

AGXS12

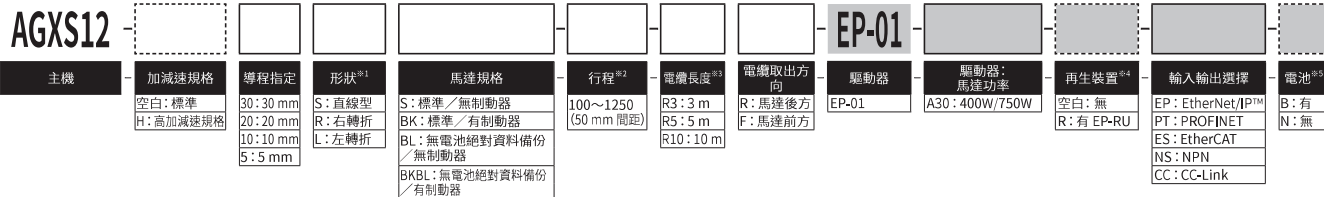
Advanced 機型

● 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 100~650 (50 mm 間距)。
- ※3. 機器人電纜為耐彎曲電纜。

- ※4. 垂直/水平使用的行程為 400mm 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	400 W			
重複定位精度 ^{※1}	±0.005 mm			
減速機構	研磨滾珠螺桿φ15 (C5 級)			
行程	100 mm~1250 mm (50 mm 間距)			
最高速度 ^{※2}	1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
滾珠螺桿導程	30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬運荷重	水平 35 kg	50 kg	95 kg	115 kg
	垂直 8 kg	15 kg	25 kg	45 kg
額定推力	225 N	339 N	678 N	1360 N
主機最大截面外形	W 125 mm × H 101 mm			
全長	直線型 ST + 302.5 mm			
	轉折 ST + 256.5 mm			
潔淨度 ^{※3}	相當於 ISO CLASS 3 (ISO14644-1)			
吸氣量空氣 ^{※4}	30 Nℓ/min~90 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 700mm 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, 潔淨度是指於 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.126。

允許突出量[※]

AGXS12-30 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				
10kg	1796	1074	637	10kg	631	1009	1720	3kg	2642	2642
20kg	1300	531	332	20kg	316	466	1171	6kg	1289	1289
35kg	1341	334	227	35kg	197	269	1130	8kg	951	951

AGXS12-20 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				
15kg	2231	904	613	15kg	591	839	2141	5kg	2424	2424
30kg	1290	428	293	30kg	260	363	1167	10kg	1207	1207
50kg	882	237	164	50kg	126	172	710	15kg	803	803

AGXS12-10 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				
30kg	3109	607	456	30kg	413	542	2978	10kg	1862	1862
50kg	2421	345	260	50kg	215	280	2208	15kg	1221	1221
80kg	2417	198	150	80kg	103	133	1927	25kg	708	708
95kg	2559	159	121	95kg	73	95	1830			

AGXS12-5 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				
30kg	11079	653	504	30kg	456	588	10692	15kg	1332	1332
50kg	7434	373	288	50kg	239	308	6935	30kg	634	634
80kg	5458	215	166	80kg	117	150	4713	45kg	402	402
115kg	4364	136	105	115kg	55	71	3221			

- ※ 導軌壽命 10,000 km 時, 滑座上面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

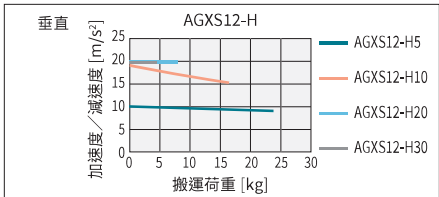
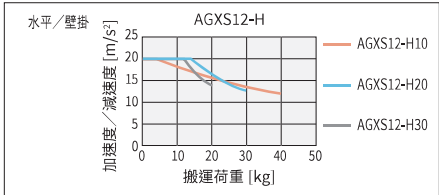
行程	100 mm~650 mm (50 mm 間距)			
滾珠螺桿導程	30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬運荷重	20 kg	30 kg	40 kg	-
最大加速度	水平 19.62 m/s ² (2 G)	19.62 m/s ² (2 G)	19.62 m/s ² (2 G)	-
最大可搬運荷重	4 kg	8 kg	16 kg	24 kg
最大加速度	垂直 19.62 m/s ² (2 G)	19.62 m/s ² (2 G)	19.62 m/s ² (2 G)	9.85 m/s ² (1 G)

允許突出量[※]

AGXS12-H30 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				
5kg	1216	1297	669	5kg	648	1224	1183	2kg	1984	1984
12kg	461	506	252	12kg	226	436	427	4kg	960	960
20kg	316	280	147	20kg	117	213	266			
AGXS12-H20 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				
10kg	999	807	489	10kg	458	740	966	3kg	2031	2031
20kg	521	378	231	20kg	196	311	479	5kg	1193	1193
30kg	382	234	146	30kg	109	168	325	8kg	722	722

AGXS12-H5 垂直使用時 (單位: mm)	A	B	C
	8kg	1487	1487
	16kg	712	712
	24kg	454	454

搬運荷重-加速度/減速度圖表 (參考基準)



AGXS12-H10 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				
15kg	1668	737	535	15kg	491	672	1628	5kg	2071	2071
25kg	1060	423	308	25kg	263	358	1012	10kg	1011	1011
40kg	709	246	180	40kg	134	181	644	16kg	612	612

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

高加減速時的有效行程和最高速度

有效行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
	導程 30											1800
最高速度 (mm/sec)	導程 20											1200
	導程 10											600
	導程 5											300

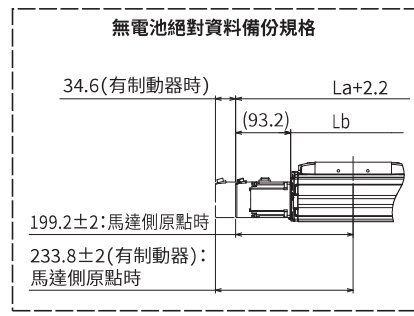
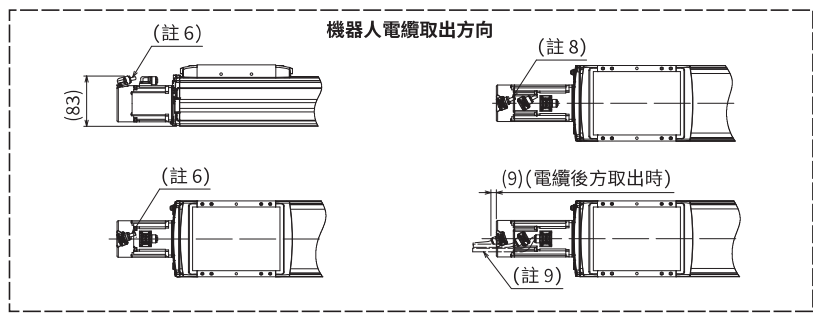
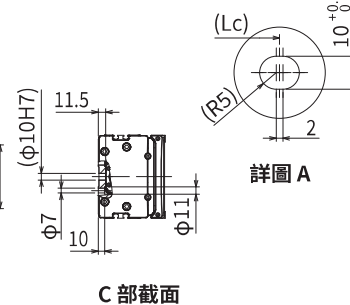
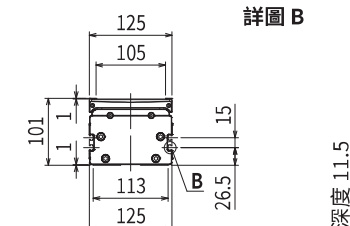
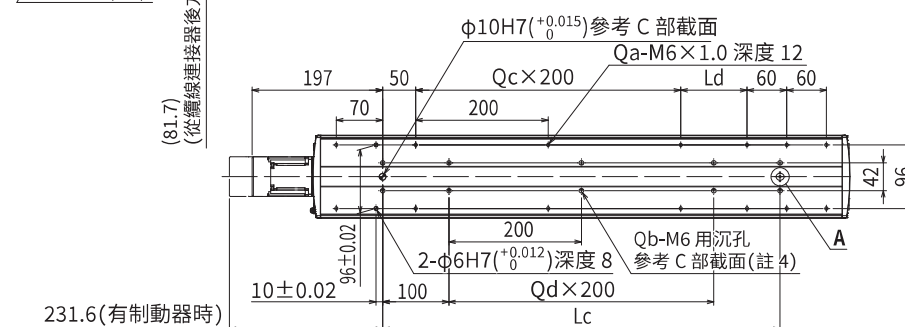
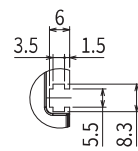
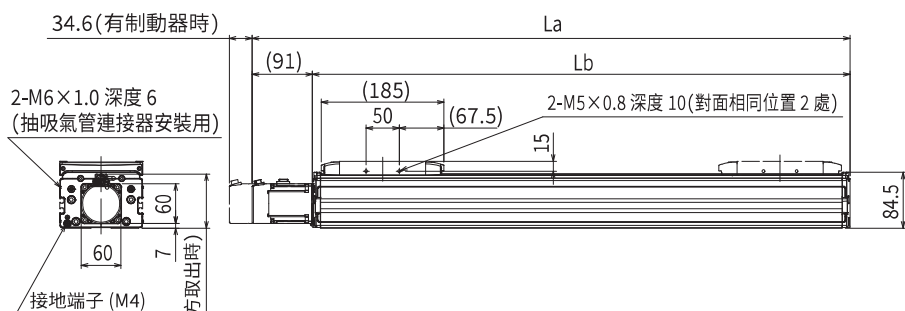
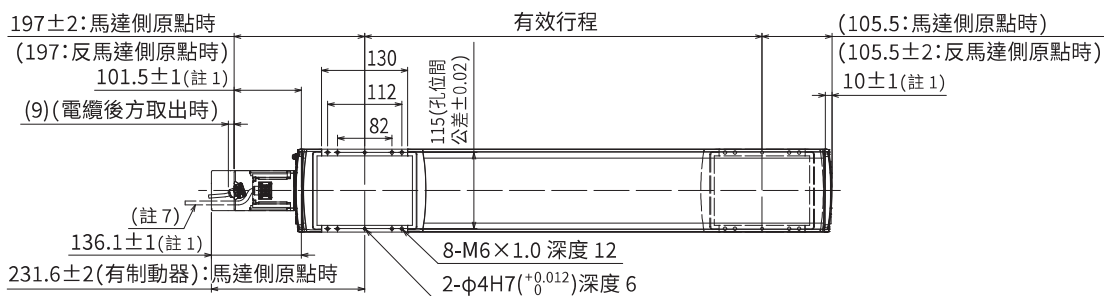
- ※ 使用高加減速規格時, 不能使用轉折規格。
- ※ 高加減速規格請在 100~650 (50 mm 間距) 之間使用。
- ※ 沒有設定危險速度。在可選行程下可設定為最高速度。
- ※ 移動距離短時, 受動作條件的影響, 有時可能無法達到最高速度。
- ※ 使用高加減速規格時, 需要考慮動作負載和馬達負載率。(參照 P.93)
- ※ 加速度/減速度請參閱 P.128。

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。

AGXS12 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 <<20mm 以上>> 的內六角螺絲 <M6 × 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僅重 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. 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	402.5	452.5	502.5	552.5	602.5	652.5	702.5	752.5	802.5	852.5	902.5	952.5	1002.5	1052.5	1102.5	1152.5	1202.5	1252.5	1302.5	1352.5	1402.5	1452.5	1502.5	1552.5			
Lb	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	1011.5	1061.5	1111.5	1161.5	1211.5	1261.5	1311.5	1361.5	1411.5	1461.5			
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}	7.6	8.2	8.9	9.6	10.2	10.9	11.6	12.3	12.9	13.6	14.3	15.0	15.6	16.3	17.0	17.6	18.3	19.0	19.7	20.3	21.0	21.7	22.4	23.0			
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%					

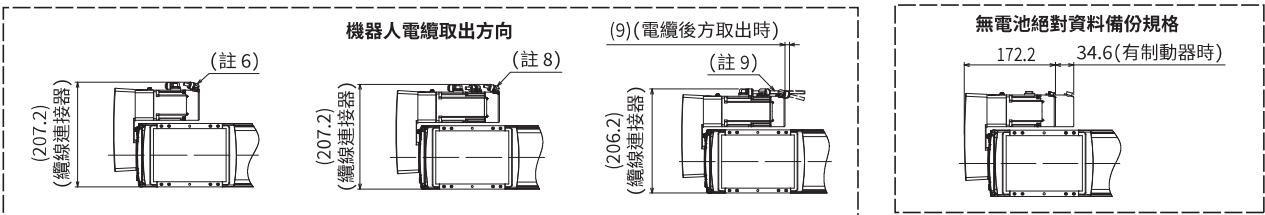
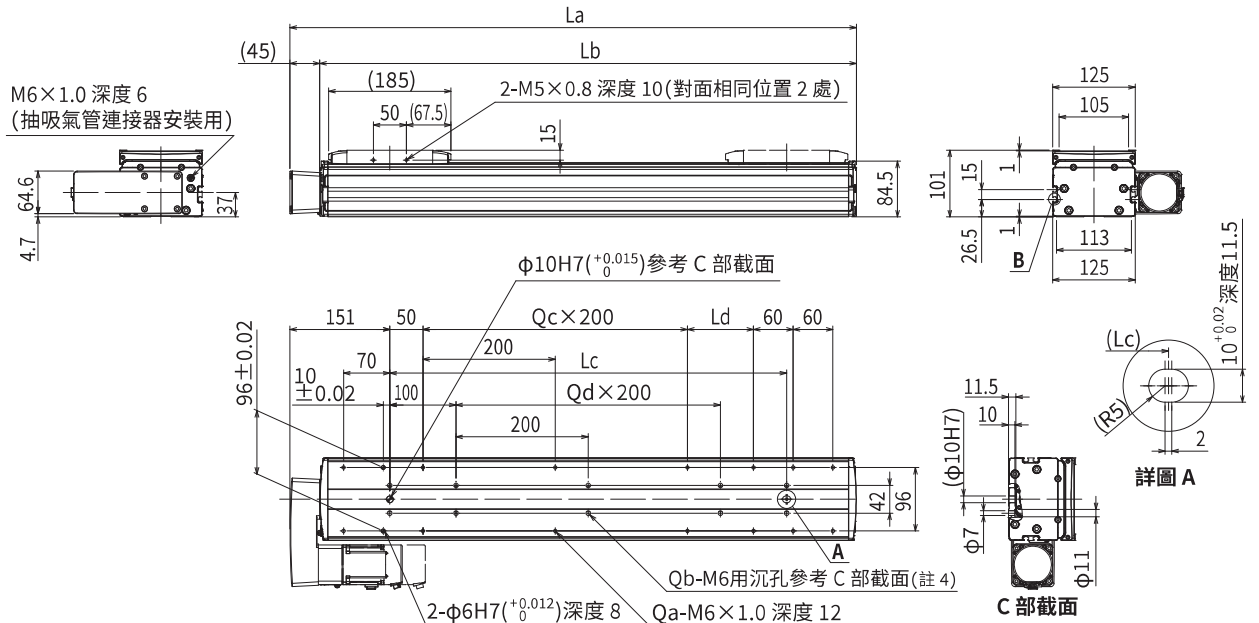
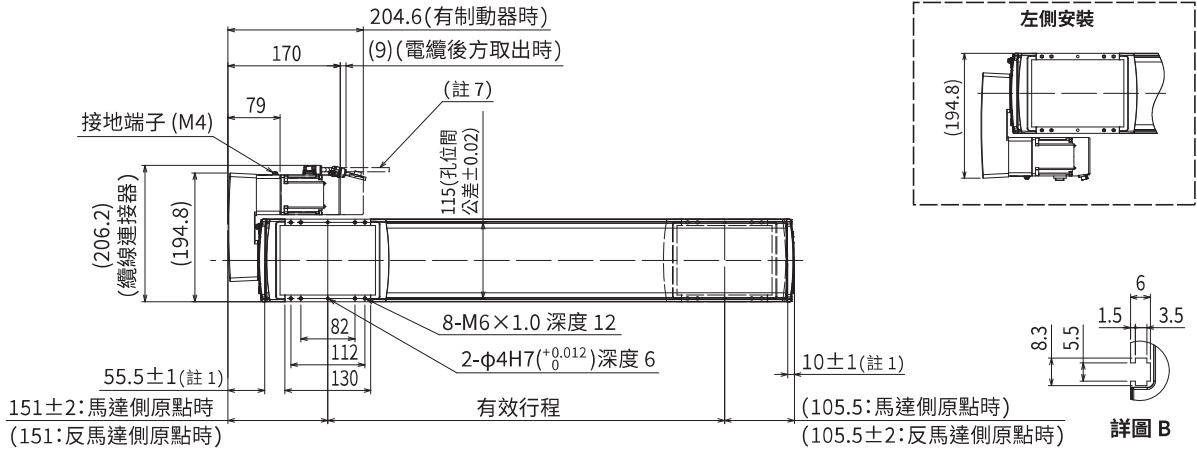
特色

- 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
制動器 EP-01

AGXS12 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》的內六角螺絲 <M6 × 1.0>。
用安裝螺絲規格對主機安裝時，推薦使用桿長為《台架厚度 + 10mm 以下》的內六角螺絲 <M6 × 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自重 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	356.5	406.5	456.5	506.5	556.5	606.5	656.5	706.5	756.5	806.5	856.5	906.5	956.5	1006.5	1056.5	1106.5	1156.5	1206.5	1256.5	1306.5	1356.5	1406.5	1456.5	1506.5	
Lb	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	1011.5	1061.5	1111.5	1161.5	1211.5	1261.5	1311.5	1361.5	1411.5	1461.5	
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	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	
Qa	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	16	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	16	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}	8.8	9.4	10.1	10.8	11.4	12.1	12.8	13.5	14.1	14.8	15.5	16.2	16.8	17.5	18.2	18.8	19.5	20.2	20.9	21.5	22.2	22.9	23.6	24.2	
最高速度 (mm/sec)	導程 30	1800											1530	1350	1170	990	900	810	720	630	540	450	360	300	
	導程 20	1200											1020	900	780	660	600	540	480	420	360	300	240	180	150
	導程 10	600											510	450	390	330	300	270	240	210	180	150	120	90	75
	導程 5	300											255	225	195	165	150	135	120	105	90	75	60	45	30
	速度設定	-											85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	25%	20%	15%	10%