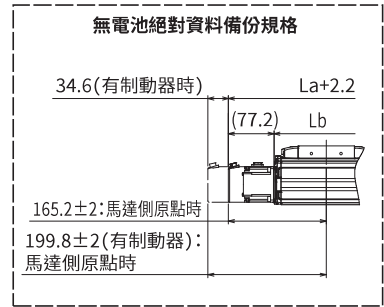
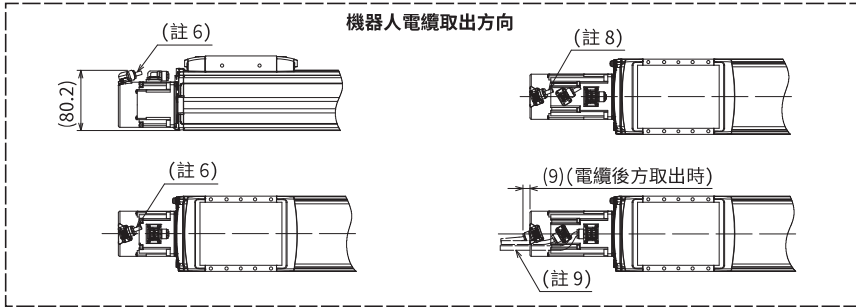
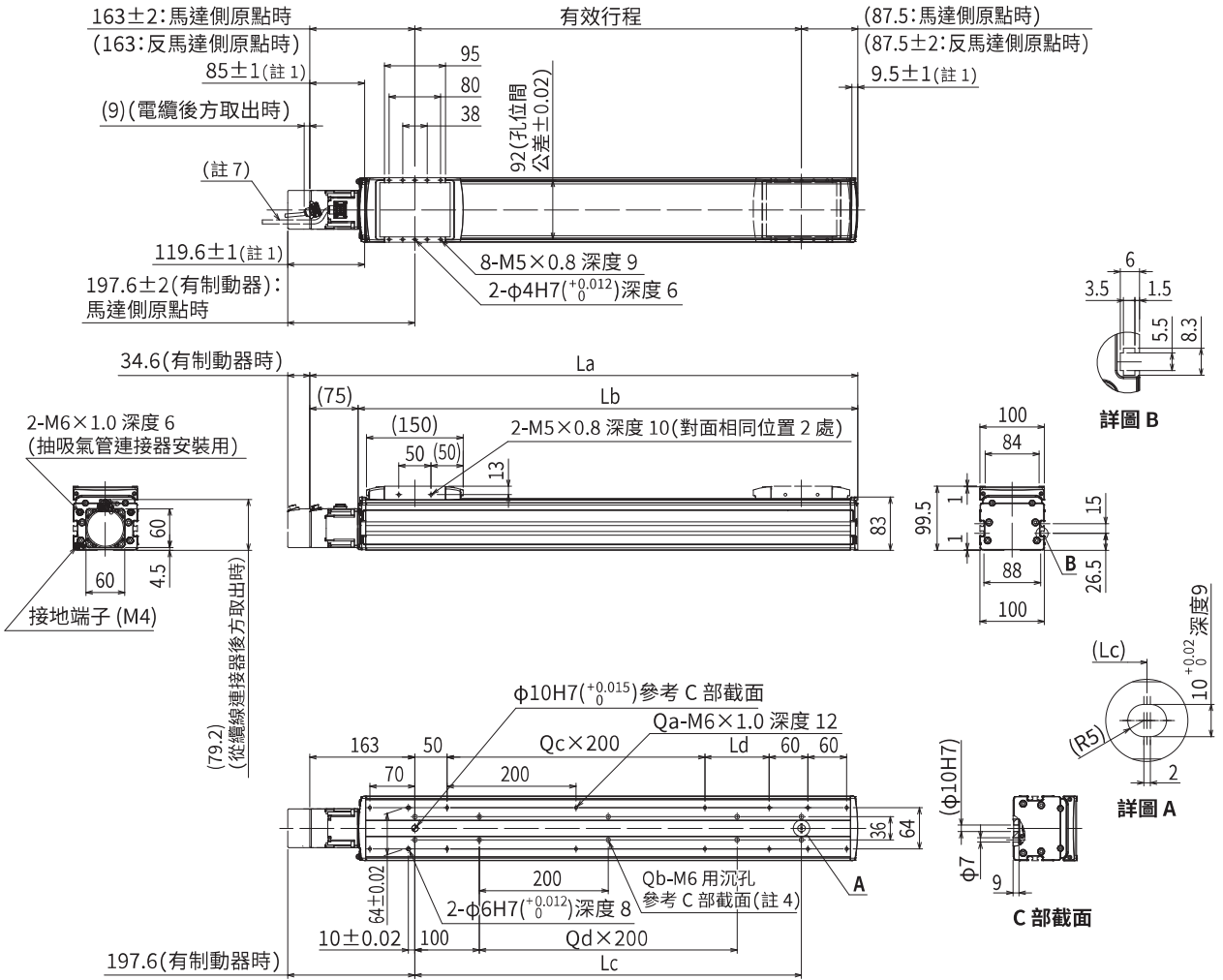


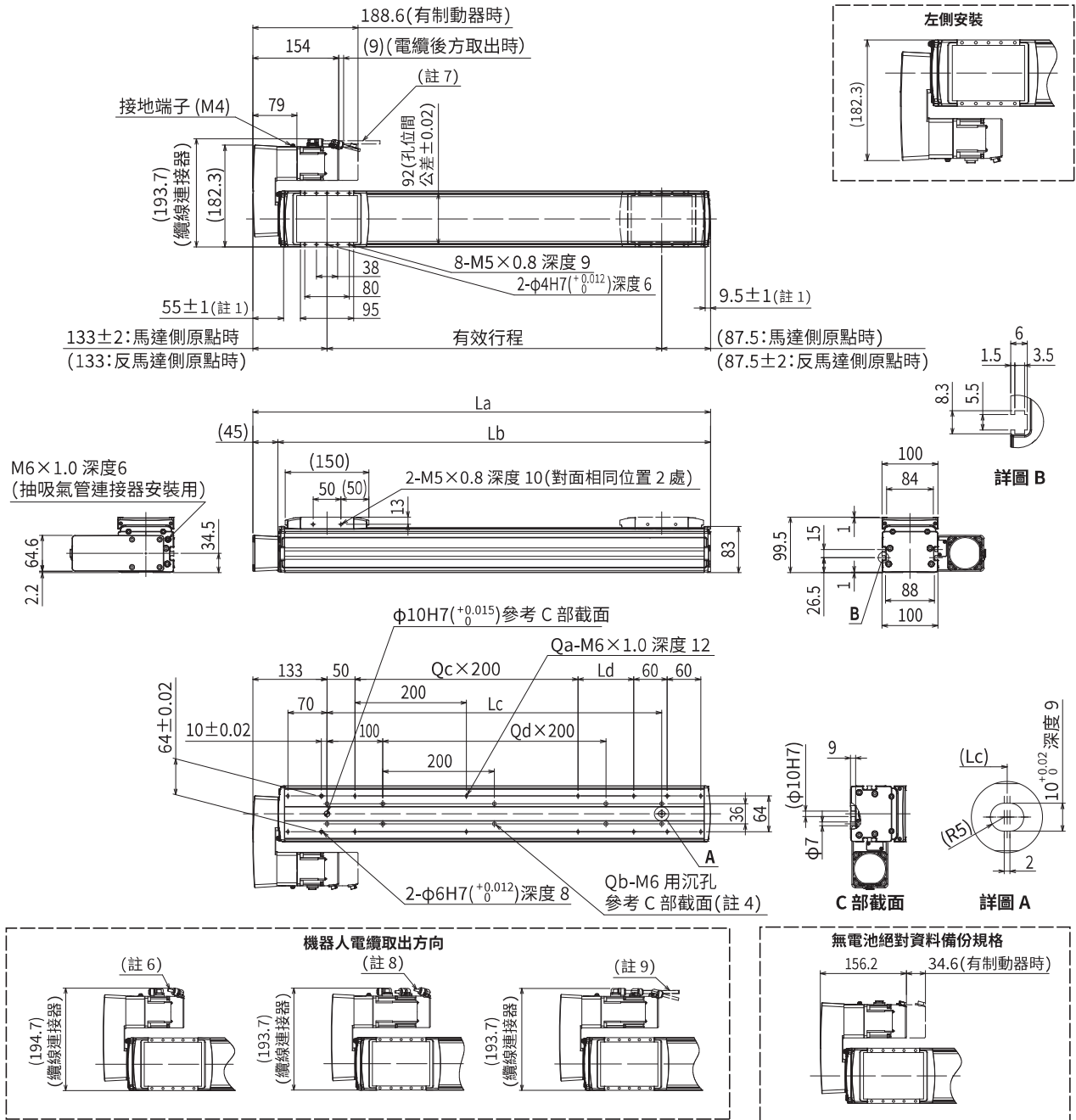
AGXS10 直線型 (S)



- 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. 用安裝沉孔 (C 部截面) 向主機安裝時，應使用桿長為 $\ll 20\text{mm}$ 以上 \gg 的內六角螺絲 $\times M6 \times 1.0$ 。
用安裝螺絲規格對主機安裝時，推薦使用桿長為 \ll 台架厚度 + 10mm 以下 \gg 的內六角螺絲 $\times M6 \times 1.0$ 。
- 註4. 用安裝沉孔 (C 部截面) 安裝主機時，請揭下貼紙後進行固定。
- 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價值 0.4kg。
- 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. 供油用噴嘴 (推薦) (詳情參閱 P.143)

有效行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250		
La	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5	650.5	700.5	750.5	800.5	850.5	900.5	950.5	1000.5	1050.5	1100.5	1150.5	1200.5	1250.5	1300.5	1350.5	1400.5	1450.5	1500.5		
Lb	275.5	325.5	375.5	425.5	475.5	525.5	575.5	625.5	675.5	725.5	775.5	825.5	875.5	925.5	975.5	1025.5	1075.5	1125.5	1175.5	1225.5	1275.5	1325.5	1375.5	1425.5		
Lc	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250		
Ld	0	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150		
Qa	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20		
Qb	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16		
Qc	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5		
Qd	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5		
主機重量 (kg) ^{B5}	5.4	5.9	6.4	6.9	7.4	7.9	8.4	8.9	9.4	9.9	10.4	10.9	11.4	11.9	12.4	12.9	13.4	13.9	14.4	14.9	15.4	15.9	16.4	16.9		
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													-												
				</																						

AGXS10 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. 用安裝沉孔(C部截面)向主機安裝時，應使用桿長為《<20mm 以上>》的內六角螺柱<M6×1.0>。
- 註4. 用安裝螺孔規格對主機安裝時，推薦使用桿長為《台架厚度+10mm 以下》的內六角螺柱<M6×1.0>。
- 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加重 0.4kg。
- 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. 形狀為轉折(R/L)時，不能選擇高加減速規格。
- 註12. 供油用噴嘴(推薦)(詳情參閱 P.143)

有效行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250						
La	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	1020.5	1070.5	1120.5	1170.5	1220.5	1270.5	1320.5	1370.5	1420.5	1470.5						
Lb	275.5	325.5	375.5	425.5	475.5	525.5	575.5	625.5	675.5	725.5	775.5	825.5	875.5	925.5	975.5	1025.5	1075.5	1125.5	1175.5	1225.5	1275.5	1325.5	1375.5	1425.5						
Lc	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250						
Ld	0	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150						
Qa	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20						
Qb	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16						
Qc	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5						
Qd	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5						
主機重量 (kg)^{註5}	6.6	7.1	7.6	8.1	8.6	9.1	9.6	10.1	10.6	11.1	11.6	12.1	12.6	13.1	13.6	14.1	14.6	15.1	15.6	16.1	16.6	17.1	17.6	18.1						
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	540	450							
														1020	900	780	660	600	540	480	420	360	300							
														510	450	390	330	300	270	240	210	180	150							
														255	225	195	165	150	135	120	105	90	75							
														85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	25%							

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 / EP-01