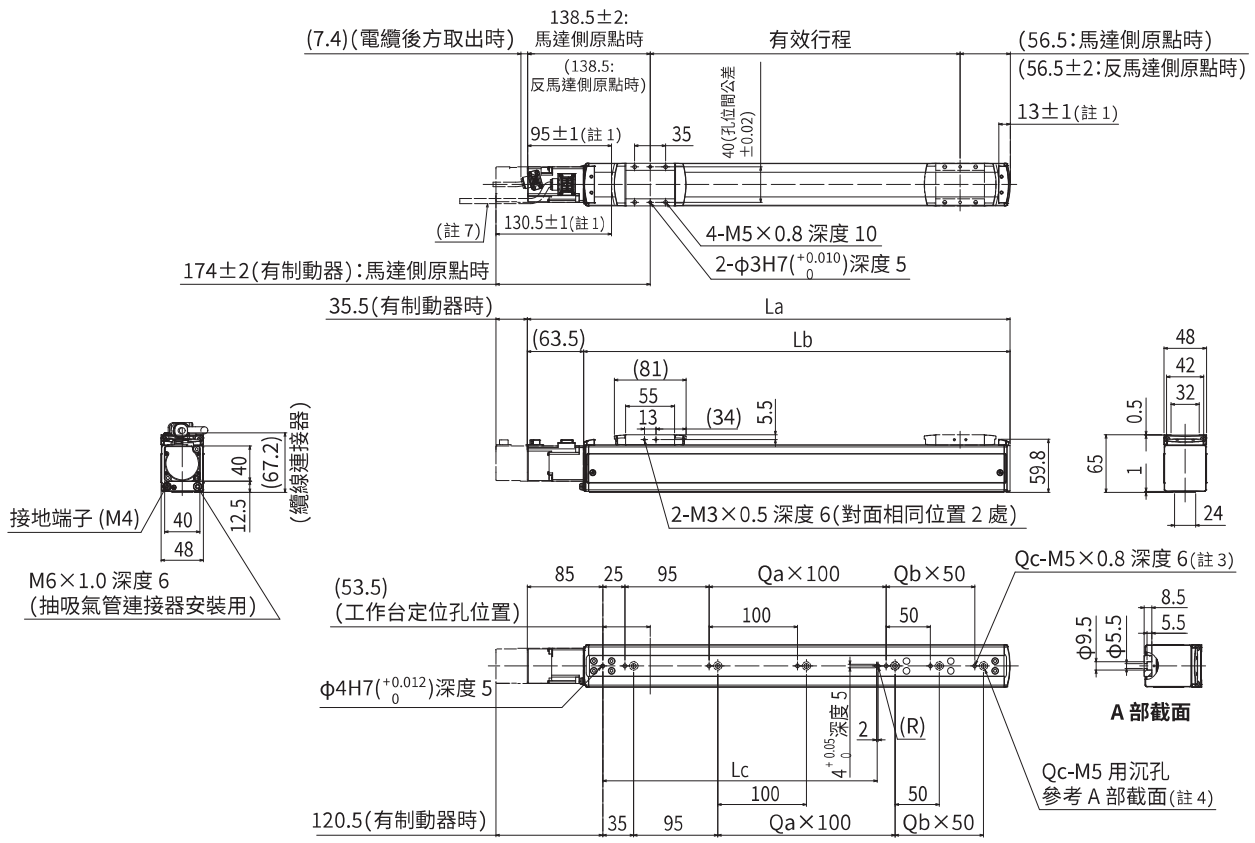
※ 使用高加減速規格時,不能使用轉折規格。
 ※ 高加減速規格請在 50~550 (50 mm 間距) 之間使用。
 ※ 沒有設定危險速度。在可選行程下可設定為最高速度。
 移動距離短時,受動作條件的影響,有時可能無法達到最高速度。
 ※ 使用高加減速規格時,需要考慮動作負載和馬達負載率。(參照 P.93)
 ※ 加速度/減速度請參閱 P.116。

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。

AGXS05 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. 用螺孔安裝主機時, 請折下固定螺絲進行固定。
- 註4. 用沉孔(A部截面)安裝主機時, 請從內側折下蓋子進行固定。
應使用桿長為15mm以下的內六角螺栓(M5×0.8)。
- 註5. 不含制動器的重量。有制動器時的重量, 比主機重量表中所示的體重0.2kg。
- 註6. 機器人電纜前方取出時。
- 註7. 機器人電纜後方取出時。
- 註8. 機器人電纜(有制動器)前方取出時。
- 註9. 機器人電纜(有制動器)後方取出時。
- 註10. 固定機器人電纜的最小彎曲半徑為R30。用作耐彎曲電纜時, 最小彎曲半徑應在R50以上。
- 註11. 有T槽側面安全蓋用於安裝感測器。
- 註12. 供油用噴嘴(推薦)(詳情參閱P.143)

有效行程	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
主機重量 (kg) ^{註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)	導程 20											1333	1066	933	800	666
	導程 10											666	532	466	400	333
	導程 5											333	266	233	200	166
	速度設定											-	80%	70%	60%	50%

特色

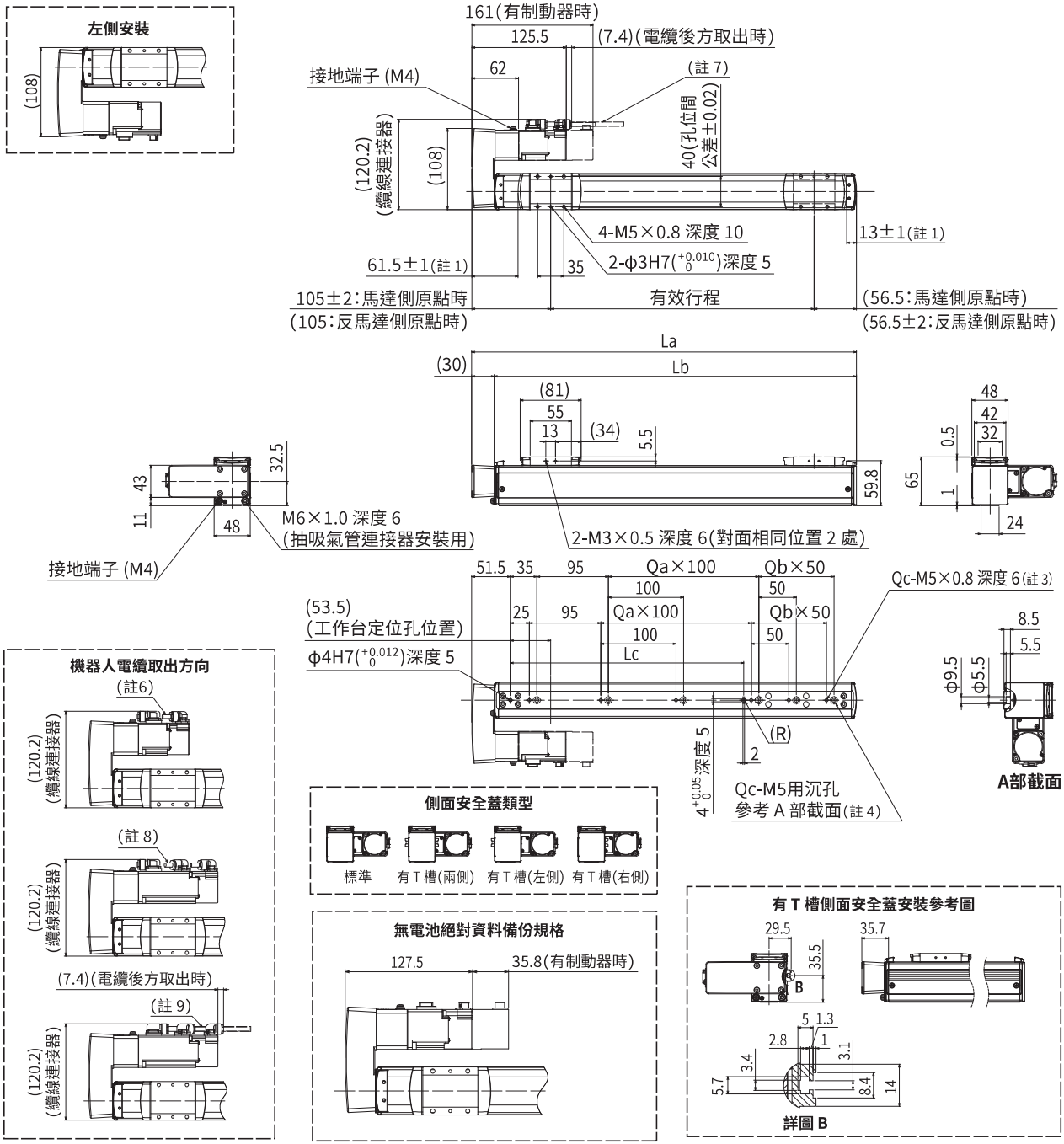
- Basic 機型 LBAS
- Advanced 機型 LGXS
- Basic 機型 LBAR
- Basic 機型 ABAS
- Advanced 機型 AGXS
- Basic 機型 ABAR

加速度 / 減速度
容許慣性力矩

選配件

雙軸驅動 / 制動器 EP-01

AGXS05 轉折 (R/L)



- 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. 用螺孔安裝主機時,請拆下固定螺絲進行固定。
- 註4. 用沉孔(A部截面)安裝主機時,請從內側拆下蓋子進行固定。
應使用桿長為15mm以下的內六角螺柱(M5×0.8)。
- 註5. 不含制動器的重量。有制動器時的重量,比主機重量表中所示的僅重0.2kg。
- 註6. 機器人電纜前方取出時。
- 註7. 機器人電纜後方取出時。
- 註8. 機器人電纜(有制動器)前方取出時。
- 註9. 機器人電纜(有制動器)後方取出時。
- 註10. 固定機器人電纜的最小彎曲半徑為R30°。用作耐彎曲電纜時,最小彎曲半徑應在R50以上。
- 註11. 有T槽側面安全蓋用於安裝感測器。
- 註12. 形狀為轉折(R、L)時,不能選擇高加減速規格。
- 註13. 供油用噴嘴(推薦)(詳情參閱P.143)

有效行程	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	
主機重量 (kg) ^{B5}	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)	導程 20	1333															
	導程 10	666															
	導程 5	333															
	速度設定	-															
														1066	933	800	666
														532	466	400	333
														266	233	200	166
														80%	70%	60%	50%