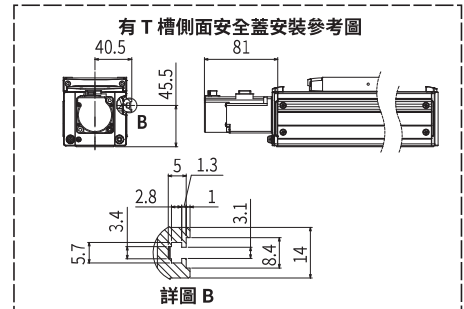
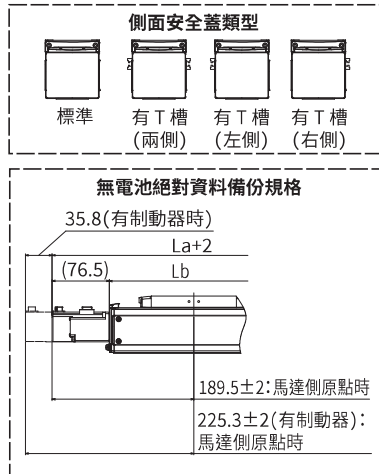
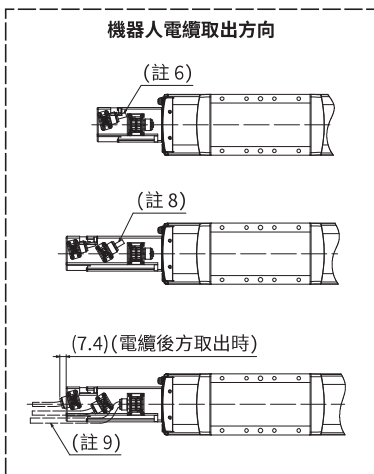
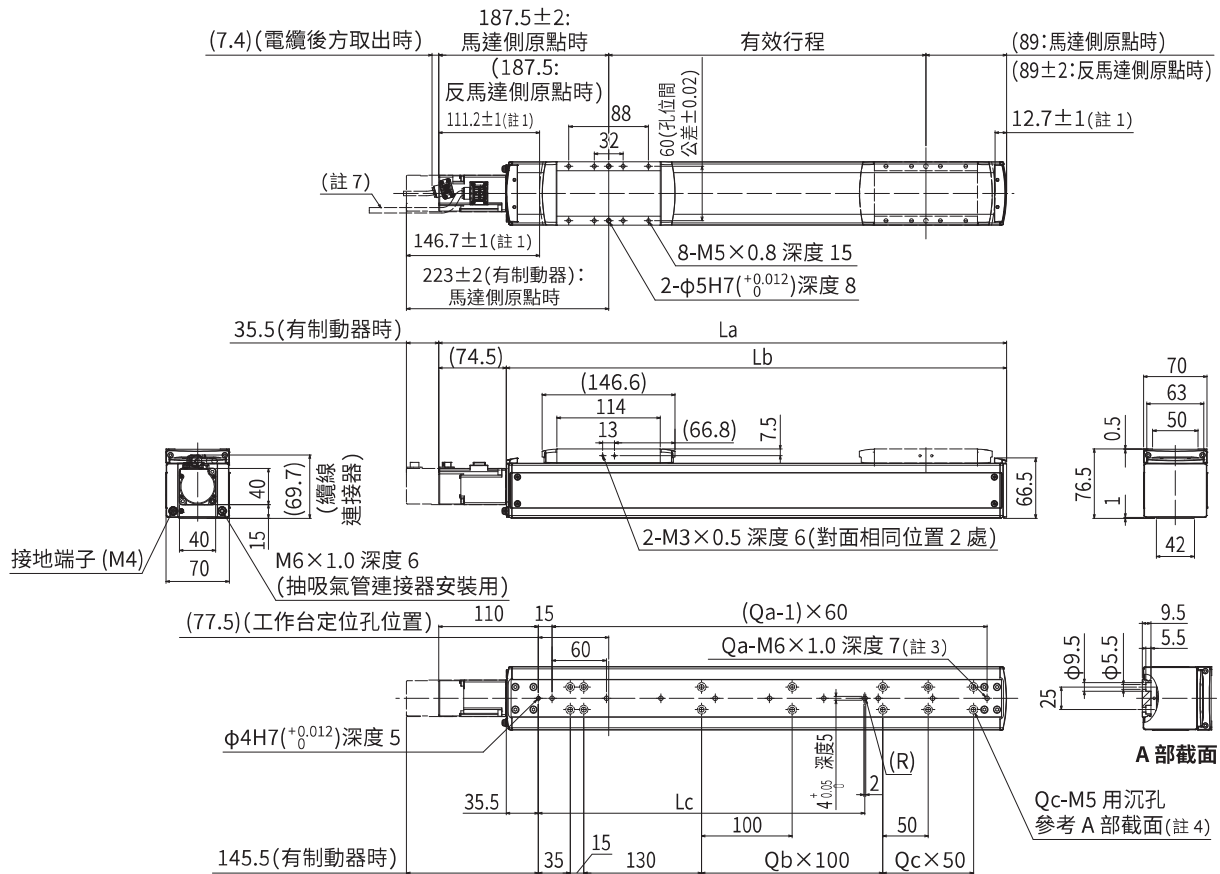


AGXS07 直線型 (S)



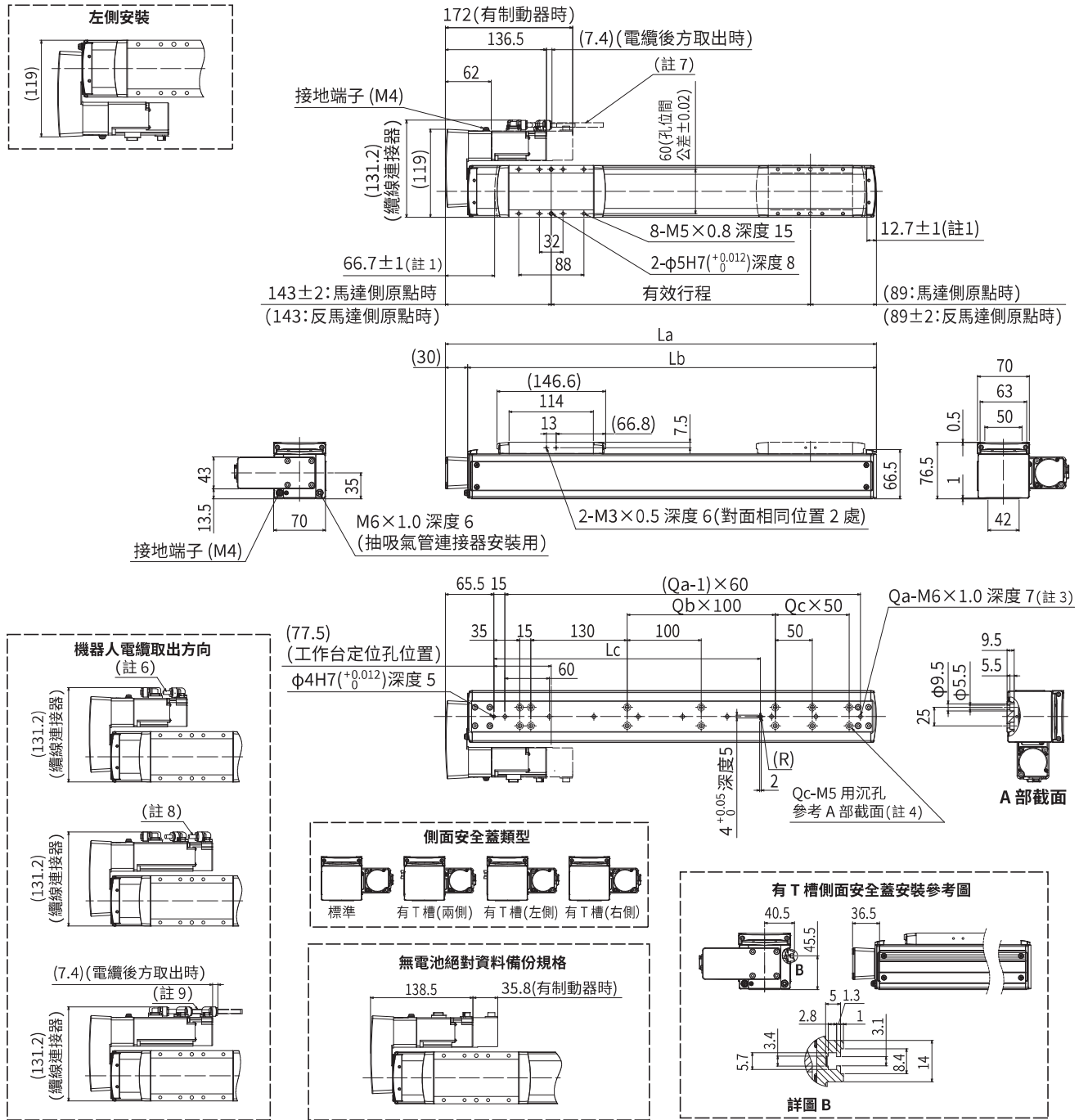
- 註1. 從兩端到機械限位器限停的位置。
- 註2. 變更原點復歸方向時，必須變更參數。(標準為馬達側原點)
- 註3. 用螺孔安裝主機時，請拆下固定螺絲進行固定。
- 註4. 用沉孔 (A 部截面) 安裝主機時，請從內側折下蓋子進行固定。應使用桿長為 15mm 以下的內六角螺絲 (M5×0.8)。
- 註5. 不含制動器的重量。有制動器時的重量，比主機重量表中所示的僅重 0.2kg。
- 註6. 機器人電纜前方取出時。
- 註7. 機器人電纜後方取出時。
- 註8. 機器人電纜 (有制動器) 前方取出時。
- 註9. 機器人電纜 (有制動器) 後方取出時。

- 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. 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	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		
主機重量 (kg) ¹⁾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)	導程 30											1800												
	導程 20											1200												
	導程 10											600												
	導程 5											300												
	速度設定											-												
												1530	1350	1170	990	900	810	720	630					
												1020	900	780	660	600	540	480	420					
												510	450	390	330	300	270	240	210					
												255	225	195	165	150	135	120	105					
												85%	75%	65%	55%	50%	45%	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
齒輪組
EP-01

AGXS07 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	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										
主機重量 (kg) ^{B5}	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)	導程 30																1800	1530	1350	1170	990	900	810	720	630							
	導程 20																1200								1020	900	780	660	600	540	480	420
	導程 10																600								510	450	390	330	300	270	240	210
	導程 5																300								255	225	195	165	150	135	120	105
	速度設定																-								85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%