AGXS05

Advanced机型 ●单轴机器人
●滑块型

订购型号

AGXS05 - [ ] [ ] [ ] [ ] - [ ] [ ] - [ ] [ ] - EP-01 - [ ] [ ] - [ ]

主机	加减速规格	导程指定	形状※1	马达规格	侧面安全盖	行程※2	电缆长度※3	电缆取出方向	定位器	驱动器：马达功率	输入输出选择	电池※4
	空白:标准 H:高加减速规格	20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm	S:直线型 R:右弯折 L:左弯折	S:标准/无制动器 BK:标准/带制动器 BL:无电池绝对数据备份/无制动器 BKBL:无电池绝对数据备份/带制动器	空白:标准 W:有T槽(两侧) R:有T槽(右侧) L:有T槽(左侧)	50～800 (50 mm间距)	R3:3 m R5:5 m R10:10 m	R:马达后方 F:马达前方	EP-01	A10:200W以下	EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET ES:EtherCAT NS:NPN CC:CC-Link	B:有 N:无

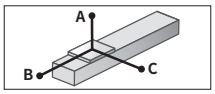
※1.形状为弯折(R、L)时，不能选择高加减速规格。
※2.高加减速规格为50~550(50 mm间距)。
※3.机器人电缆为耐弯曲电缆。
※4.马达规格为标准(S、BK)规格时，需要选择有无电池。
※ 变更原点复归方向时，可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)

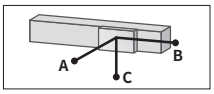
基本规格

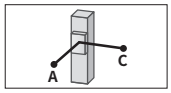
马达输出 AC		50 W		
重复定位精度※1		±0.005 mm		
减速机构		研磨滚珠丝杆φ12(C5级)		
行程		50 mm~800 mm(50 mm间距)		
最高速度※2		1333 mm/sec	666 mm/sec	333 mm/sec
滚珠丝杆导程		20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬运重量	水平	5 kg	8 kg	13 kg
	垂直	2 kg	4 kg	8 kg
额定推力		41 N	69 N	138 N
主机最大截面外形		W 48 mm × H 65 mm		
全长	直线型	ST + 195 mm		
	弯折	ST + 161.5 mm		
洁净度※3		相当于ISO CLASS 3(ISO14644-1)		
抽吸量空气※4		30 Nℓ/min~100 Nℓ/min		
位置检测器		绝对编码器 无电池绝对编码器		
分辨率		23位		
使用环境温度、湿度		0~40 °C , 35~80 %RH(无结露)		

※1.单方向的重复定位精度
※2.移动距离短时，受动作条件的影响，有时可能无法达到最高速度。有效行程超过600mm时，根据动作区域不同，可能会出现滚珠丝杆共振的情况。(危险速度)
此时请参考表中所示的最高速度，对速度进行下调。
※3.在洁净环境下使用时，请安装抽吸气路连接器后使用。另外，洁净度是指在1000 mm/sec以下使用时的洁净度。
※4.必要抽吸量因使用条件、使用环境而异。
※ 加速度/减速度请参阅P.115。

允许突出量※







AGXS05-20

水平使用时 (单位:mm)

	A	B	C
2kg	898	269	350
5kg	583	112	159

壁面安装使用时 (单位:mm)

	A	B	C
2kg	323	234	809
5kg	119	76	427

垂直使用时 (单位:mm)

	A	C
1kg	452	452
2kg	217	217

AGXS05-10

水平使用时 (单位:mm)

	A	B	C
2kg	2505	382	625
5kg	1366	149	246
8kg	1036	90	150

壁面安装使用时 (单位:mm)

	A	B	C
2kg	585	346	2386
5kg	195	113	1164
8kg	95	54	745

垂直使用时 (单位:mm)

	A	C
1kg	732	732
2kg	351	351
4kg	160	160

AGXS05-5

水平使用时 (单位:mm)

	A	B	C
3kg	4604	281	497
8kg	2197	101	179
13kg	1593	59	105

壁面安装使用时 (单位:mm)

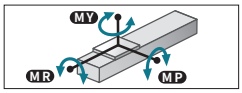
	A	B	C
3kg	439	245	4371
8kg	117	65	1812
13kg	42	24	1000

垂直使用时 (单位:mm)

	A	C
4kg	183	183
6kg	111	111
8kg	75	75

※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。
※ 计算寿命时的行程为600 mm。

容许静态力矩



(单位:N·m)

MY	MP	MR
24	27	23

适用控制器

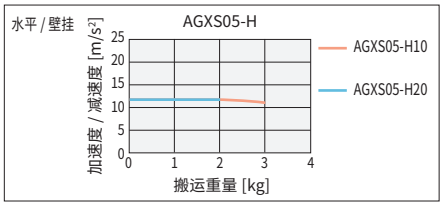
控制器	运行方法
EP-01	点位跟踪/ 远程命令

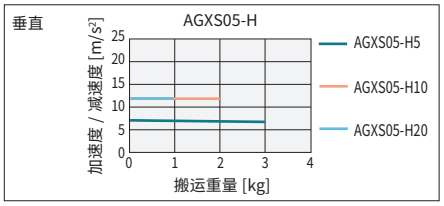
在高加减速下使用时(高加减速规格)

基本规格

行程		50 mm~550 mm(50 mm间距)		
滚珠丝杆导程		20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬运重量	水平	2 kg	3 kg	—
最大加速度	水平	11.77 m/s² (1.2 G)	11.77 m/s² (1.2 G)	—
最大可搬运重量	垂直	1 kg	2 kg	3 kg
最大加速度	垂直	11.77 m/s² (1.2 G)	11.77 m/s² (1.2 G)	7.17 m/s² (0.7 G)

搬运重量－加速度/减速度图表(参考基准)





允许突出量※

AGXS05-H20

水平使用时 (单位:mm)

	A	B	C
1kg	498	324	323
2kg	230	157	150

壁面安装使用时 (单位:mm)

	A	B	C
1kg	297	288	468
2kg	123	120	199

垂直使用时 (单位:mm)

	A	C
1kg	223	223

AGXS05-H5

垂直使用时 (单位:mm)

	A	C
1kg	478	478
3kg	138	138

AGXS05-H10

水平使用时 (单位:mm)

	A	B	C
1kg	1159	460	645
3kg	381	148	206

壁面安装使用时 (单位:mm)

	A	B	C
1kg	606	424	1129
3kg	163	112	346

垂直使用时 (单位:mm)

	A	C
1kg	396	396
2kg	182	182

※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。
※ 计算寿命时的行程为550 mm。

高加减速时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)	导程20	1333										
	导程10	666										
	导程5	333										

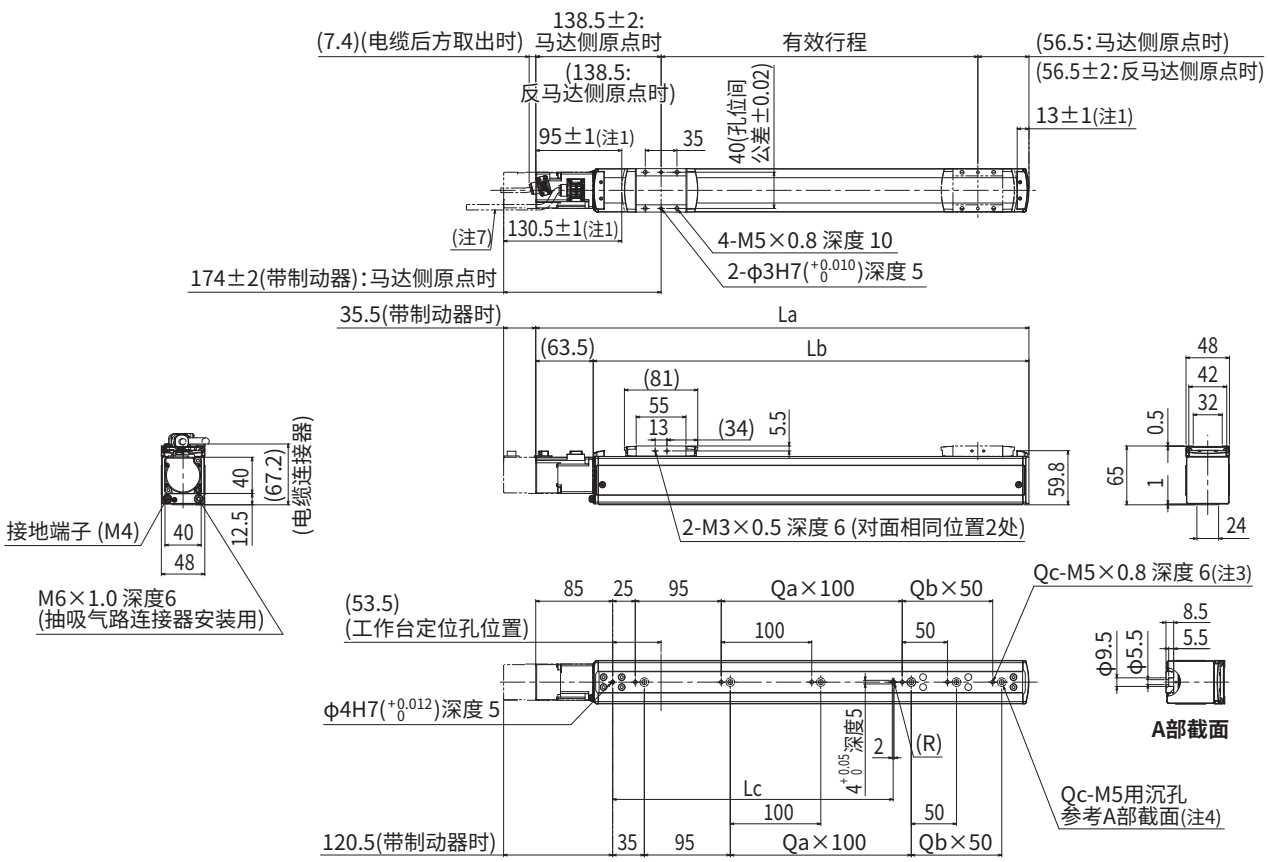
※ 使用高加减速规格时，不能使用弯折规格。
※ 高加减速规格请在50~550(50 mm间距)之间使用。
※ 没有设定危险速度。在可选行程下可以设定为最高速度。
移动距离短时，受动作条件的影响，有时可能无法达到最高速度。
※ 使用高加减速规格时，需要考虑动作负载和马达负载率。(参照P.93)
※ 加速度/减速度请参阅P.116。

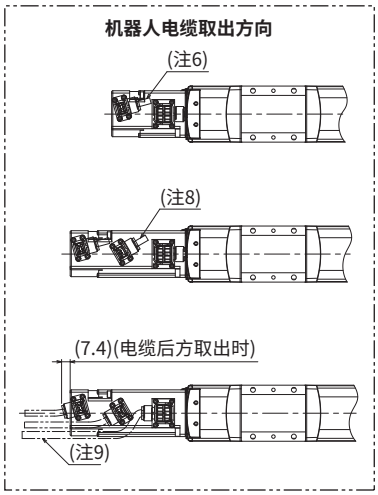
由此确认

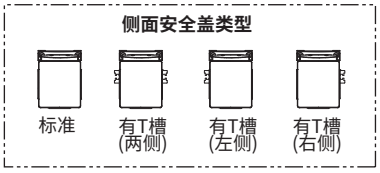
▶在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。详情请确认P.12。

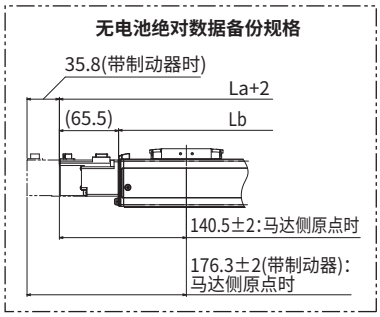
适用控制器 EP-01▶146

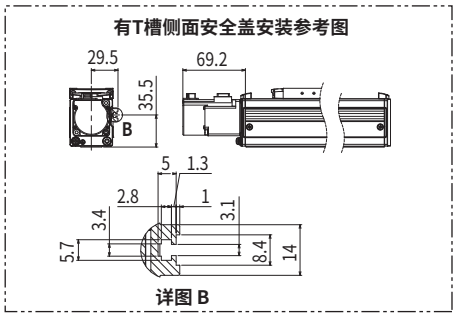
AGXS05　直线型 (S)









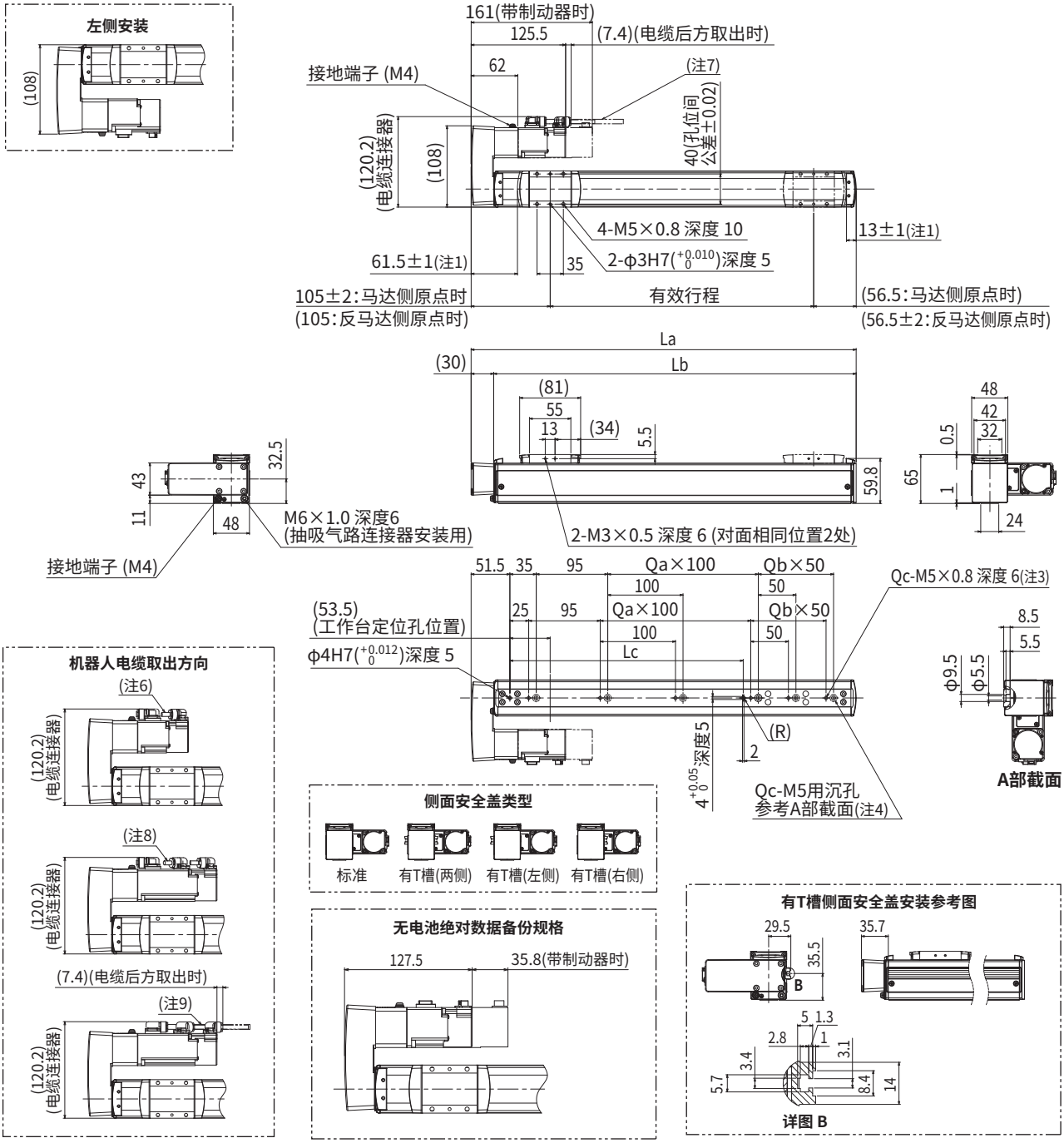


注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. 变更原点复归方向时,可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)
注3. 用螺孔安装主机时,请拆下固定螺钉进行固定。
注4. 用沉孔(A部截面)安装主机时,请从内侧拆下盖子进行固定。
应使用杆长为15mm以下的内六角螺栓(M5×0.8)。
注5. 不含制动器的重量。带制动器时的重量比主机重量表中所示值重0.2kg。
注6. 机器人电缆前方取出时。
注7. 机器人电缆后方取出时。
注8. 机器人电缆(带制动器)前方取出时。
注9. 机器人电缆(带制动器)后方取出时。
注10. 固定机器人电缆的最小弯曲半径为R30。用作耐弯曲电缆时,最小弯曲半径应在R50以上。
注11. 有T槽侧面安全盖用于安装传感器。
注12. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅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
主机重量(kg)注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)	导程20	1333												1066	933	800	666
	导程10	666												532	466	400	333
	导程5	333												266	233	200	166
	速度设定	—												80%	70%	60%	50%

适用控制器 EP-01 ▶ 146

AGXS05　弯折 (R/L)



注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. 变更原点复归方向时，可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)
注3. 用螺孔安装主机时，请拆下固定螺钉进行固定。
注4. 用沉孔(A部截面)安装主机时，请从内侧拆下盖子进行固定。
应使用杆长为15mm以下的内六角螺栓(M5×0.8)。
注5. 不含制动器的重量。带制动器时的重量比主机重量表中所示值重0.2kg。
注6. 机器人电缆前方取出时。
注7. 机器人电缆后方取出时。
注8. 机器人电缆(带制动器)前方取出时。
注9. 机器人电缆(带制动器)后方取出时。
注10. 固定机器人电缆的最小弯曲半径为R30。用作耐弯曲电缆时，最小弯曲半径应在R50以上。
注11. 有T槽侧面安全盖用于安装传感器。
注12. 形状为弯折(R、L)时，不能选择高加减速规格。
注13. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅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
主机重量(kg)注5		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)	导程20	1333												1066	933	800	666
	导程10	666												532	466	400	333
	导程5	333												266	233	200	166
	速度设定	—												80%	70%	60%	50%

适用控制器 EP-01▶146