

AGXS05L

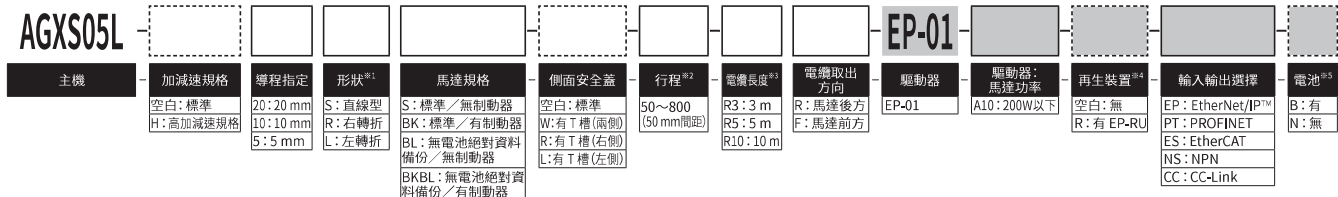
Advanced 機型

● 單軸機器人

● 滑座型



訂購型號



※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。

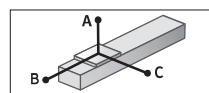
※4. 垂直使用的行程為 500mm 以上時，需要再生裝置。
 ※5. 馬達規格為標準(S、BK)規格時，需要選擇有無電池。

基本規格

馬達輸出 AC	100 W
重複定位精度 ^{※1}	±0.005 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 12 kg 24 kg 32 kg 垂直 3 kg 6 kg 12 kg
額定推力	84 N 169 N 339 N
主機最大截面外形	W 48 mm × H 65 mm
全長	直線型 ST + 236 mm 轉折 ST + 191.5 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)

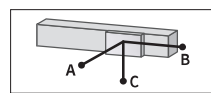
※1. 單方向的重複定位精度
 ※2. 移動距離短時，受動作條件的影響，有時可能無法達到最高速度。有效行程超過 600mm 時，根據動作區域不同，可能會出現滾珠螺桿共振的情況。(危險速度)此時請參考表中所示的最高速度，對速度進行下調。
 ※3. 安裝抽吸氣管連接器後，可於潔淨環境下使用。另外，潔淨度是指在 1000 mm/sec 以下使用時的潔淨度。
 ※4. 必要吸氣量因使用條件、使用環境而異。
 ※ 加速度/減速度請參閱 P.117。

允許突出量[※]



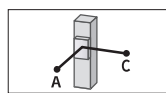
AGXS05L-20
水平使用時 (單位: mm)

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



AGXS05L-10
水平使用時 (單位: mm)

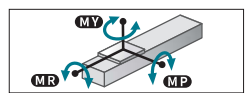
	A	B	C
6kg	2416	389	333
12kg	1397	187	161
24kg	875	87	74



AGXS05L-5
水平使用時 (單位: mm)

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

容許靜態力矩



(單位: N·m)

	MY	MP	MR
	72	72	64

適用控制器

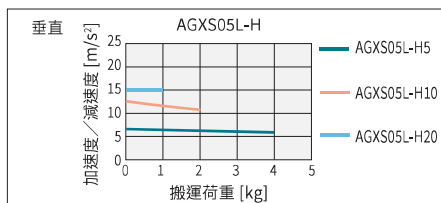
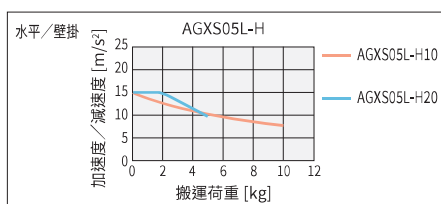
控制器	運行方法
EP-01	點位跟蹤 / 遠端命令

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	5 kg 10 kg -
最大加速度	水平 14.72 m/s ² (1.5 G) 14.72 m/s ² (1.5 G) -
最大可搬運荷重	1 kg 2 kg 4 kg
最大加速度	垂直 14.72 m/s ² (1.5 G) 12.68 m/s ² (1.3 G) 6.65 m/s ² (0.7 G)

搬運荷重-加速度/減速度圖表(參考基準)



允許突出量[※]

AGXS05L-H20
水平使用時 (單位: mm)

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

AGXS05L-H10
水平使用時 (單位: mm)

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

AGXS05L-H5
垂直使用時 (單位: mm)

	A	C
1kg	728	728

AGXS05L-H5
垂直使用時 (單位: mm)

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

AGXS05L-H10
壁掛使用時 (單位: mm)

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

AGXS05L-H5
垂直使用時 (單位: mm)

	A	C
1kg	1298	1298
2kg	636	636

※ 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。

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.118。

由此確認

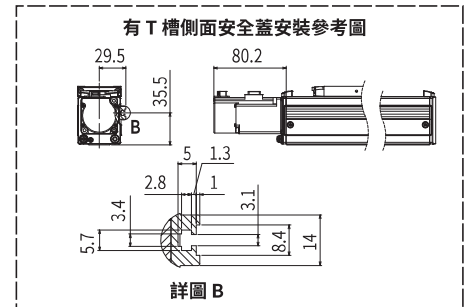
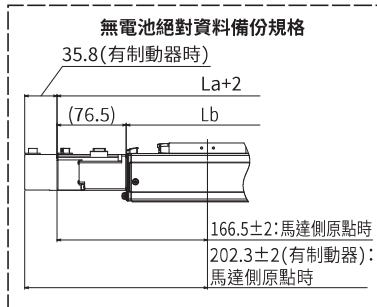
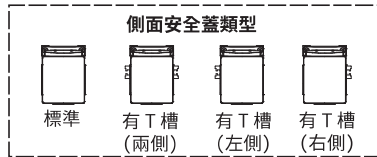
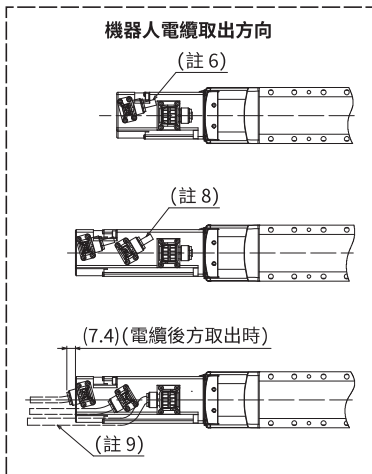
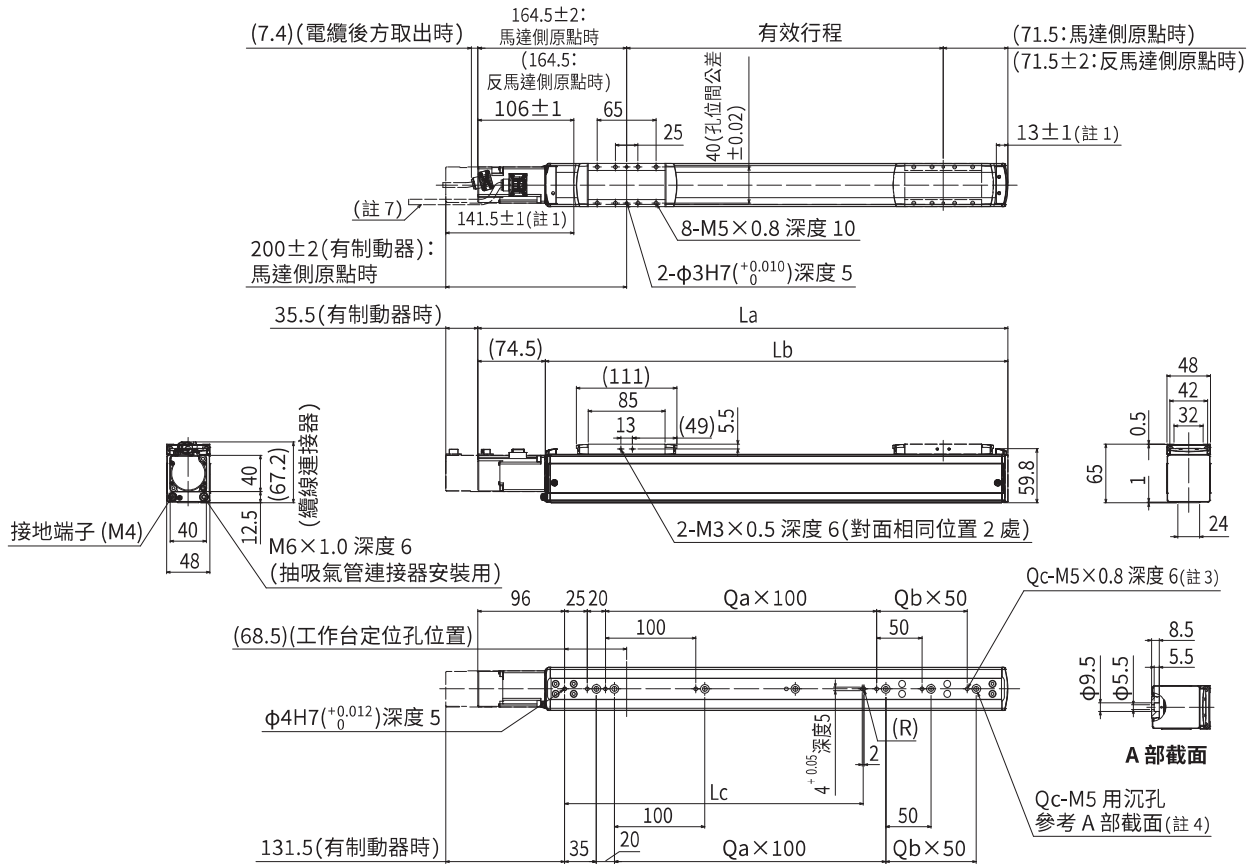


▶ 在本公司會員網站上，可輕鬆進行週期時間模擬、壽命計算。詳情請參閱 P.12。

適用控制器

EP-01 ▶ 146

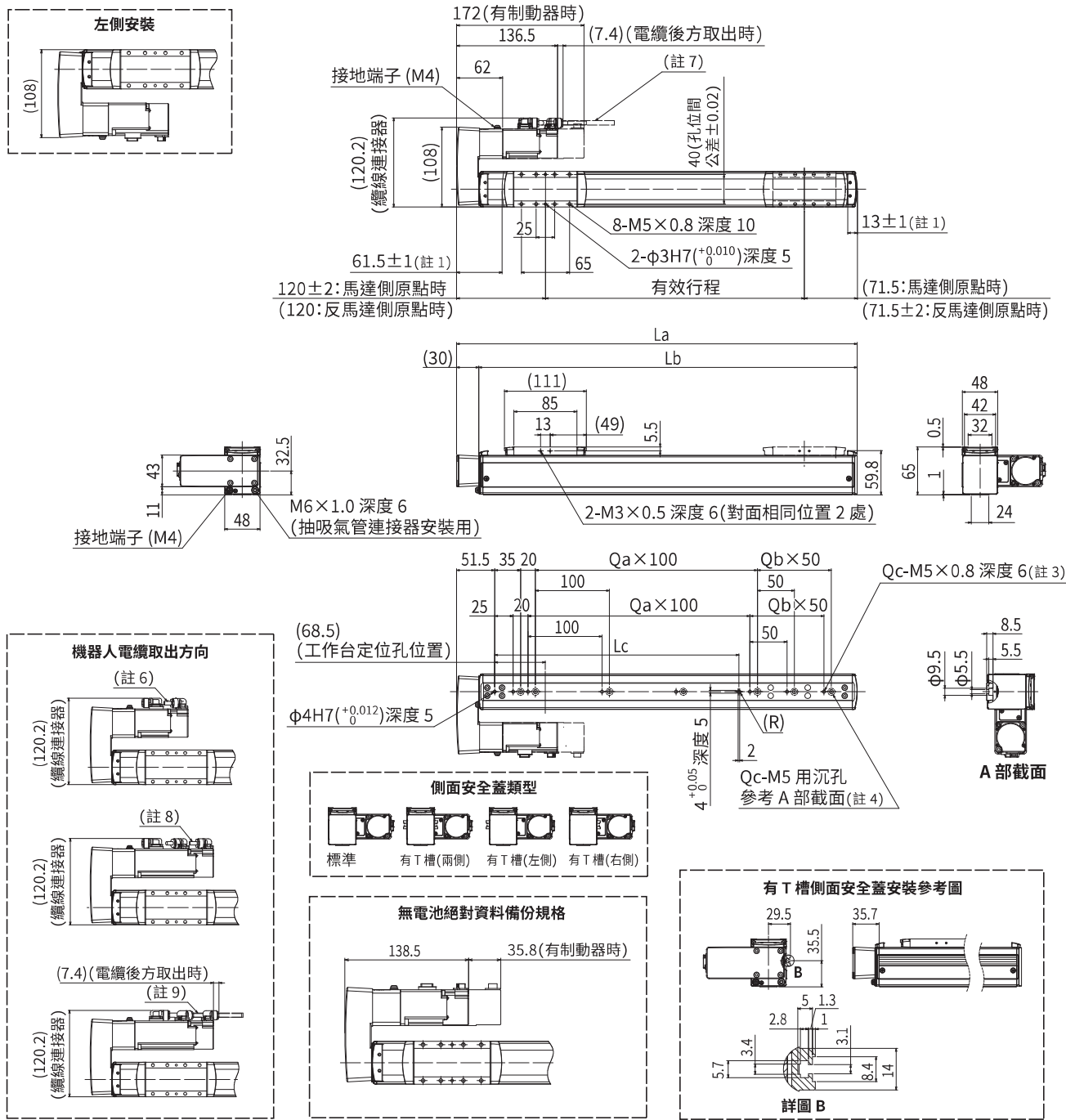
AGXS05L 直線型 (S)



- 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值重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	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	
主機重量 (kg) ^{註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)	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%	

AGXS05L 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. 形狀為轉折(R/L)時，不能選擇高加速減速規格。
 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	241.5	291.5	341.5	391.5	441.5	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
主機重量 (kg) ^{註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)	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