Robonity
Series

产品系列

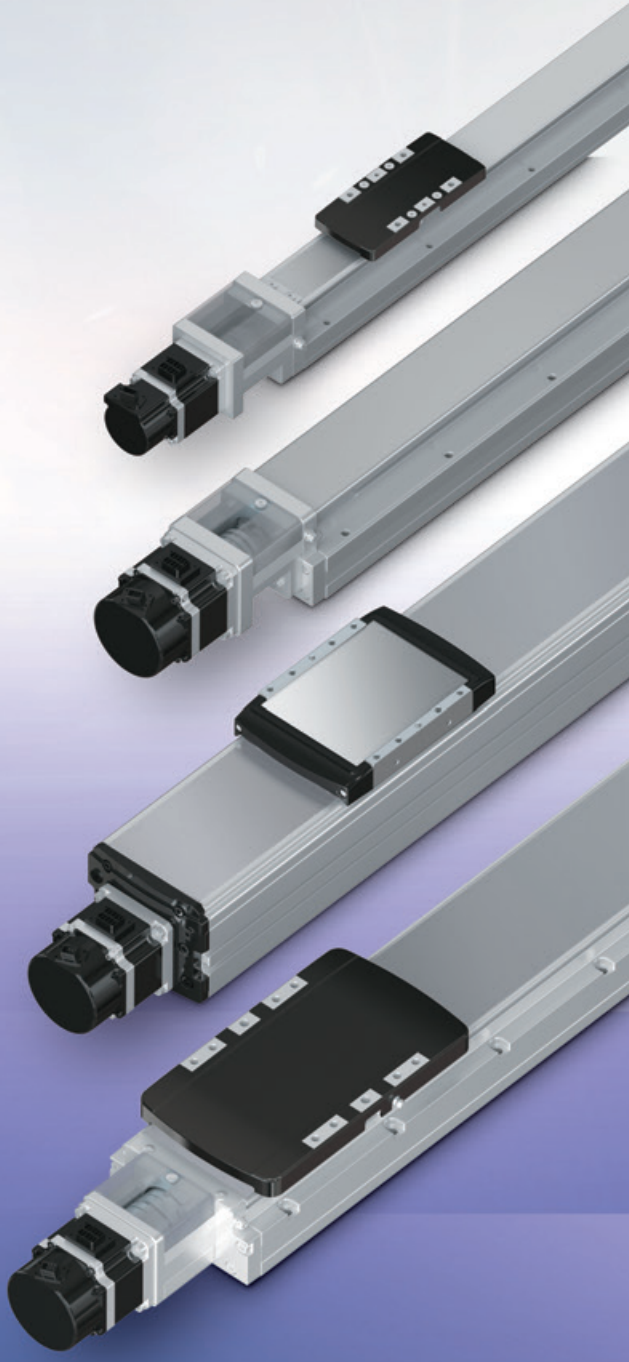
无马达单轴执行器

LBAS | LGXS | LBAR

单轴机器人

ABAS | AGXS | ABAR

可选择马达有无两种类型。
导程类型丰富，可选择符合需求的规格。



符合担负生命的运输设备厂商“YAMAHA”的严格评估标准。
为了能放心地长期使用，采用了以长久使用为前提的产品设计。

直观 / 可靠 / 低价
Robonity series

单轴机器人

单轴机器人“Robonity 系列”在继承原有 YAMAHA 单轴机器人的高可靠性的同时实现了低价格化，是价格更合适的单轴机器人。

无马达执行器

低价提供无马达单轴执行器，从定位到搬运，用途广泛。导程长度和行程类型丰富，可立即找到符合需求的规格。

滑块型

Basic 机型 [P.64]

导轨与框架一体化。以紧凑的体型实现高力矩刚性

ABAS

ABAS04
ABAS05
ABAS08
ABAS12

LBAS

LBAS04
LBAS05
LBAS08
LBAS12

Advanced 机型 [P.65]

标配研磨滚珠丝杆。高可靠性和耐久性的高精度机型

AGXS

AGXS05
AGXS05L
AGXS07
AGXS10
AGXS12
AGXS16
AGXS20

LGXS

LGXS05
LGXS05L
LGXS07
LGXS10
LGXS12
LGXS16
LGXS20

拉杆型 [P.66]

继承滑块型的高刚性结构。支持最长 800mm 的长行程

ABAR

ABAR04
ABAR05
ABAR08

LBAR

LBAR04
LBAR05
LBAR08

机器人定位器

EP-01 系列

EP-01-A10

EP-01-A30

- 并行 I/O 与工业用 Ethernet 为相同价格
- 电池绝对数据备份功能
- 免费提供配套辅助软件
- 业内优质的小型化

滑 块 型

Basic 机型

无马达单轴执行器 LBAS

单轴机器人 ABAS

最大可搬运重量 ~115kg
最高速度 300~1,800mm/sec
行程 50~1,250mm

高刚性 | 小巧 | 低成本

POINT 1

小巧且具有高刚性

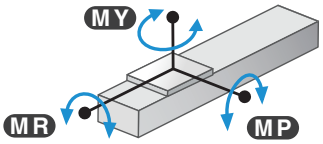
与以往产品相比体积更小，刚性更高。

	以往产品 T6L	LBAS05/ABAS05
MY	35	59
MP	40	63
MR	50	103

(N·m)

	以往产品 T9H	LBAS08/ABAS08
MY	86	221
MP	133	309
MR	117	343

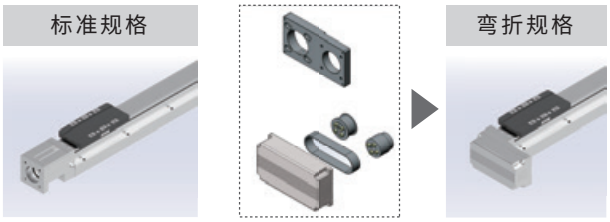
(N·m)



POINT 2

马达弯折规格可缩短全长

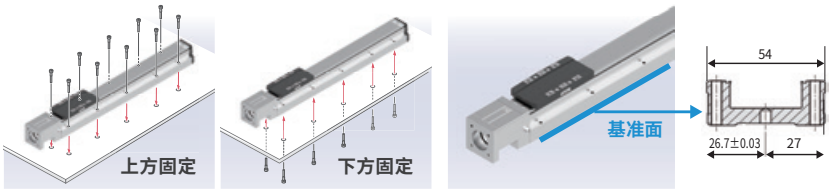
还可选择马达弯折规格，设计灵活度更大。



POINT 3

成本低但易用性高

主体侧面设有基准面，底面设有定位孔，可减少设计和组装工时。

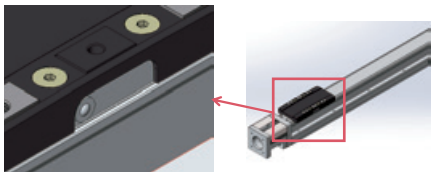


无需拆卸外观部件，从上方、下方均可安装！

POINT 4

维护简单

可轻松进行打开罩盖等往往较为繁琐的供油作业。

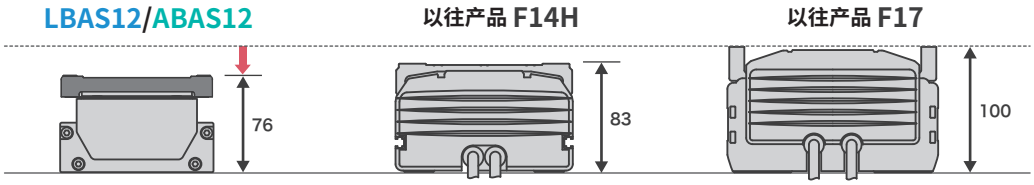


滑块侧面有注油嘴

POINT 5

适用于直交机器人的 X 轴！备有薄型“LBAS12/ABAS12”

采用薄型结构，实现了低重心化，因此适用于直交机器人的 X 轴。降低了总高，有助于缩小设备尺寸。



同一框架宽度可同时对应200W、400W马达，因此适用于多种场合。

Advanced 机型

无马达单轴执行器
LGXS

单轴机器人
AGXS

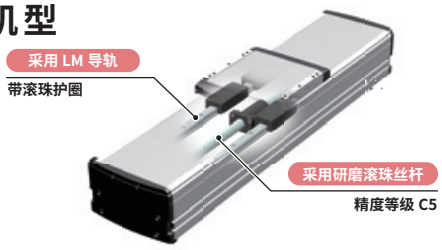
最大可搬运重量	~160kg
最高速度	300~2,400mm/sec
行程	50~1,450mm

高精度 精度等级 C5 | **高耐久性** | **标准支持洁净型规格**

POINT 1

具备高精度的高品质机型

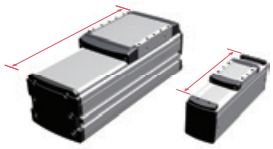
· 采用研磨滚珠丝杆
  滚珠丝杆精度：精度等级 C5
· 重复定位精度：±5μm



POINT 2

相对于有效行程的全长为业内较短等级

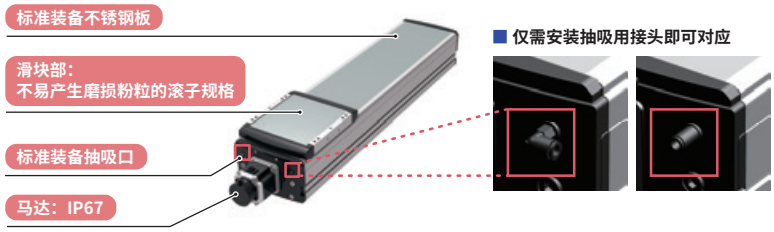
业内较短级别的全长有助于缩小设备尺寸。



POINT 3

适用于多种场合

主体顶面采用防尘不锈钢板。
通过安装配管接头进行抽吸，可在洁净环境下使用。
此外，通过吹洗，可防止异物混入。
也可在不安装接头的状态下直接使用。



1台标准品可用于多种用途。

POINT 4

追加高加减速机型系列

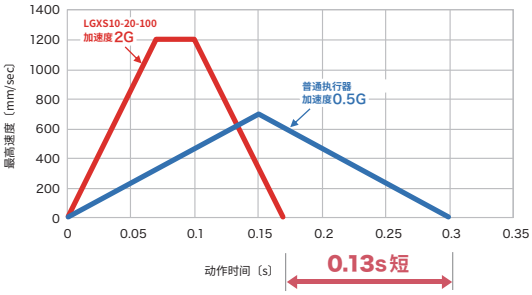
随着近期改善意识的提升，产品制造现场提出了许多的要求。
“为进一步提高生产效率，需要速度更快的单轴机器人！当然，这样的机器人也要能够长期放心使用！”
为了尽可能满足这些要求，Robonity 系列 Advanced 机型增加了“高加减速机型”。

1. 机器人的工作时间可以缩短
2. 因此，制造出产品的时间也可以缩短
3. 也就是可以增加一天的产量，在相同的时间内生产出更多的产品

如此不同！加减速度的影响！

搬运1kg时移动时间的比较

LGXS10-20-100 高加减速动作节拍时间的比较



只需加快单轴机器人的加减速即可提高产量！

拉杆型

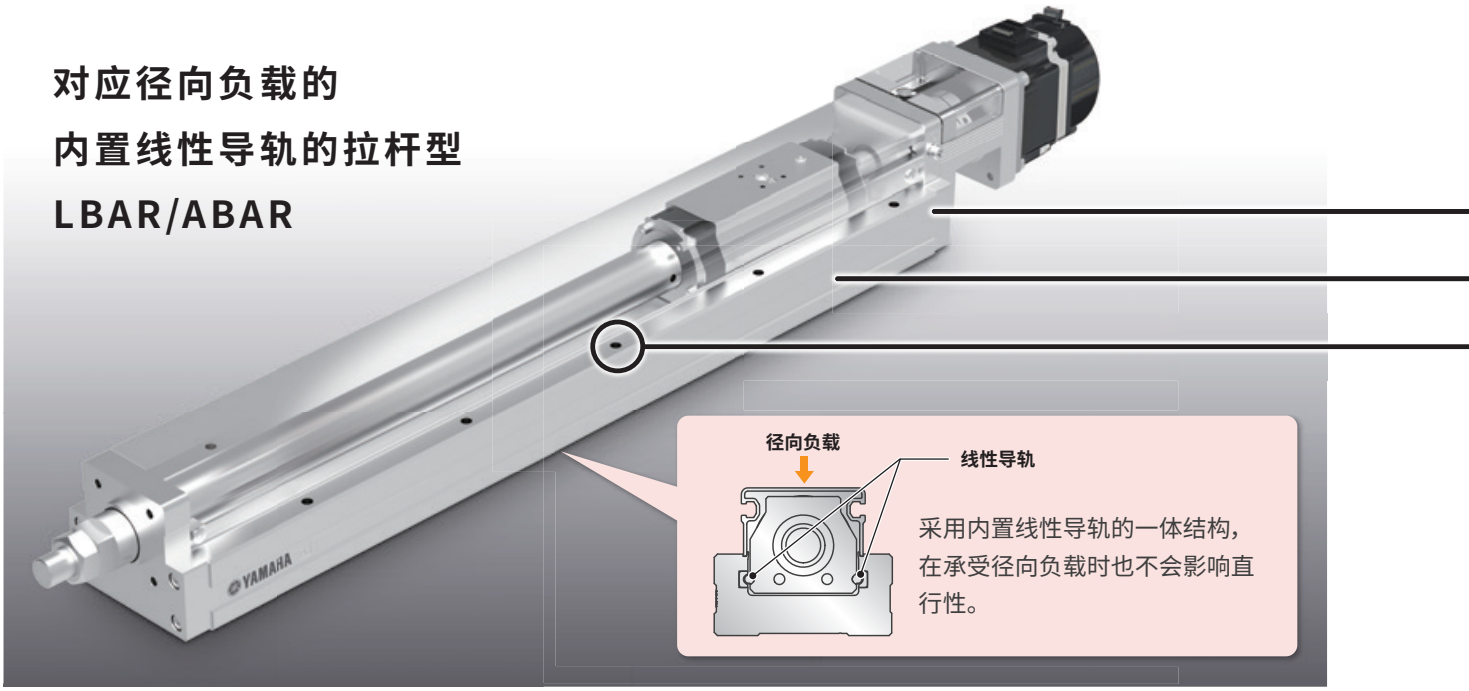
无马达单轴执行器
LBAR

单轴机器人
ABAR

最大可搬运重量 ~80kg
最高速度 ~1,200mm/sec
行程 50~800mm

高刚性 | 小巧 | 长行程

对应径向负载的内置线性导轨的拉杆型 LBAR/ABAR



POINT 1

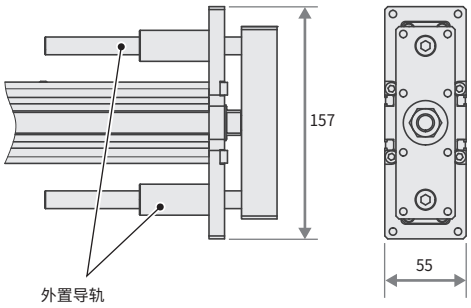
无需外置导轨

内置线性导轨，因此无需外置导轨。

※ 在超出一定行程等情况下，建议使用外置导轨。

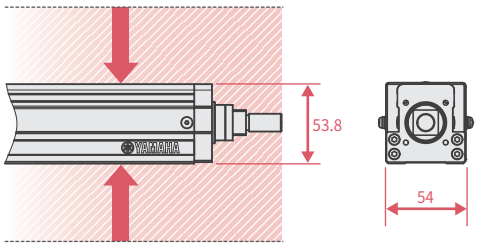
以往产品
TRANSERVO 系列
SRD05

需要外置导轨



Robonity 系列
LBAR05/ABAR05

内置线性导轨



宽度尺寸
与以往相比
减少约65%

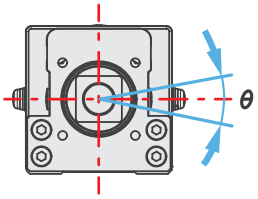
有助于缩小设备尺寸。

POINT 2

拉杆不旋转精度 ±0°

内置线性导轨，可抑制旋转方向的松动。
保持安装在拉杆前端的工具的作业精度。

以往产品 SRD05	LBAR05/ABAR05
±0.05°	±0°

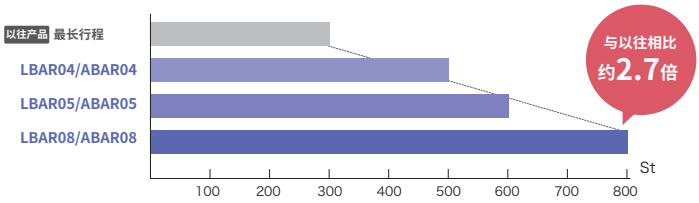


POINT 3

支持长行程

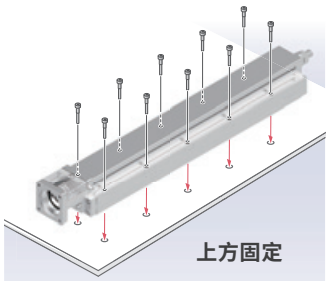
支持最长 800mm 的长行程。
适用于多种场合。

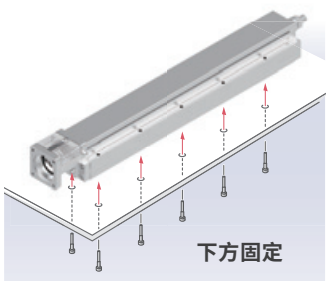
以往产品 SRD05	LBAR04/ABAR04	LBAR05/ABAR05	LBAR08/ABAR08
最长 300St	最长 500St	最长 600St	最长 800St

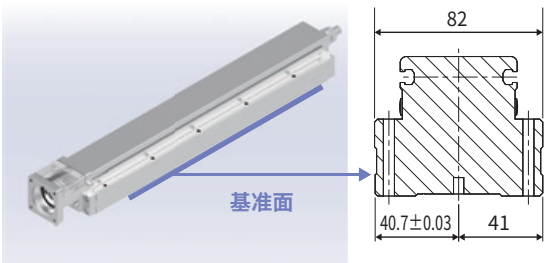


POINT 4

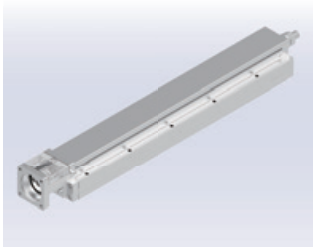
轻松安装和变更规格

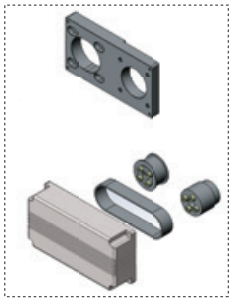




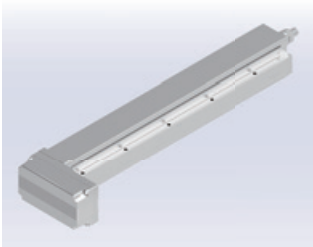


标准规格





马达弯折规格



继承了滑块型的易用性！

Robonity 单轴机器人 特点

POINT 1

高性价比机型
▶ 降低了引进工业用 Ethernet 的难度 低价易用！

机器人定位器“EP-01”以业内市场份额不断扩大的工业用 Ethernet 为核心，大幅调整设计，实现了低价格化。
由此，可按照与并行 I/O（NPN 规格）相同的价格提供各种工业用 Ethernet 的现场网络，大幅降低了客户引进工业用 Ethernet 的难度。
除了价格低以外，与以往机型相比，新增了标配 Ethernet、反馈脉冲输出、直接值控制功能扩展、实时输出等多种功能，性价比优异。有助于减少用户整个设备的成本。

机器人定位器
EP-01 系列


EP-01-A10　EP-01-A30

[支持的省配线现场网络]

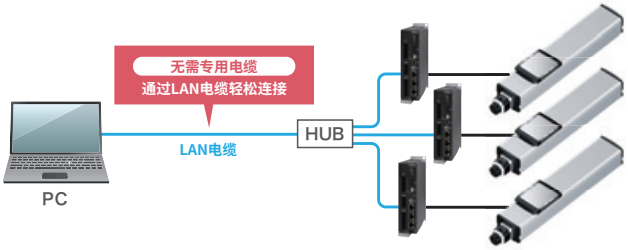
EtherNet/IP™　PROFINET®　EtherCAT®


并行I/O与工业用Ethernet为相同价格！

POINT 2

追求适用性
▶ 减少启动相关的繁琐操作

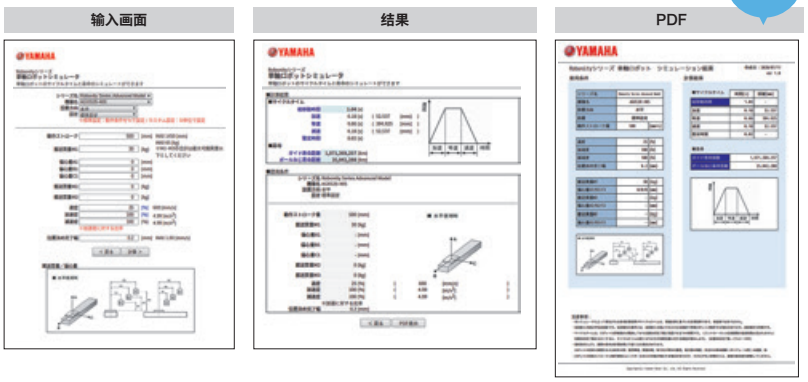
控制器主体标配 Ethernet 端口，不需要原先必须使用的 PC 连接用专用通信电缆。
减少了启动相关的繁琐操作，缩减了客户的启动工时。



POINT 3

选型轻松
▶ 节拍和寿命即时掌握

只需在 WEB 网站上简单输入必要事项，即可同时计算寿命和周期时间。可保存 PDF，非常方便。



POINT 4

实现稳定运行
▶ 有助于提早恢复停止的生产线


可解决以往恢复慢的原因。

只需在 WEB 网站上简单输入必要事项，即可同时计算寿命和周期时间。可保存 PDF，非常方便。

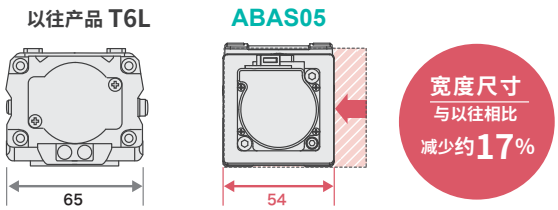
无电池绝对数据备份	日历功能	将绝对数据备份用电池安装在电缆部
支持无电池绝对数据备份方式，因此无需更换电池。	内部有时间信息，可获取警报发生时间等。时间信息在断电后仍可保持 1 年以上，因此即使放长假后也无需进行繁琐的重新设定。	带电池规格时，由于绝对数据备份用电池改为安装在电缆部，因此更换控制器时绝对数据将得到保持。

POINT 5

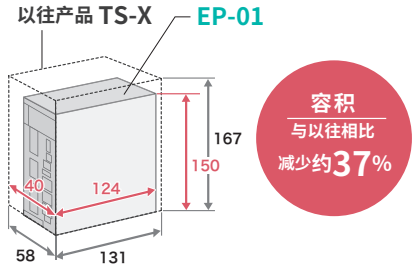
提高面积生产效率
▶ 业内优质的小型化

采用紧凑设计，可缩小设备尺寸。

Basic机型(ABAS)



机器人定位器 EP-01



POINT 6

可应对多种需求
▶ 功能扩展、新功能使得用途更为广泛

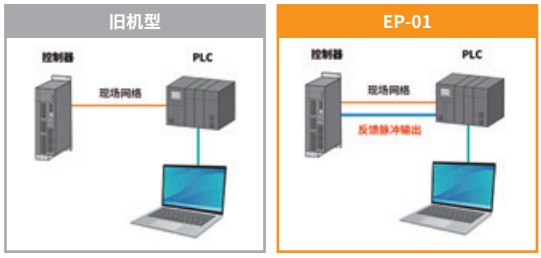
PLC 发出的定位运行指令追加了加速度、减速度指定类型。

直接值位置指定	位置数据	速度	加速度	减速度
数据指定类型1	○			
数据指定类型2	○	○		
数据指定类型3	○	○	○	○

选择自定义设置后，速度和加速度可通过PLC分别使用(mm/s)、(m/s^2)进行指定！

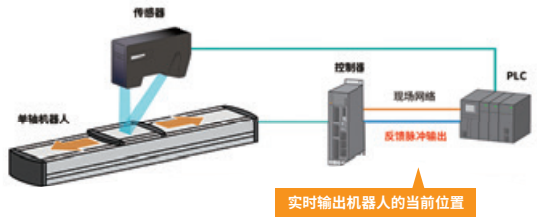
追加了反馈脉冲功能，可与外部设备联动。

反馈脉冲输出



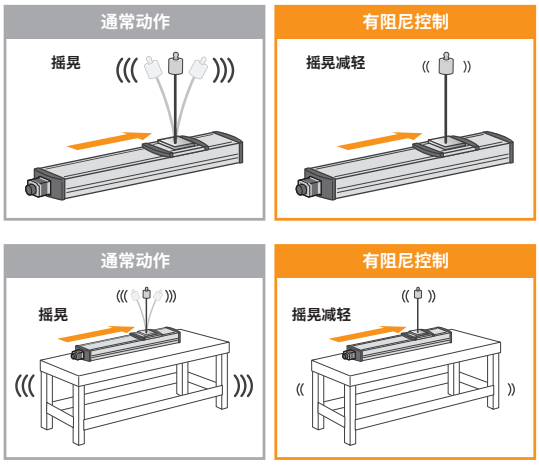
可掌握正确的当前位置，无通信延迟

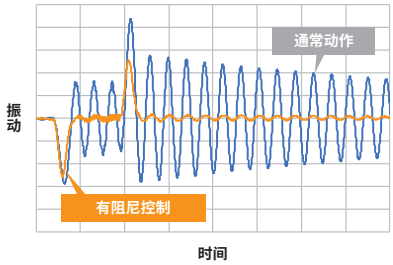
反馈脉冲输出使用示例



可补偿速度波动

新增阻尼控制，抑制振动！





工具及台架的振动等可根据需抑制的振动频率进行调整！

Robonity 无马达单轴执行器　特点

以低成本提供无马达单轴执行器，从定位到搬运，用途广泛。
导程长度和行程类型丰富，可立即找到符合需求的规格。

POINT 1

支持的主要厂商及标准 ▶ 可安装惯用的马达和驱动器

除传统的伺服马达外，还新增支持步进马达，可根据客户需求加以使用。

LBAS　支持的马达厂商

【伺服马达】

株式会社安川电机　三菱电机株式会社　株式会社 KEYENCE
欧姆龙株式会社　山洋电气株式会社　多摩川精机株式会社
DELTA 电子株式会社　Panasonic 株式会社　FANUC 株式会社
Siemens AG　Rockwell Automation, Inc.
Schneider Electric SA　KINGSERVO Hoof automation CO., LTD.
Beckhoff Automation GmbH & Co. KG

【步进马达】
东方马达株式会社

【NEMA标准】
NEMA17　NEMA23

LGXS　支持的马达厂商

【伺服马达】

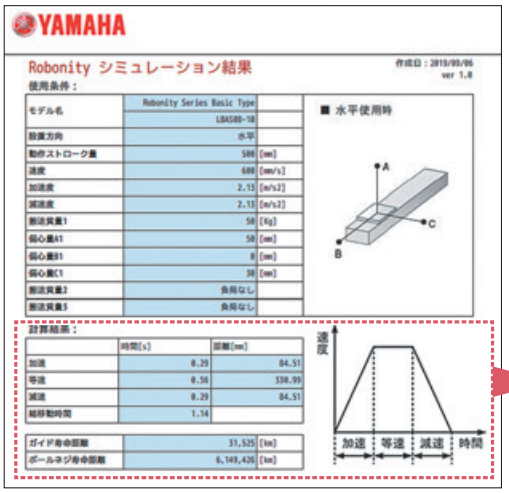
株式会社安川电机
三菱电机株式会社
株式会社 KEYENCE
欧姆龙株式会社
Panasonic 株式会社

POINT 2

选型轻松 ▶ 节拍和寿命即时掌握

虽然是无马达单轴执行器，但可以通过 WEB 网站上的模拟器掌握周期时间和导轨、滚珠丝杆的寿命。可根据计算结果选择适合的机型，放心可靠。

只需输入简单的参数...



轻轻松松
自动计算！

- 加減速时间
- 等速时间
- 总移动时间
- 等速距离
- 导轨寿命距离
- 滚珠丝杆寿命距离

由此确认

https://robot.yamaha-motor.co.jp/robot/member/motorless_eng/motorless.php

※该内容不能在智能手机上使用。

POINT 3

类型丰富

立即找到理想的规格

导程长度、行程类型丰富，可按照需要的尺寸和规格选择机型。

POINT 4

长行程

还可用于长距离搬运

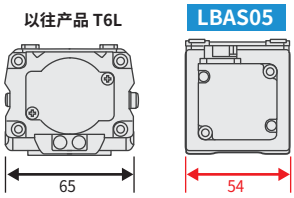
行程可在 50mm ～ 1450mm 中选择。适合长距离搬运。

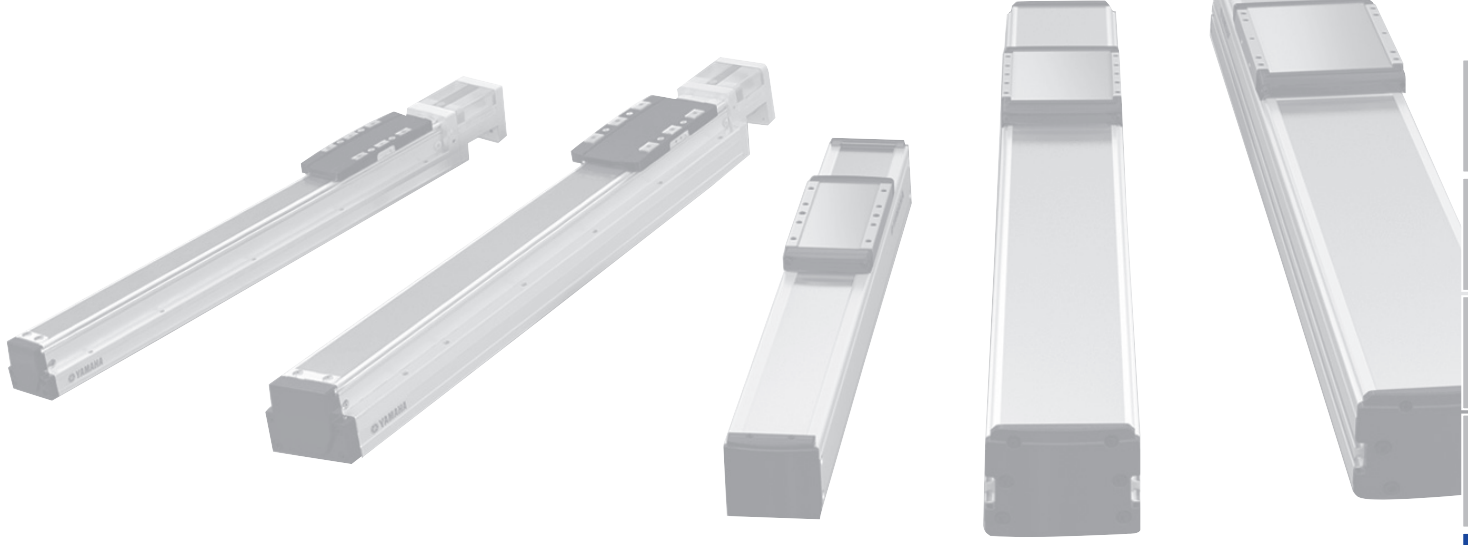
POINT 5

小巧

提高面积生产效率

与以往产品 T6L 相比，宽度尺寸缩小了 20%。





无马达单轴执行器/单轴机器人

Robonity SERIES

CONTENTS

Robonity 规格一览表

无马达执行器(无马达)

本产品未安装马达。请客户自行准备、安装、调整马达及驱动器。

Basic机型 LBAS 滑块型

型号		LBAS04		LBAS05			LBAS08			LBAS12			
适用马达 (W)		50		100			200			200			
重复定位精度 (mm)※1		±0.01		±0.01			±0.01			±0.01			
减速机构		轧制滚珠丝杆 φ10(C7 级)		轧制滚珠丝杆 φ12(C7 级)			轧制滚珠丝杆 φ16(C7 级)			轧制滚珠丝杆 φ16(C7 级)			
行程 (mm)		50~800(50 间距)		50~800(50 间距)			50~1100(50 间距)			50~1250(50 间距)			
最高速度 (mm/sec)※2(同等)		800	400	1333	666	333	1200	600	300	1800	1200	600	300
滚珠丝杆导程 (mm)		12	6	20	10	5	20	10	5	32	20	10	5
最大可搬运重量 (kg)(同等) ※3	水平	12	20	12	24	40	40	80	100	20	40	80	100
	垂直	2	5	3	6	12	8	20	30	3	8	20	30
额定推力 (N)※3(同等)		71	141	84	169	339	174	341	683	105	170	341	683
主体最大截面外形 (mm)		W 44×H 52		W 54×H 60			W 82×H 78			W 120×H 76			
全长 (mm)	直线型	ST+214		ST+220.5			ST+278			ST+294			
	弯折	ST+196		ST+200			ST+264.5			ST+270.5			
使用环境温度、湿度		0～40℃、35～80%RH(无结露)											
刊载页		P.142		P.145			P.148			P.151			

※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。
※3.额定推力、最大可搬运重量是以安装的马达输出额定扭矩为前提。

Advanced机型 LGXS 滑块型

型号		LGXS05			LGXS05L			LGXS07			
适用马达 (W)		50			100			100			
重复定位精度 (mm)※1		±0.005			±0.005			±0.005			
减速机构		研磨滚珠丝杆 φ12(C5 级)			研磨滚珠丝杆 φ12(C5 级)			研磨滚珠丝杆 φ15(C5 级)			
行程 (mm)		50~800(50 间距)			50~800(50 间距)			50~1100(50 间距)			
最高速度 (mm/sec)※2(同等)		1333	666	333	1333	666	333	1800	1200	600	300
滚珠丝杆导程 (mm)		20	10	5	20	10	5	30	20	10	5
最大可搬运重量 (kg)(同等) ※3	水平	5	8	13	12	24	32	10	25	45	85
	垂直	2	4	8	3	6	12	2	4	8	16
额定推力 (N)※3(同等)		41	69	138	84	169	339	56	84	169	339
主体最大截面外形 (mm)		W 48×H 65			W 48×H 65			W 70×H 76.5			
全长 (mm)		ST+131.5			ST+161.5			ST+202			
洁净度 ※4		相当于 ISO CLASS 3 (ISO14644-1)									
抽吸量 (Nℓ/min) 空气 ※5		30~100			30~100			30~115			
使用环境温度、湿度		0～40℃、35～80%RH(无结露)									
刊载页		P.156			P.158			P.160			

型号		LGXS10				LGXS12				LGXS16			LGXS20		
适用马达 (W)		200				400				750			750		
重复定位精度 (mm)※1		±0.005				±0.005				±0.005			±0.005		
减速机构		研磨滚珠丝杆 φ15(C5 级)				研磨滚珠丝杆 φ15(C5 级)				研磨滚珠丝杆 φ20(C5 级)			研磨滚珠丝杆 φ20(C5 级)		
行程 (mm)		100~1250(50 间距)				100~1250(50 间距)				100~1450(50 间距)			100~1450(50 间距)		
最高速度 (mm/sec)※2(同等)		1800	1200	600	300	1800	1200	600	300	2400	1200	600	2400	1200	600
滚珠丝杆导程 (mm)		30	20	10	5	30	20	10	5	40	20	10	40	20	10
最大可搬运重量 (kg)(同等) ※3	水平	25	40	80	100	35	50	95	115	45	95	130	65	130	160
	垂直	4	8	20	30	8	15	25	45	12	28	55	15	35	65
额定推力 (N)※3(同等)		113	170	341	683	225	339	678	1360	320	640	1280	320	640	1280
主体最大截面外形 (mm)		W 100×H 99.5				W 125×H 101				W 160×H 130			W 200×H 140		
全长 (mm)		ST+175.5				ST+211.5				ST+242.5			ST+288.5		
洁净度 ※4		相当于 ISO CLASS 3 (ISO14644-1)													
抽吸量 (Nℓ/min) 空气 ※5		30~90													
使用环境温度、湿度		0～40℃、35～80%RH(无结露)													
刊载页		P.162				P.164				P.166			P.168		

※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。
※3.额定推力、最大可搬运重量是以安装的马达输出额定扭矩为前提。
※4.在洁净环境下使用时,请安装抽吸气路接头后使用。另外,洁净度是指在1000mm/sec以下使用时的洁净度。
※5.必要抽吸量因使用条件、使用环境而异。

Basic机型 LBAR 拉杆型

型号		LBAR04		LBAR05			LBAR08		
适用马达 (W)		50		100			200		
重复定位精度 (mm)※1		±0.01		±0.01			±0.01		
减速机构		轧制滚珠丝杆 φ10(C7 级)		轧制滚珠丝杆 φ12(C7 级)			轧制滚珠丝杆 φ16(C7 级)		
行程 (mm)		50~500(50 间距)		50~600(50 间距)			50~800(50 间距)		
最高速度 (mm/sec)※2※3		720	360	1200	600	300	1200	600	300
滚珠丝杆导程 (mm)		12	6	20	10	5	20	10	5
最大可搬运重量 (kg) ※3	水平	15	25	15	25	50	30	60	80
	垂直	3	5	4	8	16	8	20	30
最大推进力 (N)※3		83	167	100	200	400	201	402	804
拉杆不旋转精度 (°)		±0							
主体最大截面外形 (mm)		W 44×H 46		W 54×H 54.7			W 82×H 73.5		
全长 (mm)	直线型	ST+263		ST+269.5			ST+326		
	弯折	ST+245		ST+249			ST+312.5		
使用环境温度、湿度		0～40℃、35～80%RH(无结露)							
刊载页		P.170		P.174			P.178		

※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。
※3.根据安装的马达,有时可能无法满足记述的规格。

单轴机器人(带马达)

适用控制器:EP-01 P.584

Basic机型 ABAS 滑块型

型号		ABAS04		ABAS05			ABAS08			ABAS12/ABAS12H			
马达输出 AC(W)		50		100			200			200			
重复定位精度 (mm)※1		±0.01		±0.01			±0.01			±0.01			
减速机构		轧制滚珠丝杆 φ10(C7 级)		轧制滚珠丝杆 φ12(C7 级)			轧制滚珠丝杆 φ16(C7 级)			轧制滚珠丝杆 φ16(C7 级)			
行程 (mm)		50~800(50 间距)		50~800(50 间距)			50~1100(50 间距)			50~1250(50 间距)			
最高速度 (mm/sec)※2		800	400	1333	666	333	1200	600	300	1800	1200	600	300
滚珠丝杆导程 (mm)		12	6	20	10	5	20	10	5	32	20	10	5
最大可搬运重量 (kg)	水平	12	20	12	24	40	40	80	100	20	40	80	100
	垂直	2	5	3	6	12	8	20	30	3	8	20	30
额定推力 (N)		71	141	84	169	339	174	341	683	105	170	341	683
主体最大截面外形 (mm)		W 44×H 52		W 54×H 60			W 82×H 78			W120×H 76			
全长 (mm)	直线型	ST+277.5		ST+295			ST+353			ST+369			
	弯折	ST+196		ST+200			ST+264.5			ST+270.5			
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℃、35 ~ 80%RH(无结露)											
刊载页		P.182		P.185			P.188			P.191			

※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。

Advanced机型 AGXS 滑块型

型号		AGXS05			AGXS05L			AGXS07			
马达输出 AC(W)		50			100			100			
重复定位精度 (mm)※1		±0.005			±0.005			±0.005			
减速机构		研磨滚珠丝杆 φ12(C5 级)			研磨滚珠丝杆 φ12(C5 级)			研磨滚珠丝杆 φ15(C5 级)			
行程 (mm)		50~800(50 间距)			50~800(50 间距)			50~1100(50 间距)			
最高速度 (mm/sec)※2		1333	666	333	1333	666	333	1800	1200	600	300
滚珠丝杆导程 (mm)		20	10	5	20	10	5	30	20	10	5
最大可搬运重量 (kg)	水平	5	8	13	12	24	32	10	25	45	85
	垂直	2	4	8	3	6	12	2	4	8	16
额定推力 (N)		41	69	138	84	169	339	56	84	169	339
主体最大截面外形 (mm)		W 48×H 65			W 48×H 65			W 70×H 76.5			
全长 (mm)	直线型	ST+195			ST+236			ST+276.5			
	弯折	ST+161.5			ST+191.5			ST+232			
洁净度※3		相当于 ISO CLASS 3 (ISO14644-1)									
抽吸量 (Nℓ/min) 空气※4		30 ~ 100						30 ~ 115			
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℃、35 ~ 80%RH(无结露)									
刊载页		P.196			P.199			P.202			

型号		AGXS10				AGXS12				AGXS16			AGXS20		
马达输出 AC(W)		200				400				750			750		
重复定位精度 (mm)※1		±0.005				±0.005				±0.005			±0.005		
减速机构		研磨滚珠丝杆 φ15(C5 级)				研磨滚珠丝杆 φ15(C5 级)				研磨滚珠丝杆 φ20(C5 级)			研磨滚珠丝杆 φ20(C5 级)		
行程 (mm)		100~1250(50 间距)				100~1250(50 间距)				100~1450(50 间距)			100~1450(50 间距)		
最高速度 (mm/sec)※2		1800	1200	600	300	1800	1200	600	300	2400	1200	600	2400	1200	600
滚珠丝杆导程 (mm)		30	20	10	5	30	20	10	5	40	20	10	40	20	10
最大可搬运重量 (kg)	水平	25	40	80	100	35	50	95	115	45	95	130	65	130	160
	垂直	4	8	20	30	8	15	25	45	12	28	55	15	35	65
额定推力 (N)		113	170	341	683	225	339	678	1360	320	640	1280	320	640	1280
主体最大截面外形 (mm)		W 100×H 99.5				W 125×H 101				W 160×H 130			W 200×H 140		
全长 (mm)	直线型	ST+250.5				ST+302.5				ST+344.8			ST+390.8		
	弯折	ST+220.5				ST+256.5				ST+294.5			ST+340.5		
洁净度※3		相当于 ISO CLASS 3 (ISO14644-1)													
抽吸量 (Nℓ/min) 空气※4		30 ~ 90													
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℃、35 ~ 80%RH(无结露)													
刊载页		P.205				P.208				P.211			P.214		

※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。
※3.在洁净环境下使用时,请安装抽吸气路接头后使用。另外,洁净度是指在1000mm/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。

Basic机型 ABAR 拉杆型

型号		ABAR04		ABAR05			ABAR08		
马达输出 AC(W)		50		100			200		
重复定位精度 (mm)※1		±0.01		±0.01			±0.01		
减速机构		轧制滚珠丝杆 φ10(C7 级)		轧制滚珠丝杆 φ12(C7 级)			轧制滚珠丝杆 φ16(C7 级)		
行程 (mm)		50~500(50 间距)		50~600(50 间距)			50~800(50 间距)		
最高速度 (mm/sec)※2		720	360	1200	600	300	1200	600	300
滚珠丝杆导程 (mm)		12	6	20	10	5	20	10	5
最大可搬运重量 (kg)	水平	15	25	15	25	50	30	60	80
	垂直	3	5	4	8	16	8	20	30
最大推进力 (N)		83	167	100	200	400	201	402	804
拉杆不旋转精度		±0							
主体最大截面外形 (mm)		W 44×H 46		W 54×H 54.7			W 82×H 73.5		
全长 (mm)	直线型	ST+326.5		ST+344			ST+401		
	弯折	ST+245		ST+249			ST+312.5		
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℃、35 ~ 80%RH(无结露)							
刊载页		P.218		P.222			P.226		

※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。

订购型号用语说明

无马达执行器/单轴机器人请按照各机型页的订购型号进行选择。

【Basic机型 LBAS/LBAR】

主机	请填写无马达执行器主机的型号。
导程指定	请选择滚珠丝杆的导程。
形状	请选择执行器的形状。 **S** ：直线型 **A** ：弯折
马达规格	**【适用伺服马达】** **Y** ：株式会社安川电机 株式会社KEYENCE 三菱电机株式会社 欧姆龙株式会社 Panasonic株式会社※1 山洋电气株式会社 多摩川电机株式会社 DELTA电子株式会社 FANUC株式会社 Siemens AG Schneider Electric SA KINGSERVO Hoof automation CO., LTD. Beckhoff Automation GmbH & Co. KG Allen-Bradley(Rockwell Automation, Inc.) **P** ：Panasonic株式会社※1 **K** ：KINGSERVO Hoof automation CO., LTD. **【适用步进马达】** **A** ：东方马达株式会社 （AZM46 / ARM46 / RKS54） **S** ：东方马达株式会社 （AZM48） **N** ：NEMA标准 （NEMA17/NEMA23）
行程	请选择执行器动作范围的行程。

※1. Robonity型号不同，Panasonic株式会社适用的马达不同，详情请于Robonity各型号页面确认。

【Advanced机型 LGXS】

主机	请填写无马达执行器主机的型号。
导程指定	请选择滚珠丝杆的导程。
侧面安全盖 **（仅LGXS05/LGXS05L/LGXS07）**	请在安装外置传感器时选择。 **空白** ：标准 **W**：有T槽（两侧） **R** ：有T槽（右侧） **L** ：有T槽（左侧）
马达规格 **（仅LGXS10/LGXS12/LGXS16/LGXS20）**	**【适用伺服马达】** **空白** ：株式会社安川电机 株式会社KEYENCE 三菱电机株式会社 **P** ：欧姆龙株式会社 Panasonic株式会社
行程	请选择执行器动作范围的行程。

MEMO

LBAS04

Basic机型 ●无马达单轴执行器

●滑块型

■订购型号

LBAS04 -				-	
主机	导程指定	形状	马达规格	-	行程
	12：12 mm 6：6 mm	S：直线型 A：弯折	Y：Y规格(参阅下文) P：P规格(参阅下文) A：A规格(参阅下文) S：S规格(参阅下文) N：N规格(参阅下文)		50～800 (50 mm间距)

【注意事项】

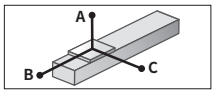
本产品未安装马达。
请客户自行准备、安装、调整马达及驱动器。
请参阅用户手册的马达安装方法，正确进行安装。
马达的调整方法请通过客户自备马达的手册等资料进行确认。
在发生振动、共振的状态下运行，产品寿命可能会缩短。
受适用马达影响，也可能达不到产品性能。
请客户自行安装、调整马达安装用专用部件。

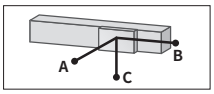
■基本规格

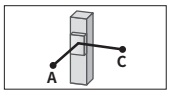
适用马达		50 W	
重复定位精度※1		±0.01 mm	
减速机构		轧制滚珠丝杆φ10(C7级)	
行程		50 mm~800 mm(50 mm间距)	
最高速度※2(同等)		800 mm/sec	400 mm/sec
滚珠丝杆导程		12 mm	6 mm
最大可搬运重量※3(同等)	水平	12 kg	20 kg
	垂直	2 kg	5 kg
额定推力※3(同等)		71 N	141 N
主机最大截面外形		W 44 mm × H 52 mm	
全长	直线型	ST + 214 mm	
	弯折	ST + 196 mm	
使用环境温度、湿度		0~40 °C , 35~80 %RH(无结露)	

※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500mm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.额定推力、最大可搬运重量是以安装的马达输出额定扭矩为前提。
※ 加速度/减速度、惯性力矩请参阅P.230。

■允许突出量※







LBAS04-12

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
2kg	1187	271	325
8kg	473	62	77
12kg	431	41	53

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
2kg	325	271	1187
8kg	77	62	473
12kg	53	41	431

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
1kg	534	534
2kg	265	265

LBAS04-6

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
4kg	1808	155	217
12kg	801	47	65
20kg	546	25	35

壁面安装使用时 (单位：mm)

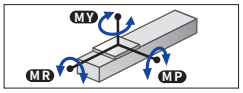
	A	B	C
4kg	217	155	1808
12kg	65	47	801
20kg	35	25	546

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
1kg	639	639
3kg	208	208
5kg	122	122

※ 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500 mm。

■容许静态力矩



(单位：N · m)

MY	MP	MR
54	54	75

■适用马达

●适用伺服马达

规格		
	法兰尺寸	□ 40
	瓦数	50 W

※ 带*标记的型号的马达输出不同，但可以安装。

马达规格	厂商名称	型号
Y	(株)安川电机	SGMJV-A5
		SGM7J-A5
	(株)KEYENCE	SV-□005
		SV2-□005
	三菱电机(株)	HF-KP053
		HG-KR053
		HK-KT053
	欧姆龙(株)	R88M-K05030
		R88M-1M05030
	Panasonic(株)	MHMF5A
	山洋电气(株)	R2□A04005
	多摩川精机(株)	TSM3102
	DELTA电子(株)	ECMA-C1040F
	FANUC(株)	βiS0.2/5000

马达规格	厂商名称	型号
Y	Siemens	1FK2102-0AG
		1FL6022-2AF
	Schneider	BCH2MBA53
	Beckhoff	AM3011B*
	Allen-Bradley	TLY-A120*
P	Panasonic(株)	MSMD5A
		MSMF5A

●适用步进马达

规格		
	法兰尺寸	□ 42

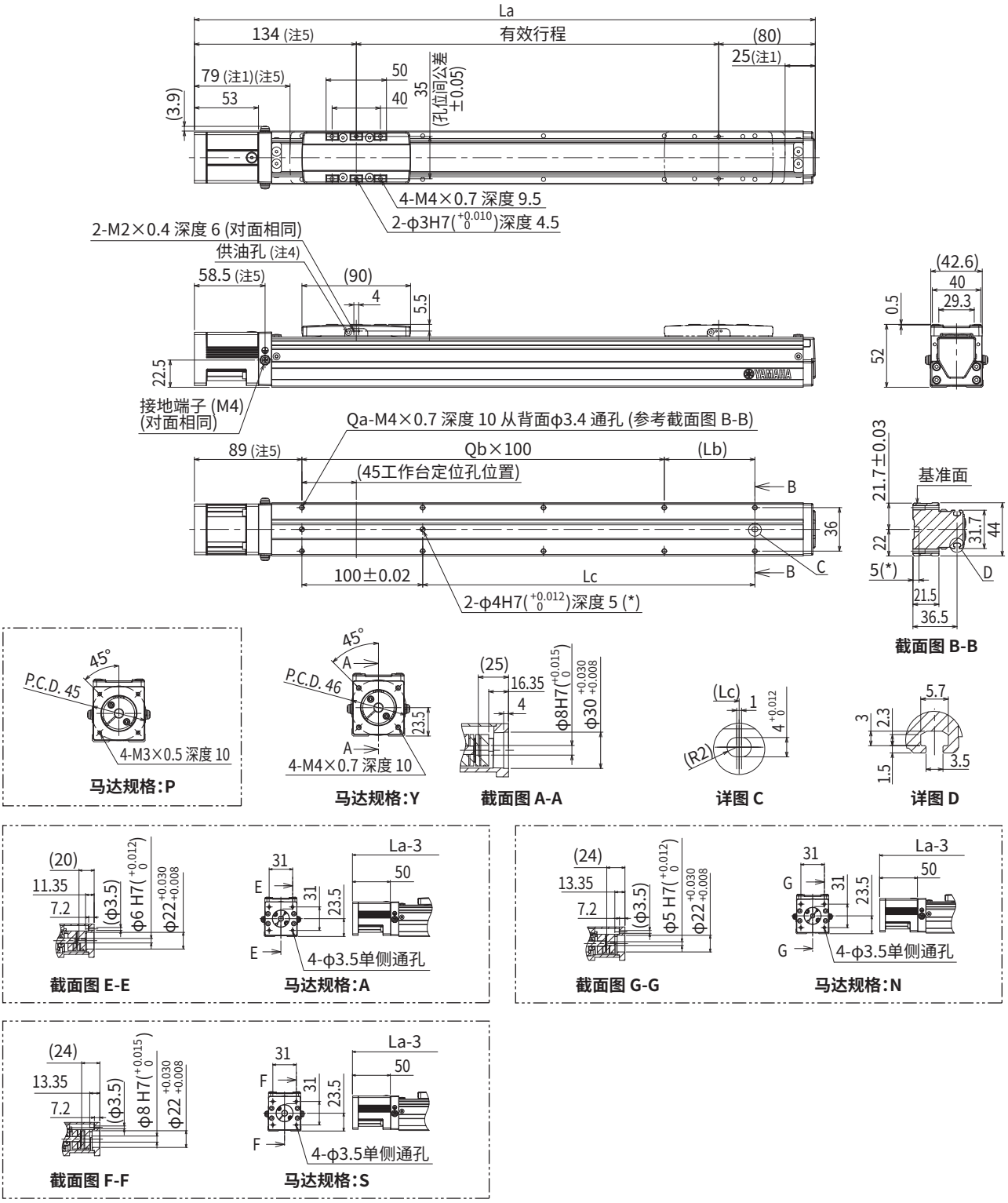
马达规格	厂商名称	型号
A	东方马达(株)	AZM46
		ARM46
		RKS54
S	东方马达(株)	AZM48
N	NEMA标准	NEMA17

※ NEMA标准马达的尺寸可能会因厂商而异，敬请注意。
※ 马达规格：A/S/N不能使用弯折专用部件。

YAMAHA

▶在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。

LBAS04　直线型 (S)

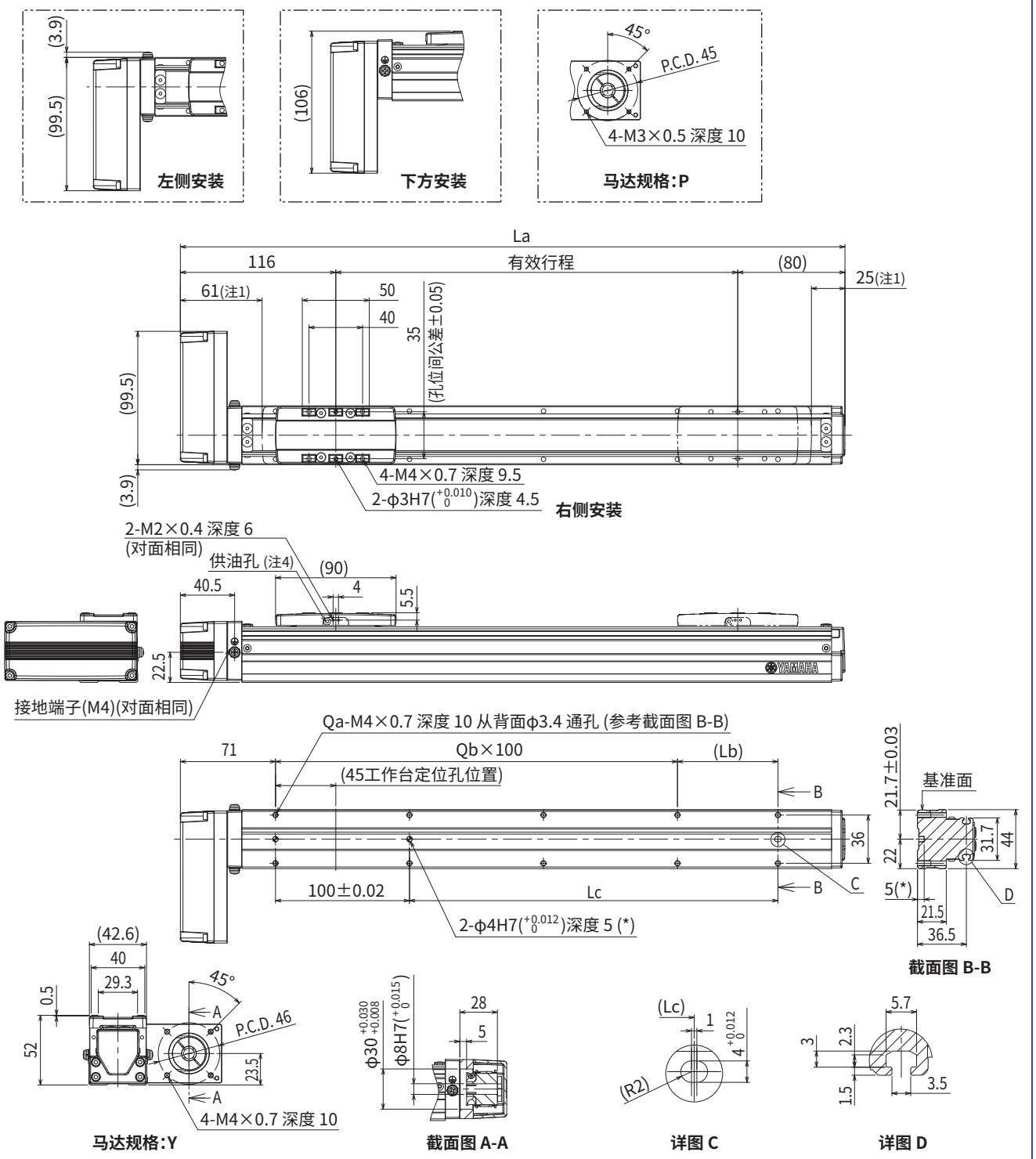


注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. 请客户自行安装、调整马达安装用专用部件。详情请参阅产品手册。
注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为≪30 mm以上≫的内六角螺栓＜M3×0.5＞。
　用安装螺孔向主机安装时推荐使用杆长为≪台架厚度+10 mm以下≫的内六角螺栓＜M4×0.7＞。
注4. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.267)
　部件编号：KFU-M3861-00
注5. 马达规格：A/S/N时，为标记尺寸≪－3 mm≫。

有效行程		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		264	314	364	414	464	514	564	614	664	714	764	814	864	914	964	1014
Lb		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Lc		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
主机重量(kg)		0.9	1.1	1.3	1.5	1.6	1.8	2	2.2	2.4	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.4	3.6
最高速度 (mm/sec)	导程12	800										720	600	480	400	360	320
	导程6	400										360	300	240	200	180	160
	速度设定	—										90%	75%	60%	50%	45%	40%

LBAS04

LBAS04　弯折型 (A)



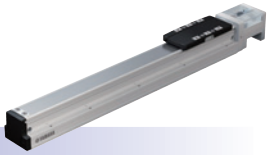
注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. 请客户自行安装、调整马达安装用专用部件。详情请参阅产品手册。
注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为≪30 mm以上≫的内六角螺栓＜M3×0.5＞。
　　用安装螺孔向主机安装时推荐使用杆长为≪台架厚度+10 mm以下≫的内六角螺栓＜M4×0.7＞。
注4. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.267)
　　部件编号：KFU-M3861-00

有效行程		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996
Lb		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Lc		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
主机重量(kg)		1.1	1.2	1.4	1.6	1.8	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.8	3	3.2	3.4	3.6	3.7
最高速度 (mm/sec)	导程12	800										720	600	480	400	360	320
	导程6	400										360	300	240	200	180	160
	速度设定	—										90%	75%	60%	50%	45%	40%

LBAS05

Basic机型 ●无马达单轴执行器

●滑块型



订购型号

LBAS05 - □ □ □ - □

主机	导程指定	形状	马达规格	行程
	20：20 mm	S：直线型	Y：Y规格(参阅下文)	50～800
	10：10 mm	A：弯折	P：P规格(参阅下文)	(50 mm间距)
	5：5 mm		A：A规格(参阅下文)	
			S：S规格(参阅下文)	
			N：N规格(参阅下文)	

【注意事项】

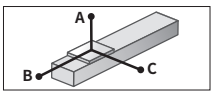
本产品未安装马达。
请客户自行准备、安装、调整马达及驱动器。
请参阅用户手册的马达安装方法，正确进行安装。
马达的调整方法请通过客户自备马达的手册等资料进行确认。
在发生振动、共振的状态下运行，产品寿命可能会缩短。
受适用马达影响，也可能达不到产品性能。
请客户自行安装、调整马达安装用专用部件。

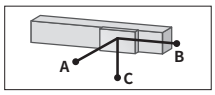
基本规格

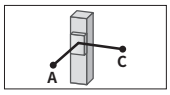
适用马达		100 W		
重复定位精度※1		±0.01 mm		
减速机构		轧制滚珠丝杆φ12(C7级)		
行程		50 mm~800 mm(50 mm间距)		
最高速度※2(同等)		1333 mm/sec	666 mm/sec	333 mm/sec
滚珠丝杆导程		20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬运重量※3(同等)	水平	12 kg	24 kg	40 kg
	垂直	3 kg	6 kg	12 kg
额定推力※3(同等)		84 N	169 N	339 N
主机最大截面外形		W 54 mm × H 60 mm		
全长	直线型	ST + 220.5 mm		
	弯折	ST + 200 mm		
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550mm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.额定推力、最大可搬运重量是以安装的马达输出额定扭矩为前提。
※ 加速度/减速度、惯性力矩请参阅P.231。

允许突出量※







LBAS05-20

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
2kg	549	324	272
8kg	155	73	65
12kg	117	46	42

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
2kg	272	324	549
8kg	65	73	155
12kg	42	46	117

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
1kg	544	544
2kg	276	276
3kg	195	195

LBAS05-10

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
5kg	769	178	213
15kg	314	53	64
24kg	216	29	36

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
5kg	213	178	769
15kg	64	53	314
24kg	36	29	216

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
2kg	443	443
4kg	218	218
6kg	142	142

LBAS05-5

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
10kg	921	97	131
25kg	459	33	45
40kg	436	17	23

壁面安装使用时 (单位：mm)

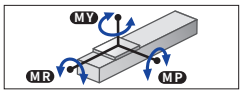
	A	B	C
10kg	131	97	921
25kg	45	33	459
40kg	23	17	436

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
3kg	345	345
8kg	124	124
12kg	79	79

※ 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500 mm。

容许静态力矩



(单位：N・m)

MY	MP	MR
59	63	103

适用马达

● 适用伺服马达

规格		
	法兰尺寸	□ 40
	瓦数	100 W

※ 带*标记的型号的马达输出不同，但可以安装。

马达规格	厂商名称	型号
Y	(株)安川电机	SGMJV-01
		SGM7J-01
	(株)KEYENCE	SV-□010
		SV2-□010
	三菱电机(株)	HF-KP13
		HG-KR13
		HK-KT13
	欧姆龙(株)	R88M-K10030
		R88M-1M10030
	Panasonic(株)	MHMF01
	山洋电气(株)	R2□A04010
	多摩川精机(株)	TSM3104
	DELTA电子(株)	ECMA-C10401
	FANUC(株)	βiS0.3/5000
Y	Kingservo	KSMA01LI □ S
		KSMA01LG
	Siemens	1FK2102-1AG
		1FL6024-2AF
	Schneider	BCH2MB013
	Beckhoff	AM3012C*
	Allen-Bradley	TLY-A130*
P	Panasonic(株)	MSMD01
		MSMF01

● 适用步进马达

规格		
	法兰尺寸	□ 42

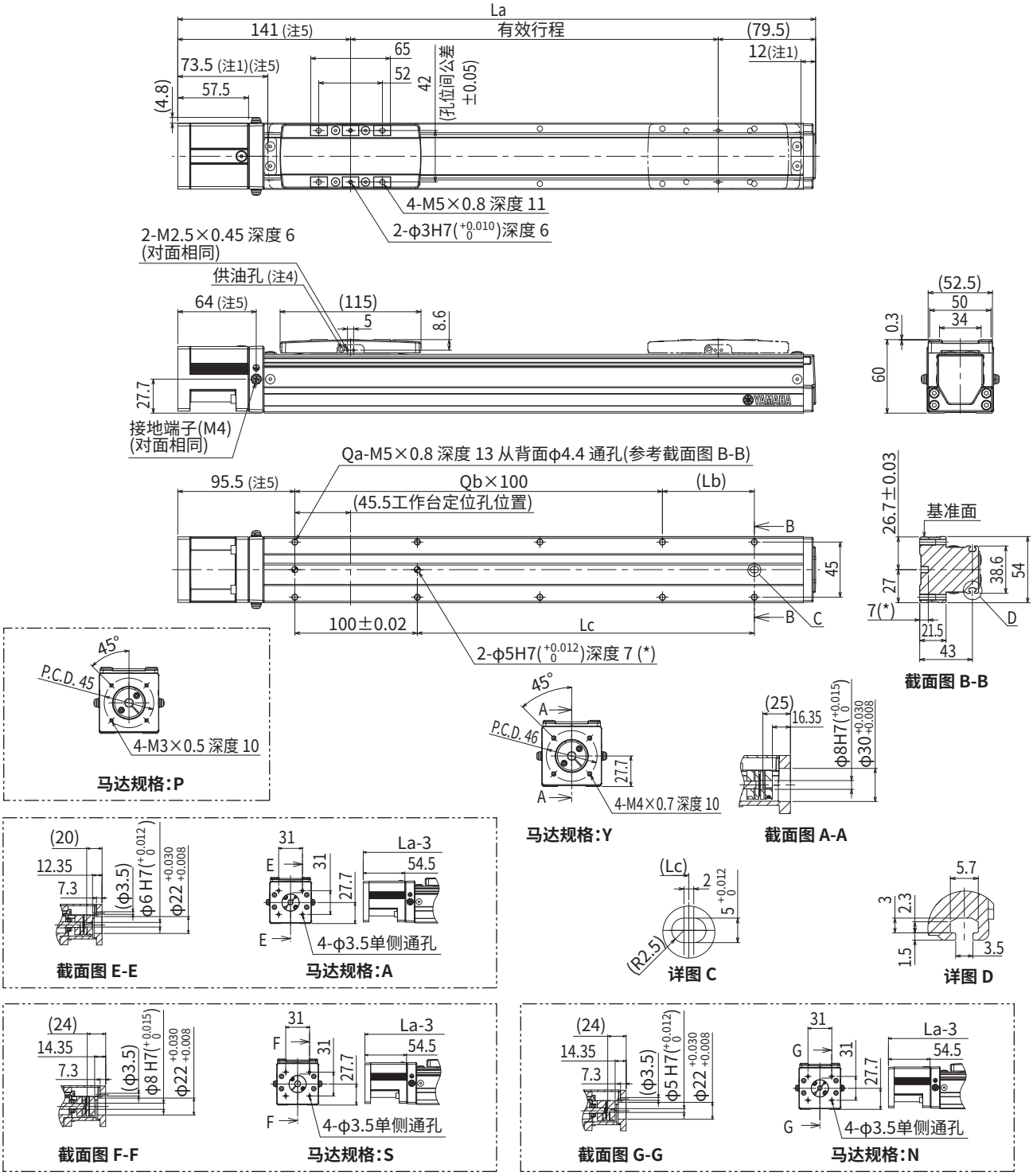
马达规格	厂商名称	型号
A	东方马达(株)	AZM46
		ARM46
		RKS54
S	东方马达(株)	AZM48
N	NEMA标准	NEMA17

※ NEMA标准马达的尺寸可能会因厂商而异，敬请注意。
※ 马达规格：A/S/N不能使用弯折专用部件。

YAMAHA ▶在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。

LBAS05

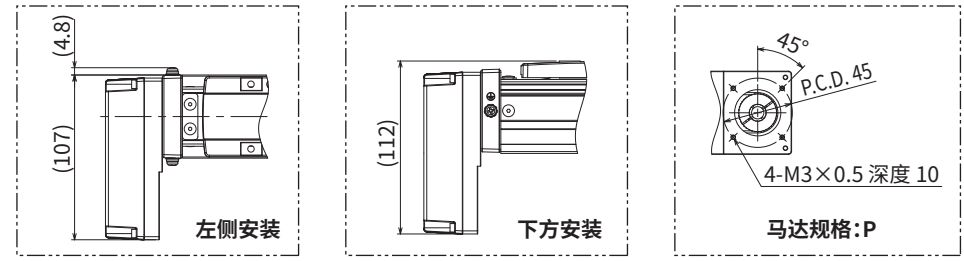
LBAS05　直线型 (S)

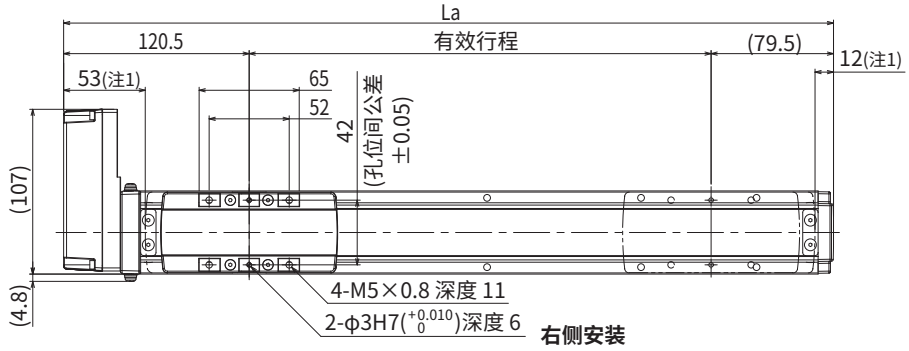


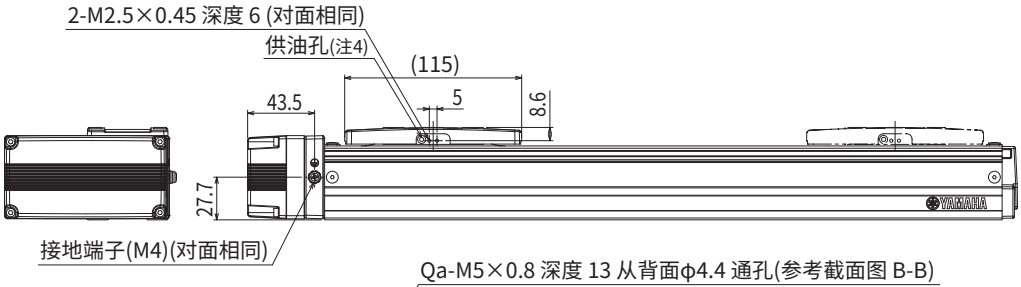
注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. 请客户自行安装、调整马达安装用专用部件。详情请参阅产品手册。
注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为≪30 mm以上≫的内六角螺栓<M4×0.7>。
　　用安装螺孔向主机安装时推荐使用杆长为≪台架厚度+10 mm以下≫的内六角螺栓<M5×0.8>。
注4. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.267)
　　部件编号:KFU-M3861-00
注5. 马达规格:A/S/N时,为标记尺寸≪−3 mm≫。

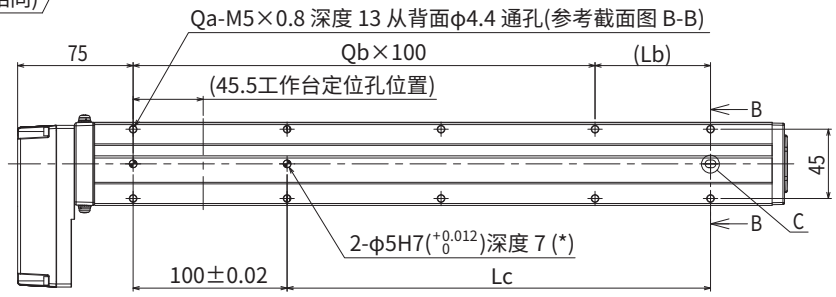
有效行程		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	1020.5
Lb		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Lc		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
主机重量(kg)		1.6	1.8	1.9	2.1	2.4	2.5	2.5	2.7	2.8	2.9	3.1	3.3	3.4	3.6	3.7	4.1
最高速度 (mm/sec)	导程20	1333											1133	933	799	666	599
	导程10	666											566	466	399	333	299
	导程5	333											283	233	199	166	149
	速度设定	—											85%	70%	60%	50%	45%

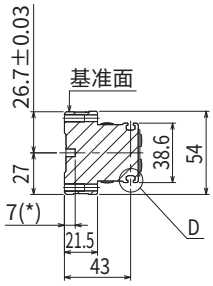
LBAS05　弯折型 (A)



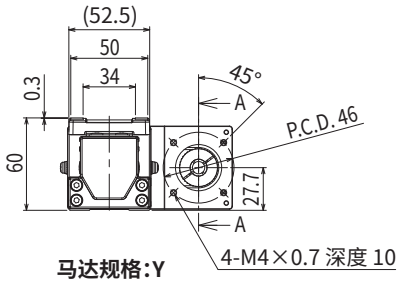




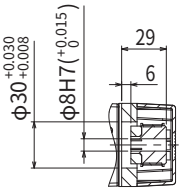




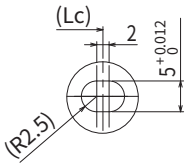
截面图 B-B



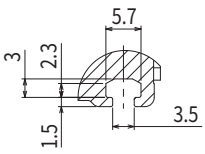
马达规格:Y



截面图 A-A



详图 C



详图 D

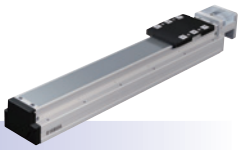
注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. 请客户自行安装、调整马达安装用专用部件。详情请参阅产品手册。
注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为≪30 mm以上≫的内六角螺栓＜M4×0.7＞。
　　用安装螺孔向主机安装时推荐使用杆长为≪台架厚度+10 mm以下≫的内六角螺栓＜M5×0.8＞。
注4. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.267)
　　部件编号：KFU-M3861-00

有效行程		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
Lb		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Lc		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
主机重量(kg)		1.7	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.6	2.8	2.9	3	3.2	3.3	3.5	3.6	3.8	4.1
最高速度 (mm/sec)	导程20	1333											1133	933	799	666	599
	导程10	666											566	466	399	333	299
	导程5	333											283	233	199	166	149
	速度设定	—											85%	70%	60%	50%	45%

LBAS08

Basic机型 ●无马达单轴执行器

●滑块型



订购型号

LBAS08 -				-
主机	导程指定	形状	马达规格	行程
	20：20 mm 10：10 mm 5：5 mm	S：直线型 A：弯折	Y：Y规格(参阅下文) P：P规格(参阅下文) K：K规格(参阅下文) A：A规格(参阅下文) N：N规格(参阅下文)	50～1100 (50 mm间距)

【注意事项】

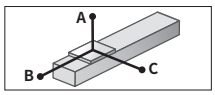
本产品未安装马达。
请客户自行准备、安装、调整马达及驱动器。
请参阅用户手册的马达安装方法，正确进行安装。
马达的调整方法请通过客户自备马达的手册等资料进行确认。
在发生振动、共振的状态下运行，产品寿命可能会缩短。
受适用马达影响，也可能达不到产品性能。
请客户自行安装、调整马达安装用专用部件。

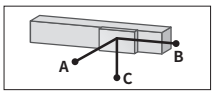
基本规格

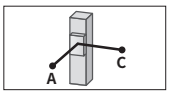
适用马达		200 W		
重复定位精度※1		±0.01 mm		
减速机构		轧制滚珠丝杆φ16(C7级)		
行程		50 mm~1100 mm(50 mm间距)		
最高速度※2(同等)		1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
滚珠丝杆导程		20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬运重量※3(同等)	水平	40 kg	80 kg	100 kg
	垂直	8 kg	20 kg	30 kg
额定推力※3(同等)		174 N	341 N	683 N
主机最大截面外形		W 82 mm × H 78 mm		
全长	直线型	ST + 278 mm		
	弯折	ST + 264.5 mm		
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650mm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.额定推力、最大可搬运重量是以安装的马达输出额定扭矩为前提。
※ 加速度/减速度、惯性力矩请参阅P.233。

允许突出量※







LBAS08-20

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
15kg	356	131	146
25kg	278	73	86
40kg	517	54	76

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
15kg	146	131	356
25kg	86	73	278
40kg	76	54	517

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
3kg	634	634
6kg	321	321
8kg	240	240

LBAS08-10

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
30kg	465	83	120
50kg	341	44	65
80kg	228	22	34

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
30kg	120	83	465
50kg	65	44	341
80kg	34	22	228

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
5kg	551	551
10kg	270	270
20kg	129	129

LBAS08-5

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
30kg	1604	95	153
50kg	1035	52	83
80kg	719	27	44
100kg	608	19	31

壁面安装使用时 (单位：mm)

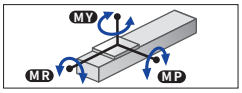
	A	B	C
30kg	153	95	1604
50kg	83	52	1035
80kg	44	27	719
100kg	31	19	608

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
10kg	312	312
20kg	149	149
30kg	95	95

※ 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
221	309	343

适用马达

● 适用伺服马达

规格		
	法兰尺寸	□ 60
	瓦数	200 W

马达规格	厂商名称	型号
Y	(株)安川电机	SGMJV-02
		SGM7J-02
	(株)KEYENCE	SV-□020
		SV2-□020
	三菱电机(株)	HF-KP23
		HG-KR23
		HK-KT23
	山洋电气(株)	R2□A06020
	多摩川精机(株)	TSM3202
	DELTA电子(株)	ECMA-C10602
	Siemens	1FL6032-2AF
	Schneider	BCH2LD023

马达规格	厂商名称	型号
P	欧姆龙(株)	R88M-K20030
		R88M-1M20030
	Panasonic(株)	MSMD02
		MSMF02
		MHMF02
K	Kingservo	KSMA02LI
		KSMA02LG

● 适用步进马达

规格		
	法兰尺寸	□ 60
		□ 56(NEMA)

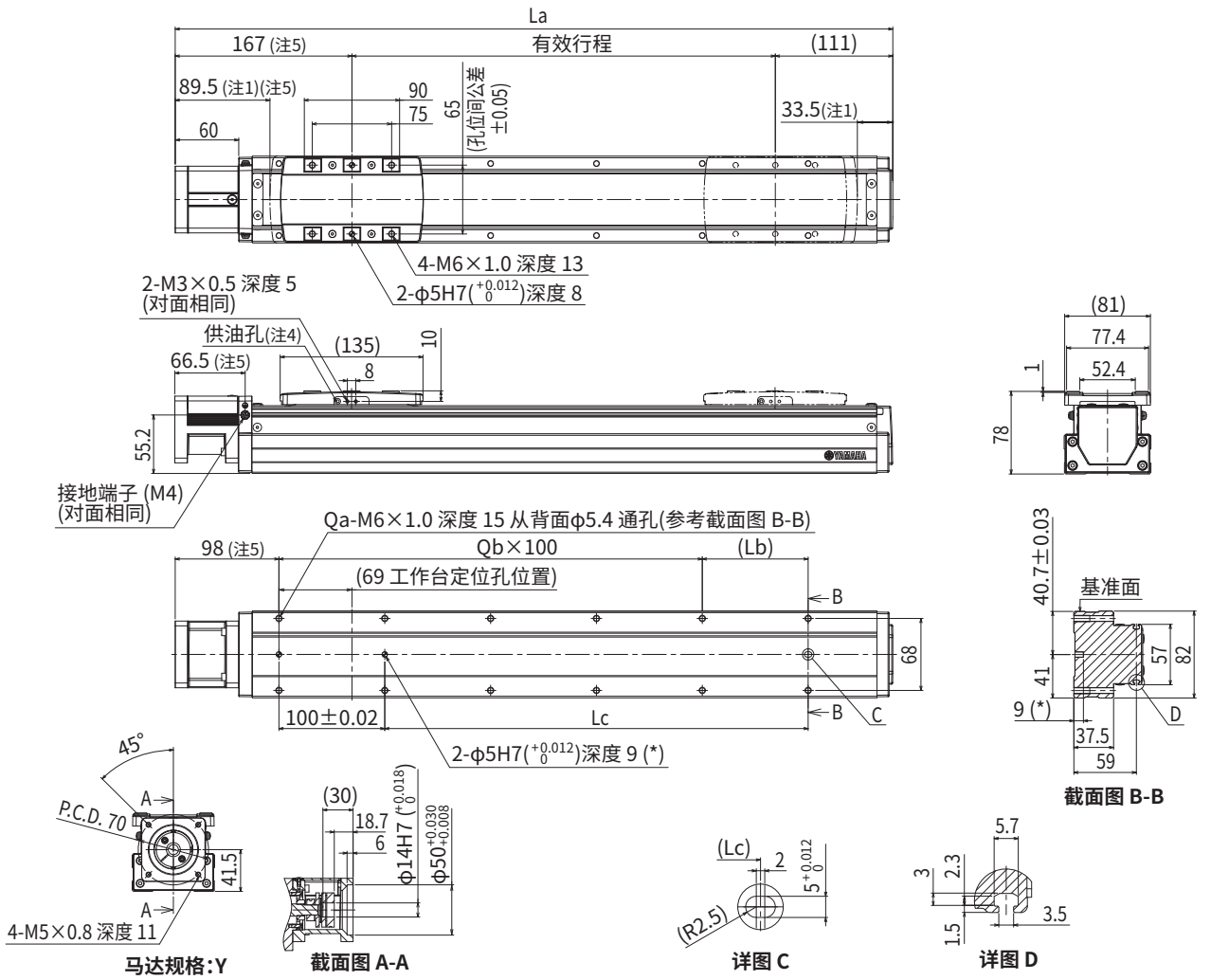
马达规格	厂商名称	型号
A	东方马达(株)	AZM66
		AZM69
		ARM66
		ARM69
		RKS56
N	NEMA标准	NEMA23

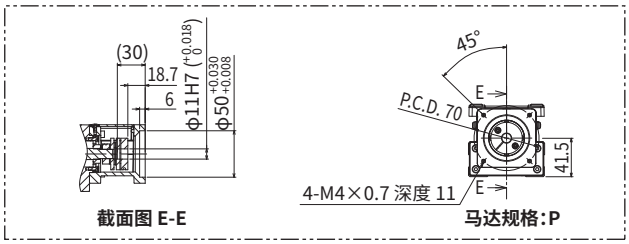
※ NEMA标准马达的尺寸可能会因厂商而异，敬请注意。
※ 马达规格：A/N不能使用弯折专用部件。

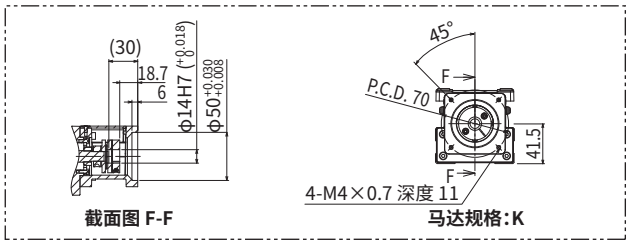
YAMAHA

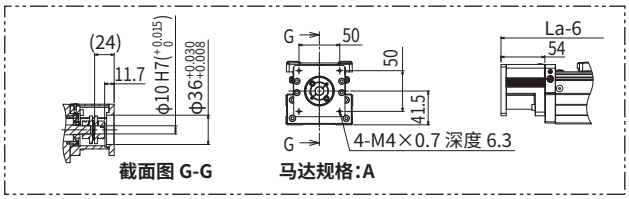
▶在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。

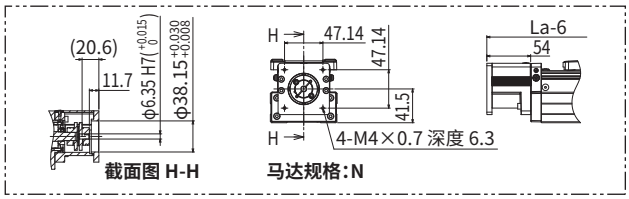
LBAS08　直线型 (S)









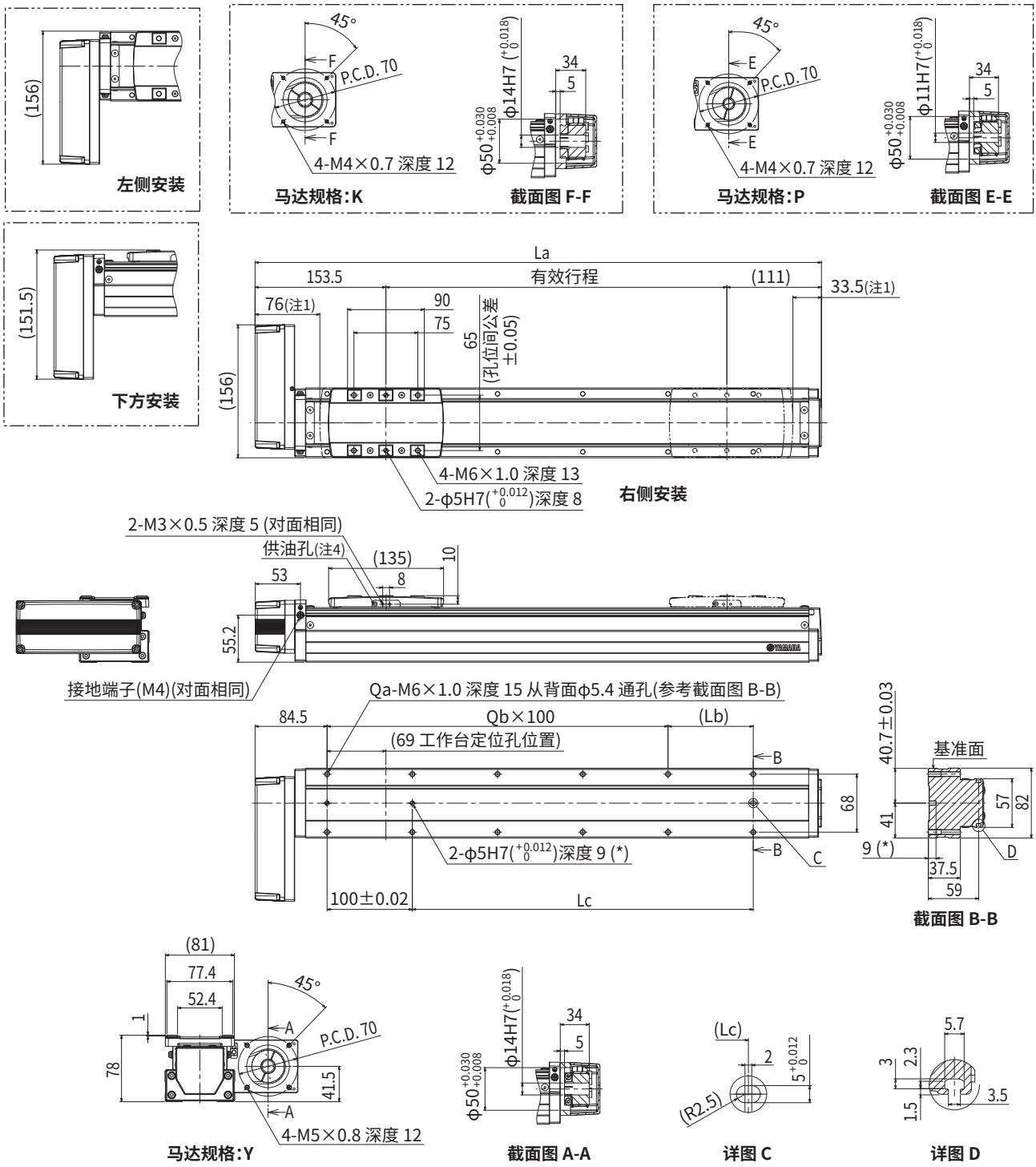


注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. 请客户自行安装、调整马达安装用专用部件。详情请参阅产品手册。
注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为≪45 mm以上≫的内六角螺栓＜M5×0.8＞。
　　用安装螺孔向主机安装时推荐使用杆长为≪台架厚度+15 mm以下≫的内六角螺栓＜M6×1.0＞。
注4. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.267)
　　部件编号：KFU-M3861-00
注5. 马达规格：A/N时，为标记尺寸≪－3 mm≫。
注6. 行程为50时，从顶面固定主体的安装通孔(Qa)有一部分会被滑块遮挡，导致只能使用4处位置。因此，建议从底面固定。

有效行程		50注6	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
La		328	378	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378
Lb		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Lc		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
主机重量(kg)		3.7	4.1	4.5	4.8	5.2	5.5	5.8	6.2	6.5	6.8	7.2	7.5	7.9	8.2	8.5	8.8	9.2	9.4	9.8	10.1	10.5	10.9
最高速度 (mm/sec)	导程20	1200													1020	900	780	660	600	540	480	420	360
	导程10	600													510	450	390	330	300	270	240	210	180
	导程5	300													255	225	195	165	150	135	120	105	90
	速度设定	—													85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%

LBAS08

LBAS08　弯折型 (A)

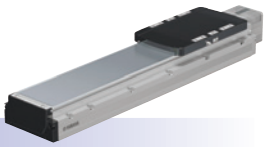


注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. 请客户自行安装、调整马达安装用专用部件。详情请参阅产品手册。
注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为≪45 mm以上≫的内六角螺栓＜M5×0.8＞。
　　用安装螺孔向主机安装时推荐使用杆长为≪台架厚度+15 mm以下≫的内六角螺栓＜M6×1.0＞。
注4. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.267)
　　部件编号：KFU-M3861-00
注5. 行程为50时，从顶面固定主体的安装通孔(Qa)有一部分会被滑块遮挡，导致只能使用4处位置。因此，建议从底面固定。

有效行程		50注5	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
La		314.5	364.5	414.5	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5	814.5	864.5	914.5	964.5	1014.5	1064.5	1114.5	1164.5	1214.5	1264.5	1314.5	1364.5
Lb		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Lc		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
主机重量(kg)		4.1	4.5	4.9	5.2	5.6	5.9	6.2	6.6	6.9	7.2	7.6	7.9	8.3	8.6	8.9	9.2	9.6	9.8	10.2	10.5	10.9	11.3
最高速度 (mm/sec)	导程20	1200													1020	900	780	660	600	540	480	420	360
	导程10	600													510	450	390	330	300	270	240	210	180
	导程5	300													255	225	195	165	150	135	120	105	90
	速度设定	—													85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%

LBAS12

Basic机型 ●无马达单轴执行器 ●滑块型 ●薄型



订购型号

LBAS12 - □ □ □ - □

主机	导程指定	形状	马达规格	行程
	32：32 mm 20：20 mm 10：10 mm 5：5 mm	S：直线型 A：弯折	Y：Y规格(参阅下文) P：P规格(参阅下文) K：K规格(参阅下文)	50～1250 (50 mm间距)

【注意事项】

本产品未安装马达。
请客户自行准备、安装、调整马达及驱动器。
请参阅用户手册的马达安装方法，正确进行安装。
马达的调整方法请通过客户自备马达的手册等资料进行确认。
在发生振动、共振的状态下运行，产品寿命可能会缩短。
受适用马达影响，也可能达不到产品性能。
请客户自行安装、调整马达安装用专用部件。

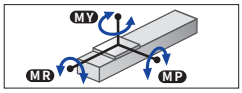
LBAS12 (200W)

基本规格

适用马达		200 W			
重复定位精度※1		±0.01 mm			
减速机构		轧制滚珠丝杆φ16(C7级)			
行程		50 mm~1250 mm(50 mm间距)			
最高速度※2(同等)		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
滚珠丝杆导程		32 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬运重量※3 (同等)	水平	20 kg	40 kg	80 kg	100 kg
	垂直	3 kg	8 kg	20 kg	30 kg
额定推力※3(同等)		105 N	170 N	341 N	683 N
主机最大截面外形		W 120 mm × H 76 mm			
全长	直线型	ST + 294 mm			
	弯折	ST + 270.5 mm			
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.额定推力、最大可搬运重量是以安装的马达输出额定扭矩为前提。
※ 加速度/减速度、惯性力矩请参阅P.235。

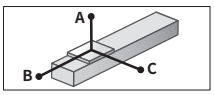
容许静态力矩

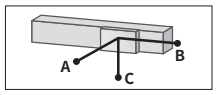


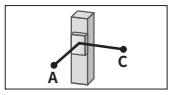
(单位：N·m)

MY	MP	MR
573	606	606

允许突出量※







LBAS12-32(200W)

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
5kg	2079	1694	1224
10kg	1134	834	627
20kg	843	422	362

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
5kg	1224	1694	2079
10kg	627	834	1134
20kg	362	422	843

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
1kg	6201	6201
3kg	2057	2057

LBAS12-20(200W)

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
15kg	946	548	445
25kg	591	321	266
40kg	442	206	182

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
15kg	445	548	946
25kg	266	321	591
40kg	182	206	442

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
3kg	2174	2174
5kg	1315	1315
8kg	833	833

LBAS12-10(200W)

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
30kg	729	299	278
50kg	788	207	223
80kg	1325	157	200

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
30kg	278	299	729
50kg	223	207	788
80kg	200	157	1325

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
5kg	1934	1934
10kg	978	978
20kg	503	503

LBAS12-5(200W)

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
30kg	2478	430	513
50kg	1820	258	320
80kg	1522	160	208
100kg	1443	127	168

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
30kg	513	430	2478
50kg	320	258	1820
80kg	208	160	1522
100kg	168	127	1443

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
10kg	1317	1317
20kg	670	670
30kg	456	456

※ 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。

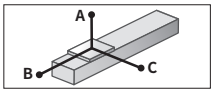
LBAS12 (400W)

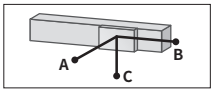
基本规格

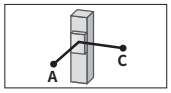
适用马达		400 W			
滚珠丝杆导程		32 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬运重量※1 (同等)	水平	35 kg	50 kg	95 kg	115 kg
	垂直	8 kg	15 kg	25 kg	40 kg
额定推力※1(同等)		218 N	339 N	678 N	1360 N

※1.额定推力、最大可搬运重量是以安装的马达输出额定扭矩为前提。
※ 加速度/减速度、惯性力矩请参阅P.237。
※ 未记载的基本规格、容许静态力矩等与LBAS12(200W)通用。

允许突出量※







LBAS12-32(400W)

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
10kg	1134	834	627
20kg	843	422	362
35kg	926	286	294

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
10kg	627	834	1134
20kg	362	422	843
35kg	294	286	926

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
3kg	2057	2057
5kg	1228	1228
8kg	762	762

LBAS12-20(400W)

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
15kg	826	548	427
30kg	485	263	218
50kg	433	172	162

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
15kg	427	548	826
30kg	218	263	485
50kg	162	172	433

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
5kg	1315	1315
10kg	672	672
15kg	522	522

LBAS12-10(400W)

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
30kg	528	270	230
60kg	667	171	185
95kg	1350	132	173

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
30kg	230	270	528
60kg	185	171	667
95kg	173	132	1350

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
5kg	1934	1934
15kg	660	660
25kg	409	409

LBAS12-5(400W)

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
30kg	2478	430	513
60kg	1668	215	270
90kg	1475	142	186
115kg	1384	109	146

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
30kg	513	430	2478
60kg	270	215	1668
90kg	186	142	1475
115kg	146	109	1384

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
15kg	885	885
25kg	541	541
40kg	350	350

※ 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。

YAMAHA ▶在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。

LBAS12

适用马达 (200W)

● 适用伺服马达

规格	法兰尺寸	□ 60
	瓦数	200 W

马达规格	厂商名称	型号
Y	(株)安川电机	SGMJV-02
		SGM7J-02
	(株)KEYENCE	SV-□020
		SV2-□020
	三菱电机(株)	HF-KP23
		HG-KR23
		HK-KT23
	山洋电气(株)	R2□A06020
	多摩川精机(株)	TSM3202
	DELTA电子(株)	ECMA-C10602
	Siemens	1FL6032-2AF
	Schneider	BCH2LD023
P	欧姆龙(株)	R88M-K20030
		R88M-1M20030
	Panasonic(株)	MSMD02
		MSMF02
		MHMF02
K	Kingservo	KSMA02LI
		KSMA02LG

适用马达 (400W)

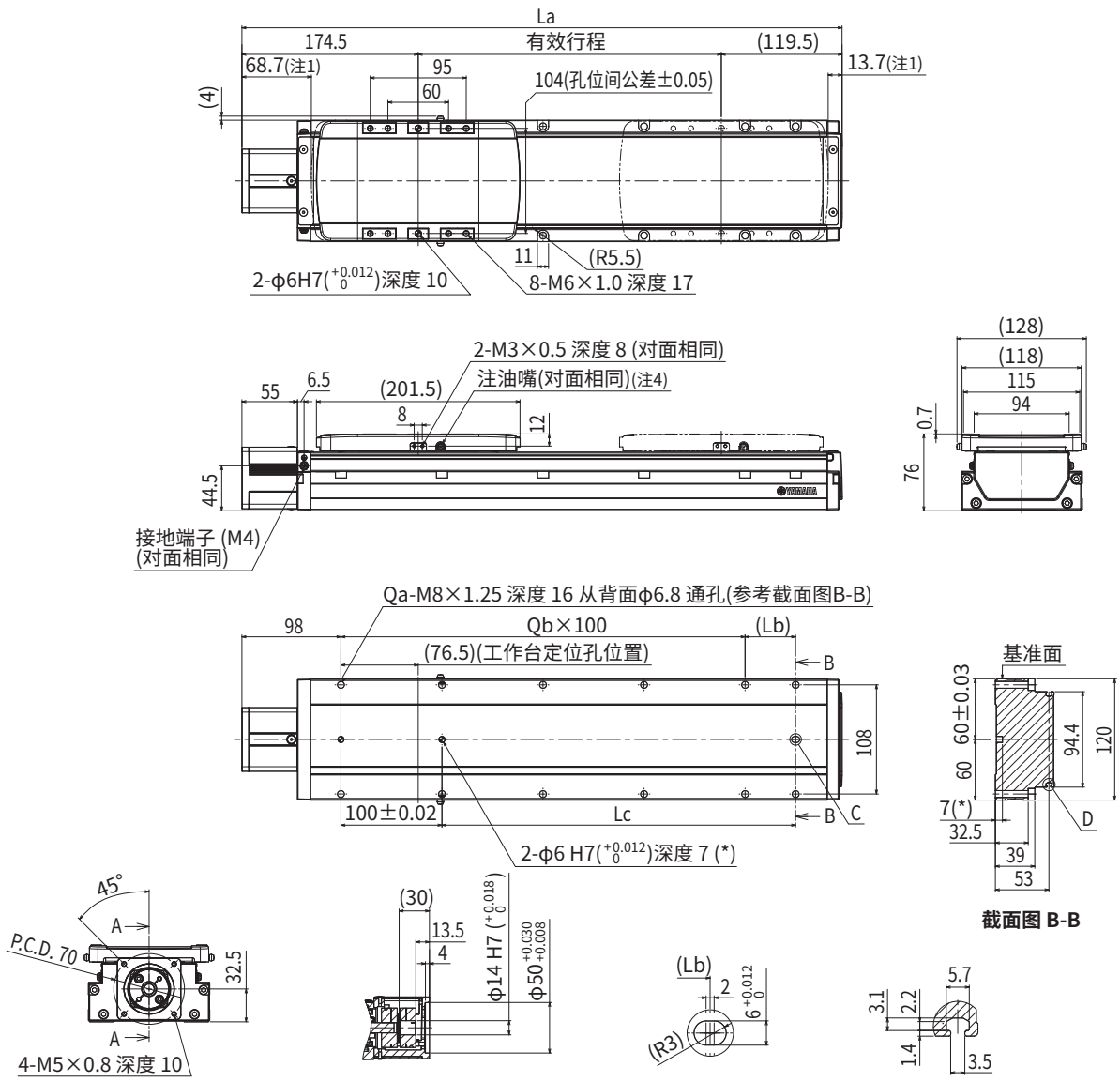
● 适用伺服马达

规格	法兰尺寸	□ 60
	瓦数	400 W

马达规格	厂商名称	型号
Y	(株)安川电机	SGMJV-04
		SGM7J-04
	(株)KEYENCE	SV-□040
		SV2-□040
	三菱电机(株)	HF-KP43
		HG-KR43
		HK-KT43
	山洋电气(株)	R2□A06040
	多摩川精机(株)	TSM3204
	DELTA电子(株)	ECMA-C10604
	Siemens	1FL6034-2AF
	Schneider	BCH2LD043
K	欧姆龙(株)	R88M-K40030
		R88M-1M40030
	Panasonic(株)	MSMD04
		MSMF04
		MHMF04
	Kingservo	KSMA04LI
		KSMA04LG

LBAS12　直线型 (S)

※ LBAS12(200W)与LBAS12(400W)的外形图相同。



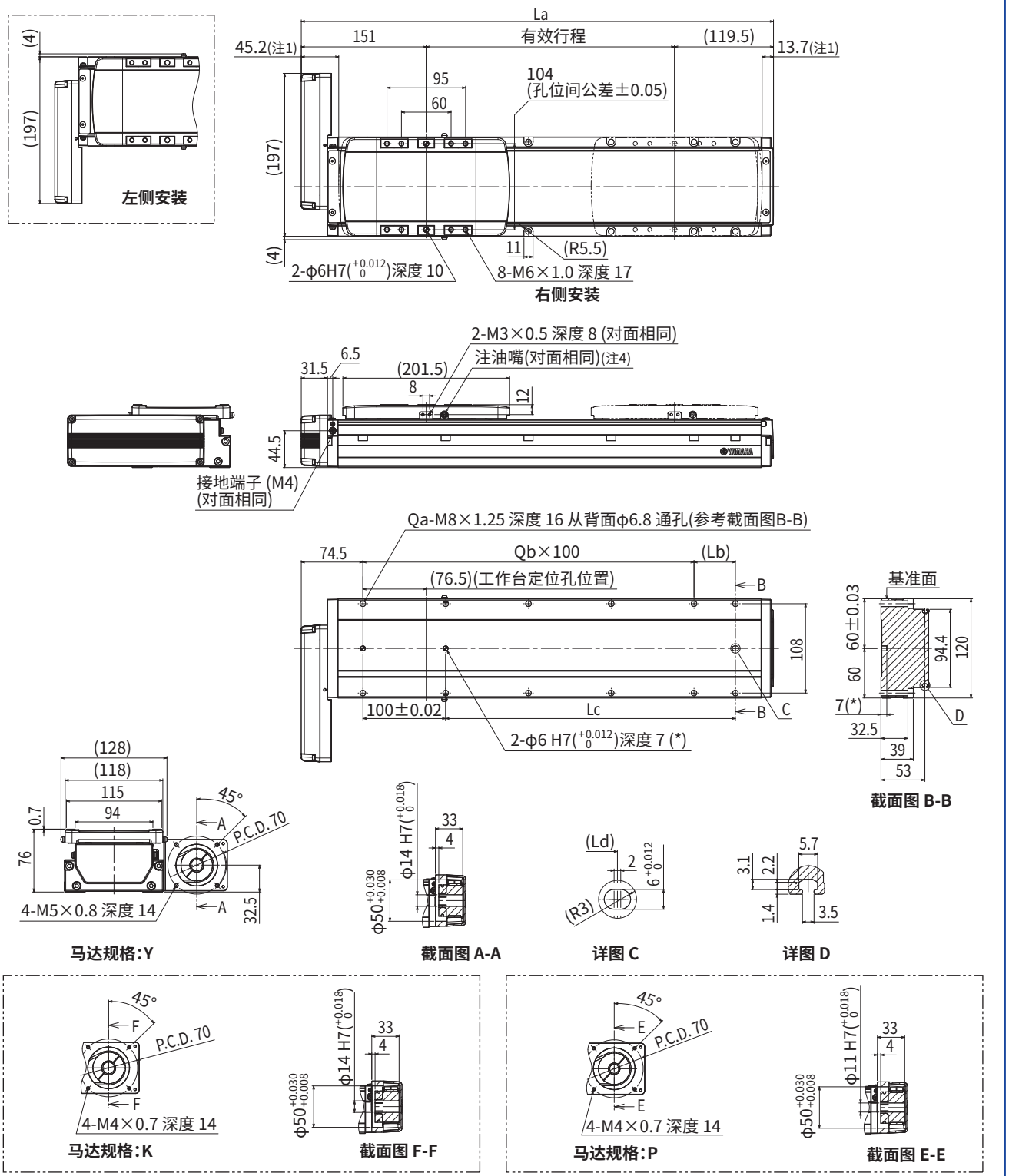
注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. 请客户自行安装、调整马达安装用专用部件。详情请参阅产品手册。
注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为≪45 mm以上≫的内六角螺栓＜M6×1.0＞。
　　用安装螺孔向主机安装时推荐使用杆长为≪台架厚度＋16 mm以下≫的内六角螺栓＜M8×1.25＞。
注4. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.267)
注5. 行程为50时，从顶面固定主体的安装通孔(Qa)有一部分会被滑块遮挡，导致只能使用4处位置。因此，建议从底面固定。

有效行程		50注5	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		344	394	444	494	544	594	644	694	744	794	844	894	944	994	1044	1094	1144	1194	1244	1294	1344	1394	1444	1494	1544
Lb		100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
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	1300
Qa		6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
Qb		1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13
主机重量(kg)		4.5	4.9	5.3	5.7	6.1	6.5	6.9	7.3	7.7	8.1	8.6	9	9.4	9.9	10.3	10.7	11.2	11.6	12.1	12.5	12.9	13.4	13.8	14.3	14.7
最高速度 (mm/sec)	导程32	1800												1620	1440	1260	1080	990	810	720	630	630	540	450	360	360
	导程20	1200												1080	960	840	720	660	540	480	420	420	360	300	240	240
	导程10	600												540	480	420	360	330	270	240	210	210	180	150	120	120
	导程5	300												270	240	210	180	165	135	120	105	105	90	75	60	60
	速度设定	—												90%	80%	70%	60%	55%	45%	40%	35%	35%	30%	25%	20%	20%

LBAS12

LBAS12　弯折型 (A)

※ LBAS12(200W)与LBAS12(400W)的外形图相同。



注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. 请客户自行安装、调整马达安装用专用部件。详情请参阅产品手册。
注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为≪45 mm以上≫的内六角螺栓＜M6×1.0＞。
　　用安装螺孔向主机安装时推荐使用杆长为≪台架厚度＋16 mm以下≫的内六角螺栓＜M8×1.25＞。
注4. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.267)
注5. 行程为50时，从顶面固定主体的安装通孔(Qa)有一部分会被滑块遮挡，导致只能使用4处位置。因此，建议从底面固定。

有效行程		50注5	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	1520.5
Lb		100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
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	1300
Qa		6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
Qb		1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13
主机重量(kg)		4.5	4.9	5.3	5.7	6.1	6.5	6.9	7.3	7.7	8.2	8.6	9.1	9.5	9.9	10.4	10.8	11.2	11.7	12.1	12.6	13	13.4	13.9	14.3	14.8
最高速度 (mm/sec)	导程32	1800												1620	1440	1260	1080	990	810	720	630	630	540	450	360	360
	导程20	1200												1080	960	840	720	660	540	480	420	420	360	300	240	240
	导程10	600												540	480	420	360	330	270	240	210	210	180	150	120	120
	导程5	300												270	240	210	180	165	135	120	105	105	90	75	60	60
	速度设定	—												90%	80%	70%	60%	55%	45%	40%	35%	35%	30%	25%	20%	20%

MEMO

LGXS05

Advanced机型 ●无马达单轴执行器

●滑块型

订购型号

LGXS05 - [ ] - [ ] - [ ]

主机	导程指定	侧面安全盖	行程
	20 : 20 mm 10 : 10 mm 5 : 5 mm	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)

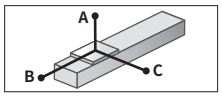
【注意事项】
本产品未安装马达。
请客户自行准备、安装、调整马达及驱动器。
请参阅用户手册的马达安装方法，正确进行安装。
马达的调整方法请通过客户自备马达的手册等资料进行确认。
在发生振动、共振的状态下运行，产品寿命可能会缩短。
受适用马达影响，也可能达不到产品性能。
使用高加减速规格时，不能使用弯折单元。

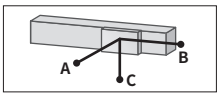
基本规格

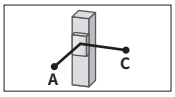
适用马达		50 W		
重复定位精度※1		±0.005 mm		
减速机构		研磨滚珠丝杆φ12 (C5级)		
行程		50 mm～800 mm (50 mm间距)		
最高速度※2 (同等)		1333 mm/sec	666 mm/sec	333 mm/sec
滚珠丝杆导程		20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬运重量※3 (同等)	水平	5 kg	8 kg	13 kg
	垂直	2 kg	4 kg	8 kg
额定推力※3 (同等)		41 N	69 N	138 N
主机最大截面外形		W 48 mm × H 65 mm		
全长		ST + 131.5 mm		
洁净度※4		相当于ISO CLASS 3 (ISO14644-1)		
抽吸量空气※5		30 Nℓ/min～100 Nℓ/min		
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.额定推力、最大可搬运重量是以安装的马达输出额定扭矩为前提。
※4.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。
※5.必要抽吸量因使用条件、使用环境而异。
※ 加速度/减速度、惯性力矩请参阅P.239。

允许突出量※







LGXS05-20

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

LGXS05-10

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

LGXS05-5

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)

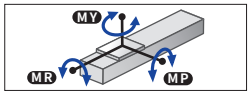
	A	B	C
3kg	439	245	4371
8kg	117	65	1812
13kg	42	24	1000

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

适用伺服马达

规格	法兰尺寸	□ 40
	瓦数	50 W

厂商名称	型号
(株)安川电机	SGMJV-A5
	SGM7J-A5
(株) KEYENCE	SV-□005
	SV2-□005
三菱电机(株)	HF-KP053※
	HG-KR053※
	HK-KT053※
欧姆龙(株)	R88M-K05030
	R88M-1M05030※
Panasonic (株)	MHMF5A

弯折单元 产品型号	垫片板 部件编号
GX-BEND-40	KES-M2295-00

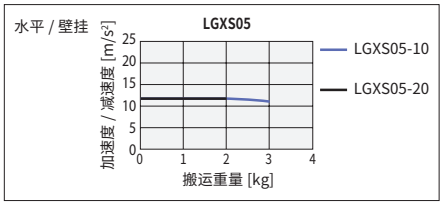
※ 与弯折单元组合需要使用专用垫片板。

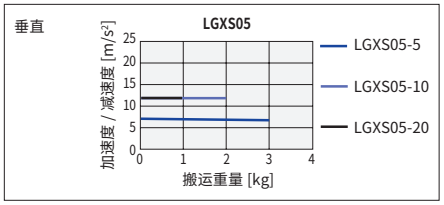
在高加减速下使用时(高加减速规格)

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※

LGXS05-20

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

LGXS05-10

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

LGXS05-5

垂直使用时 (单位:mm)

	A	C
1kg	478	478
3kg	138	138

※ 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

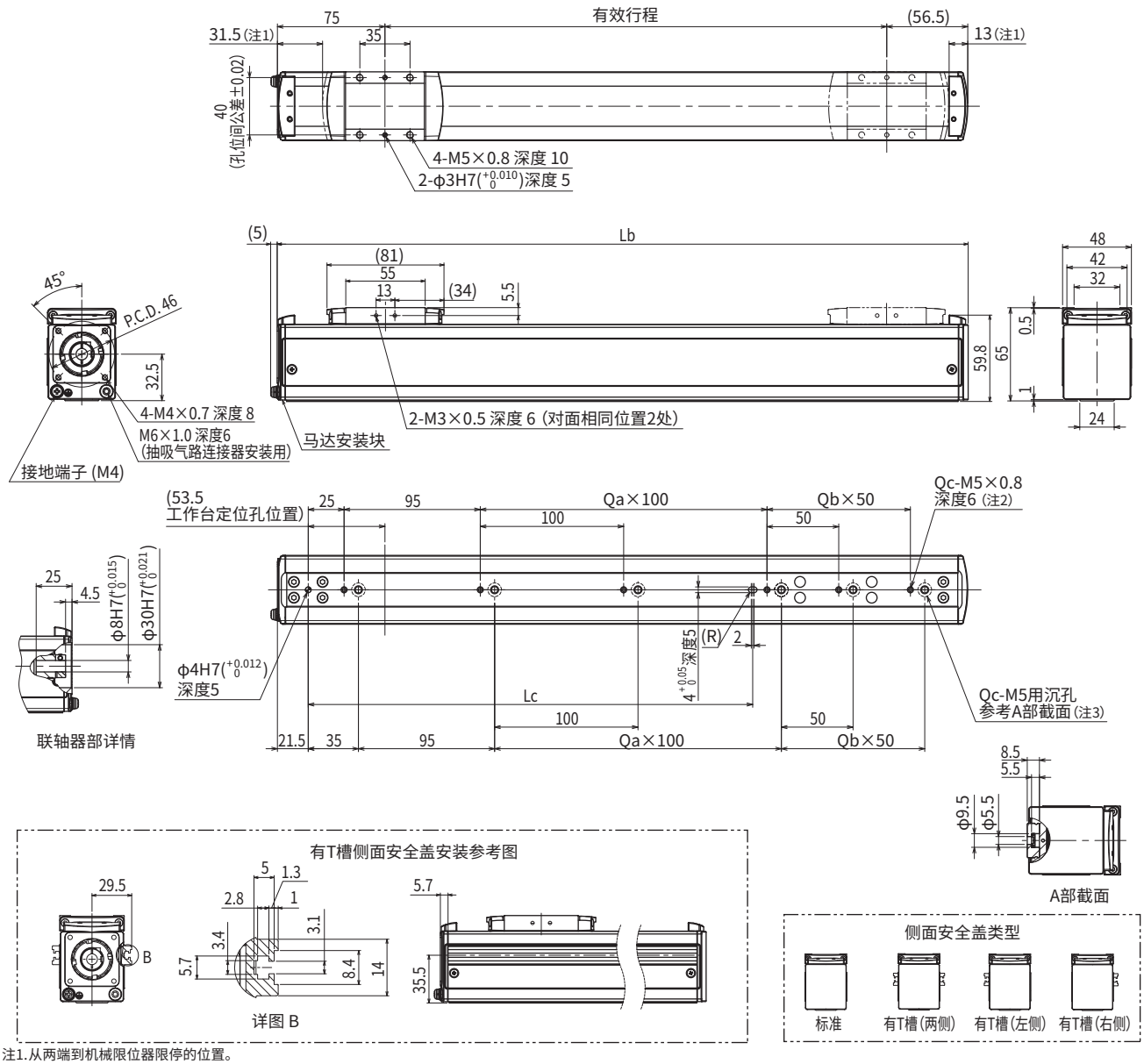
有效行程		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550
最高速度 (mm/sec)	导程20	1333										
	导程10	666										
	导程5	333										

※ 使用高加减速规格时，不能使用弯折单元。
※ 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。
※ 加速度/减速度、惯性力矩请参阅P.240。

YAMAHA

▶在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。

LGXS05



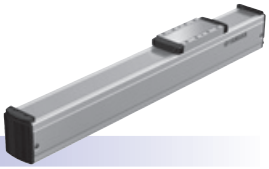
注1.从两端到机械限位器限停的位置。
注2.用螺孔安装主机时，请拆下固定螺钉进行固定。
注3.用沉孔(A部截面)安装主机时，请从内侧拆下盖子进行固定。
应使用杆长为15 mm以下的内六角螺栓(M5×0.8)。
注4.有T槽侧面安全盖用于安装传感器。
注5.供油用喷嘴(推荐) (详情参阅P.267)

有效行程		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
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)		1.2	1.4	1.5	1.7	1.9	2.0	2.2	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5
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%

LGXS05L

Advanced机型 ●无马达单轴执行器

●滑块型



订购型号

LGXS05L - □ - □ - □

主机	导程指定	侧面安全盖	行程
	20 : 20 mm 10 : 10 mm 5 : 5 mm	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)

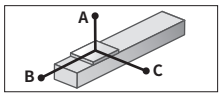
【注意事项】
本产品未安装马达。
请客户自行准备、安装、调整马达及驱动器。
请参阅用户手册的马达安装方法，正确进行安装。
马达的调整方法请通过客户自备马达的手册等资料进行确认。
在发生振动、共振的状态下运行，产品寿命可能会缩短。
受适用马达影响，也可能达不到产品性能。
使用高加减速规格时，不能使用弯折单元。

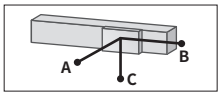
基本规格

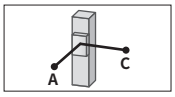
适用马达		100 W		
重复定位精度※1		±0.005 mm		
减速机构		研磨滚珠丝杆φ12 (C5级)		
行程		50 mm～800 mm (50 mm间距)		
最高速度※2 (同等)		1333 mm/sec	666 mm/sec	333 mm/sec
滚珠丝杆导程		20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬运重量※3 (同等)	水平	12 kg	24 kg	32 kg
	垂直	3 kg	6 kg	12 kg
额定推力※3 (同等)		84 N	169 N	339 N
主机最大截面外形		W 48 mm × H 65 mm		
全长		ST + 161.5 mm		
洁净度※4		相当于ISO CLASS 3 (ISO14644-1)		
抽吸量空气※5		30 Nℓ/min～100 Nℓ/min		
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.额定推力、最大可搬运重量是以安装的马达输出额定扭矩为前提。
※4.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。
※5.必要抽吸量因使用条件、使用环境而异。
※ 加速度/减速度、惯性力矩请参阅P.241。

允许突出量※







LGXS05L-20

水平使用时 (单位:mm)

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

壁面安装使用时 (单位:mm)

	A	B	C
3kg	396	486	1594
8kg	106	128	525
12kg	52	61	329

垂直使用时 (单位:mm)

	A	C
1kg	1486	1486
2kg	730	730
3kg	478	478

LGXS05L-10

水平使用时 (单位:mm)

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

壁面安装使用时 (单位:mm)

	A	B	C
6kg	277	316	2192
12kg	101	115	1084
24kg	12	14	276

垂直使用时 (单位:mm)

	A	C
4kg	555	555
6kg	360	360

LGXS05L-5

水平使用时 (单位:mm)

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

壁面安装使用时 (单位:mm)

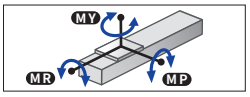
	A	B	C
10kg	162	181	2800
20kg	42	47	1273
32kg	0	0	0

垂直使用时 (单位:mm)

	A	C
5kg	501	501
10kg	235	235
12kg	190	190

※ 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
72	72	64

适用伺服马达

规格	法兰尺寸	□ 40
	瓦数	100 W

厂商名称	型号
(株)安川电机	SGMJV-01
	SGM7J-01
(株) KEYENCE	SV-□010
	SV2-□010
三菱电机(株)	HF-KP13※
	HG-KR13※
	HK-KT13※
欧姆龙(株)	R88M-K10030
	R88M-1M10030※
Panasonic (株)	MHMF01

弯折单元产品型号	垫片板部件编号
GX-BEND-40	KES-M2295-00

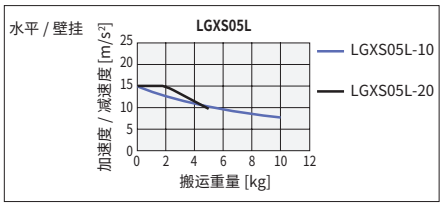
※ 与弯折单元组合需要使用专用垫片板。

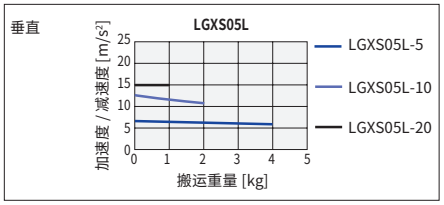
在高加减速下使用时(高加减速规格)

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	5 kg	10 kg	—
最大加速度	水平	14.72 m/s² (1.5 G)	14.72 m/s² (1.5 G)	—
最大可搬运重量	垂直	1 kg	2 kg	4 kg
最大加速度	垂直	14.72 m/s² (1.5 G)	12.68 m/s² (1.3 G)	6.65 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※

LGXS05L-20

水平使用时 (单位:mm)

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

壁面安装使用时 (单位:mm)

	A	B	C
2kg	294	428	626
5kg	87	118	251

垂直使用时 (单位:mm)

	A	C
1kg	728	728

LGXS05L-10

水平使用时 (单位:mm)

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

壁面安装使用时 (单位:mm)

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

垂直使用时 (单位:mm)

	A	C
1kg	1298	1298
2kg	636	636

LGXS05L-5

垂直使用时 (单位:mm)

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

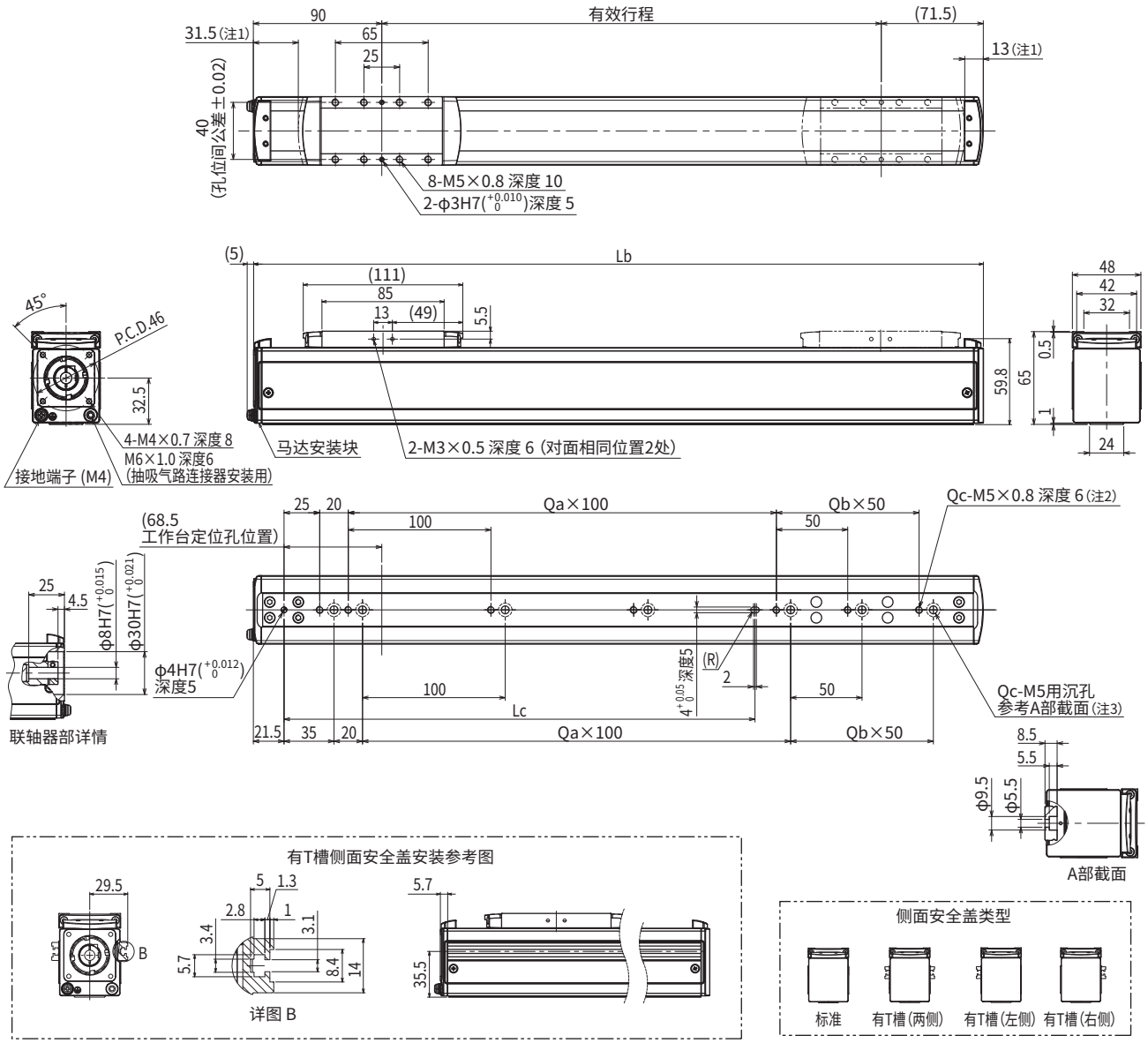
※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。
※ 计算寿命时的行程为550 mm。

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，不能使用弯折单元。
※ 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。
※ 加速度/减速度、惯性力矩请参阅P.242。

LGXS05L



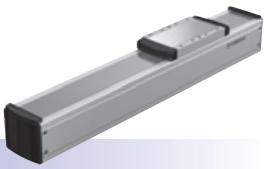
注1.从两端到机械限位器限停的位置。
注2.用螺孔安装主机时，请拆下固定螺钉进行固定。
注3.用沉孔(A部截面)安装主机时，请从内侧拆下盖子进行固定。
应使用杆长为15 mm以下的内六角螺栓(M5×0.8)。
注4.有T槽侧面安全盖用于安装传感器。
注5.供油用喷嘴(推荐) (详情参阅P.267)

有效行程		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
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
主机重量(kg)		1.4	1.5	1.7	1.8	2.0	2.2	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5	3.7
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%

LGXS07

Advanced机型 ●无马达单轴执行器

●滑块型



订购型号

LGXS07 - □ - □ - □

主机	导程指定	侧面安全盖	行程
	30：30 mm 20：20 mm 10：10 mm 5：5 mm	空白:标准 W：有T槽(两侧) R：有T槽(右侧) L：有T槽(左侧)	50～1100 (50 mm间距)

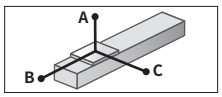
【注意事项】
本产品未安装马达。
请客户自行准备、安装、调整马达及驱动器。
请参阅用户手册的马达安装方法，正确进行安装。
马达的调整方法请通过客户自备马达的手册等资料进行确认。
在发生振动、共振的状态下运行，产品寿命可能会缩短。
受适用马达影响，也可能达不到产品性能。
使用高加减速规格时，不能使用弯折单元。

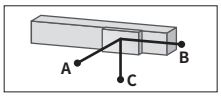
基本规格

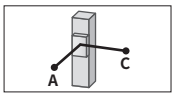
适用马达		100 W		
重复定位精度※1		±0.005 mm		
减速机构		研磨滚珠丝杆φ15 (C5级)		
行程		50 mm～1100 mm (50 mm间距)		
最高速度※2 (同等)		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
滚珠丝杆导程		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬运重量※3 (同等)	水平	10 kg	25 kg	45 kg	85 kg
	垂直	2 kg	4 kg	8 kg	16 kg
额定推力※3 (同等)		56 N	84 N	169 N	339 N
主机最大截面外形		W 70 mm × H 76.5 mm		
全长		ST + 202 mm		
洁净度※4		相当于ISO CLASS 3 (ISO14644-1)		
抽吸量空气※5		30 Nℓ/min～115 Nℓ/min		
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700mm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.额定推力、最大可搬运重量是以安装的马达输出额定扭矩为前提。
※4.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。
※5.必要抽吸量因使用条件、使用环境而异。
※ 加速度/减速度、惯性力矩请参阅P.243。

允许突出量※







LGXS07-30

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
2kg	3078	1509	1221
6kg	1191	501	418
10kg	957	317	282

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
2kg	1237	1442	2975
6kg	393	435	1062
10kg	244	251	793

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
1kg	2335	2335
2kg	1158	1158

LGXS07-20

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
10kg	1327	370	358
20kg	1136	186	188
25kg	1509	163	173

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
10kg	313	304	1164
20kg	131	119	804
25kg	109	97	1010

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
1kg	3416	3416
2kg	1701	1701
4kg	841	841

LGXS07-10

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
15kg	2420	338	372
30kg	1531	160	176
45kg	1181	101	111

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
15kg	306	271	2192
30kg	106	94	1155
45kg	39	34	623

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
3kg	1688	1688
6kg	827	827
8kg	612	612

LGXS07-5

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
30kg	2915	172	197
50kg	2535	96	110
85kg	2024	49	56

壁面安装使用时 (单位：mm)

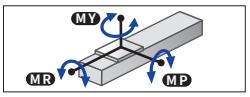
	A	B	C
30kg	122	106	2458
50kg	34	30	1476
85kg	0	0	0

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
6kg	907	907
9kg	591	591
16kg	314	314

※ 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
138	121	121

适用伺服马达

规格	法兰尺寸	□40
	瓦数	100 W

厂商名称	型号
(株)安川电机	SGMJV-01
	SGM7J-01
(株) KEYENCE	SV-□010
	SV2-□010
三菱电机(株)	HF-KP13※
	HG-KR13※
	HK-KT13※
欧姆龙(株)	R88M-K10030
	R88M-1M10030※
Panasonic (株)	MHMF01

弯折单元产品型号	垫片板部件编号
GX-BEND-40	KES-M2295-00

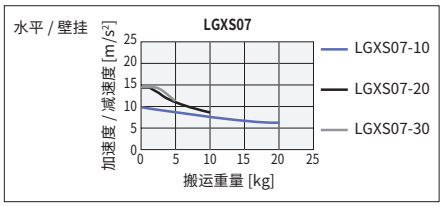
※ 与弯折单元组合需要使用专用垫片板。

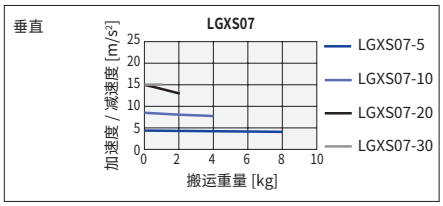
在高加减速下使用时(高加减速规格)

基本规格

行程		50 mm～650 mm (50 mm间距)			
滚珠丝杆导程		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬运重量	水平	5 kg	10 kg	20 kg	—
最大加速度	水平	14.72 m/s² (1.5 G)	14.72 m/s² (1.5 G)	9.64 m/s² (1 G)	—
最大可搬运重量	垂直	1 kg	2 kg	4 kg	8 kg
最大加速度	垂直	14.72 m/s² (1.5 G)	14.72 m/s² (1.5 G)	8.44 m/s² (0.9 G)	4.32 m/s² (0.4 G)

搬运重量－加速度/减速度图表(参考基准)





允许突出量※

LGXS07-30

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
2kg	1020	897	608
5kg	461	346	245

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
2kg	579	830	976
5kg	208	279	401

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
1kg	1165	1165

LGXS07-20

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
3kg	1224	758	640
6kg	684	369	321
10kg	459	214	190

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
3kg	600	692	1175
6kg	274	303	621
10kg	138	147	376

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
1kg	1793	1793
2kg	891	891

LGXS07-10

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
5kg	2208	622	665
12kg	991	249	266
20kg	637	142	152

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
5kg	603	556	2129
12kg	200	182	890
20kg	83	75	497

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
1kg	3012	3012
2kg	1487	1487
4kg	725	725

LGXS07-5

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
3kg	1093	1093
5kg	639	639
8kg	384	384

※ 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。

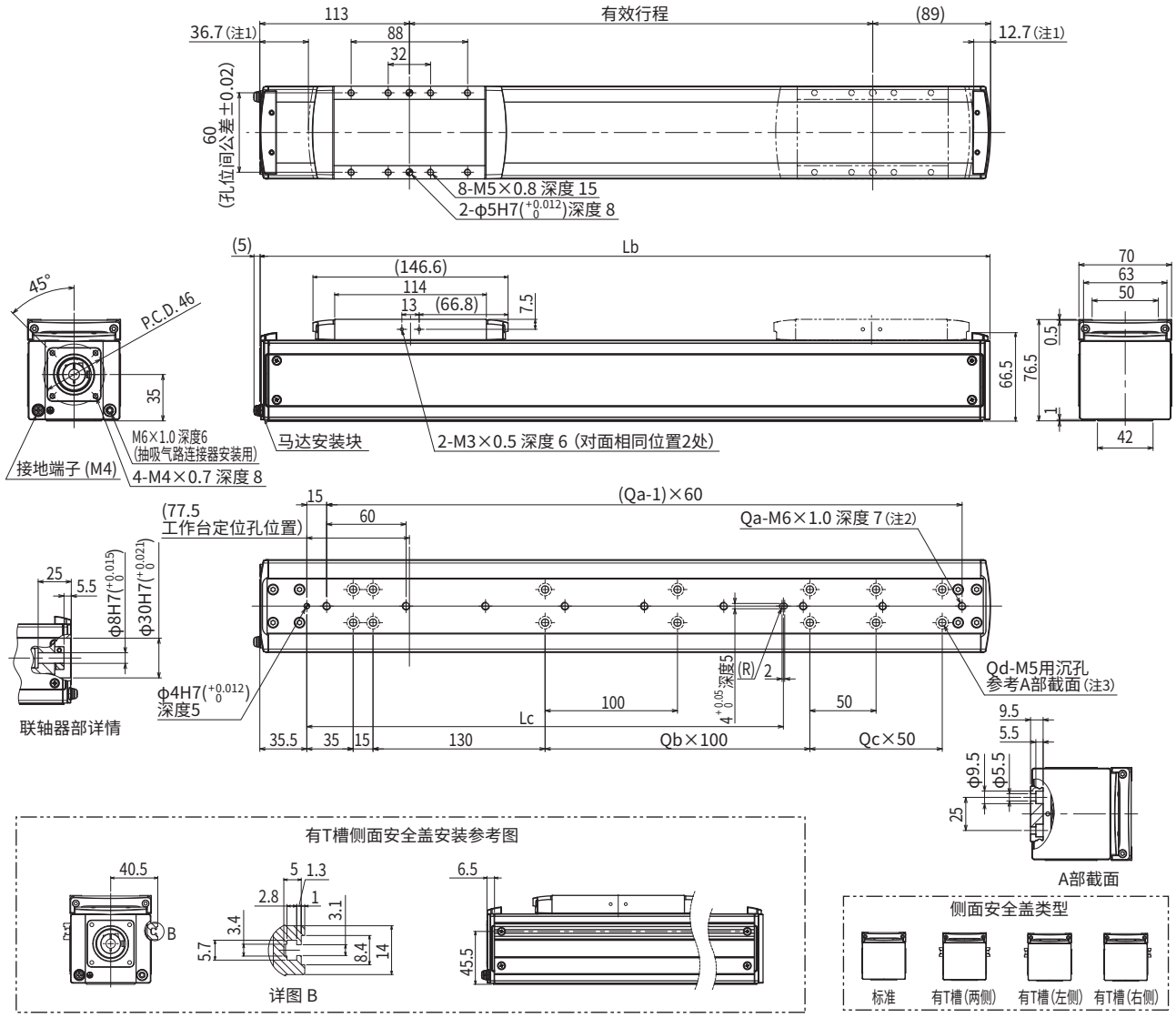
高加减速时的有效行程和最高速度

有效行程		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
最高速度 (mm/sec)	导程30	1800												
	导程20	1200												
	导程10	600												
	导程5	300												

※ 使用高加减速规格时，不能使用弯折单元。
※ 高加减速规格请在50～650 (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。
※ 加速度/减速度、惯性力矩请参阅P.245。

YAMAHA 在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。

LGXS07



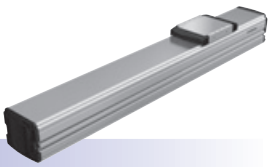
注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. 用螺孔安装主机时，请拆下固定螺钉进行固定。
注3. 用沉孔(A部截面)安装主机时，请从内侧拆下盖子进行固定。
注4. 有T槽侧面安全盖用于安装传感器。
注5. 供油用喷嘴(推荐) (详情参阅P.267)

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
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
主机重量(kg)		3.2	3.4	3.7	4.0	4.3	4.5	4.8	5.1	5.3	5.6	5.9	6.2	6.4	6.7	7.0	7.2	7.5	7.8	8.1	8.3	8.6	8.9
最高速度(mm/sec)	导程30	1800														1530	1350	1170	990	900	810	720	630
	导程20	1200														1020	900	780	660	600	540	480	420
	导程10	600														510	450	390	330	300	270	240	210
	导程5	300														255	225	195	165	150	135	120	105
	速度设定	—														85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%

LGXS10

Advanced机型 ●无马达单轴执行器

●滑块型



订购型号

LGXS10 - □ - □ - □

主机	导程指定	马达规格	行程
	30：30 mm 20：20 mm 10：10 mm 5：5 mm	空白:标准 P：P规格(参阅下文)	100～1250 (50 mm间距)

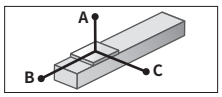
【注意事项】
本产品未安装马达。
请客户自行准备、安装、调整马达及驱动器。
请参阅用户手册的马达安装方法，正确进行安装。
马达的调整方法请通过客户自备马达的手册等资料进行确认。
在发生振动、共振的状态下运行，产品寿命可能会缩短。
受适用马达影响，也可能达不到产品性能。
使用高加减速规格时，不能使用弯折单元。

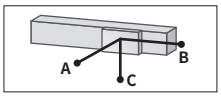
基本规格

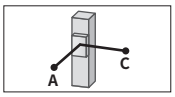
适用马达		200 W		
重复定位精度※1		±0.005 mm		
减速机构		研磨滚珠丝杆φ15 (C5级)		
行程		100 mm～1250 mm (50 mm间距)		
最高速度※2 (同等)		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
滚珠丝杆导程		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬运重量※3 (同等)	水平	25 kg	40 kg	80 kg	100 kg
	垂直	4 kg	8 kg	20 kg	30 kg
额定推力※3 (同等)		113 N	170 N	341 N	683 N
主机最大截面外形		W 100 mm × H 99.5 mm		
全长		ST + 175.5 mm		
洁净度※4		相当于ISO CLASS 3 (ISO14644-1)		
抽吸量空气※5		30 Nℓ/min～90 Nℓ/min		
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700mm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.额定推力、最大可搬运重量是以安装的马达输出额定扭矩为前提。
※4.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。
※5.必要抽吸量因使用条件、使用环境而异。
※ 加速度/减速度、惯性力矩请参阅P.246。

允许突出量※







LGXS10-30

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
10kg	878	537	292
20kg	609	256	146
25kg	608	211	124

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
10kg	271	473	803
20kg	118	192	481
25kg	93	147	454

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
1kg	4135	4135
4kg	985	985

LGXS10-20

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
15kg	1269	451	282
25kg	754	253	158
40kg	466	142	88

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
15kg	252	387	1159
25kg	123	189	629
40kg	51	78	311

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
3kg	2062	2062
6kg	1012	1012
8kg	750	750

LGXS10-10

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
30kg	1794	298	203
50kg	1358	162	111
80kg	1266	86	59

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
30kg	162	234	1623
50kg	68	98	1060
80kg	16	22	552

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
5kg	1926	1926
10kg	931	931
20kg	434	434

LGXS10-5

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
30kg	5605	321	225
50kg	3694	177	124
80kg	2619	95	67
100kg	2224	68	48

壁面安装使用时 (单位：mm)

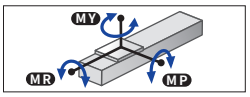
	A	B	C
30kg	181	258	5195
50kg	79	113	3111
80kg	22	31	1557
100kg	0	0	0

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
10kg	1018	1018
20kg	477	477
30kg	296	296

※ 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
274	274	241

适用伺服马达

规格	法兰尺寸	□60
	瓦数	200 W

马达规格	厂商名称	型号
标准	(株)安川电机	SGMJV-02
		SGM7J-02
	(株)KEYENCE	SV-□020
		SV2-□020
	三菱电机(株)	HF-KP23
		HG-KR23※1
		HK-KT23※1
P	欧姆龙(株)	R88M-K20030
		R88M-1M20030
	Panasonic (株)	MSMD02
		MSMF02
		MHMF02

弯折单元产品型号	垫片板部件编号
GX-BEND-60※2	KEV-M2295-00

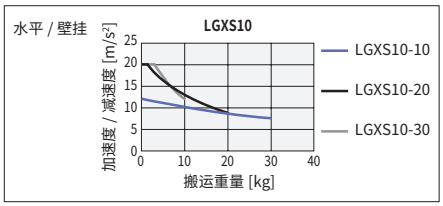
※1.与弯折单元组合需要使用专用垫片板。
※2.仅标准规格可以安装弯折单元。

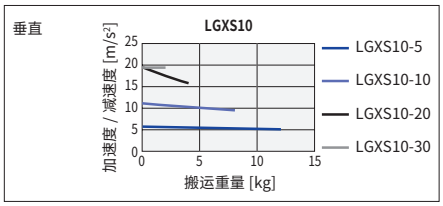
在高加减速下使用时(高加减速规格)

基本规格

行程		100 mm～650 mm (50 mm间距)			
滚珠丝杆导程		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬运重量	水平	10 kg	20 kg	30 kg	—
最大加速度		19.62 m/s² (2 G)	19.62 m/s² (2 G)	11.71 m/s² (1.2 G)	—
最大可搬运重量	垂直	2 kg	4 kg	8 kg	12 kg
最大加速度		19.62 m/s² (2 G)	19.62 m/s² (2 G)	10.84 m/s² (1.1 G)	5.53 m/s² (0.6 G)

搬运重量－加速度/减速度图表(参考基准)





允许突出量※

LGXS10-30

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
3kg	1041	1117	541
6kg	581	534	266
10kg	384	300	153

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
3kg	521	1046	1009
6kg	241	466	539
10kg	125	235	327

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
1kg	2054	2054
2kg	994	994

LGXS10-20

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
5kg	1218	844	493
12kg	575	326	193
20kg	375	177	106

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
5kg	464	778	1177
12kg	159	261	516
20kg	70	113	290

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
2kg	1602	1602
4kg	788	788

LGXS10-10

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
10kg	1851	568	383
20kg	973	263	177
30kg	671	162	109

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
10kg	343	504	1784
20kg	136	199	885
30kg	67	98	552

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
3kg	1849	1849
5kg	1086	1086
8kg	656	656

LGXS10-5

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
4kg	1550	1550
8kg	743	743
12kg	474	474

※ 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。

高加减速时的有效行程和最高速度

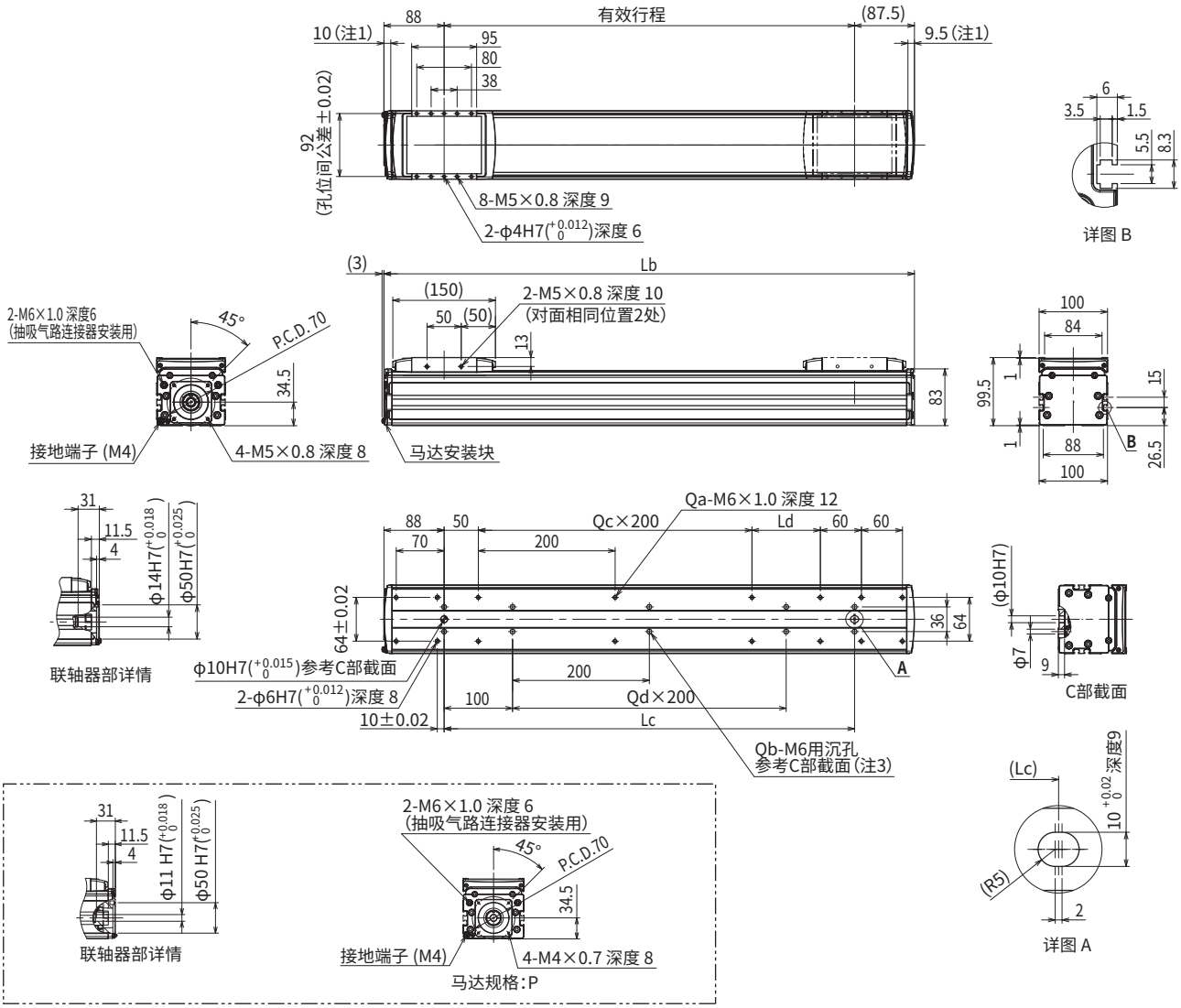
有效行程		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
最高速度 (mm/sec)	导程30	1800											
	导程20	1200											
	导程10	600											
	导程5	300											

※ 使用高加减速规格时，不能使用弯折单元。
※ 高加减速规格请在100～650 (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。
※ 加速度/减速度、惯性力矩请参阅P.248。

YAMAHA

在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。

LGXS10



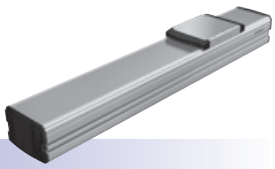
注1.从两端到机械限位器限停的位置。
注2.用安装沉孔(C部截面)向主机安装时应使用杆长为≪20 mm以上≫的内六角螺栓<M6×1.0>。
用安装螺孔规格向主机安装时推荐使用杆长为≪台架厚度+10 mm以下≫的内六角螺栓<M6×1.0>。
注3.用安装沉孔(C部截面)安装主机时,请揭下贴纸后进行固定。
注4.供油用喷嘴(推荐) (详情参阅P.267)

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
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
主机重量(kg)		4.6	5.1	5.6	6.1	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
最高速度(mm/sec)	导程30	1800													1530	1350	1170	990	900	810	720	630	540		450
	导程20	1200													1020	900	780	660	600	540	480	420	360		300
	导程10	600													510	450	390	330	300	270	240	210	180		150
	导程5	300													255	225	195	165	150	135	120	105	90		75
	速度设定	—													85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%		25%

LGXS12

Advanced机型 ●无马达单轴执行器

●滑块型



订购型号

LGXS12 - □ - □ - □

主机	导程指定	马达规格	行程
	30：30 mm 20：20 mm 10：10 mm 5：5 mm	空白:标准 P：P规格(参阅下文)	100～1250 (50 mm间距)

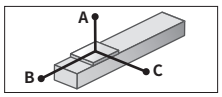
【注意事项】
本产品未安装马达。
请客户自行准备、安装、调整马达及驱动器。
请参阅用户手册的马达安装方法，正确进行安装。
马达的调整方法请通过客户自备马达的手册等资料进行确认。
在发生振动、共振的状态下运行，产品寿命可能会缩短。
受适用马达影响，也可能达不到产品性能。
使用高加减速规格时，不能使用弯折单元。

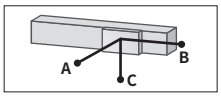
基本规格

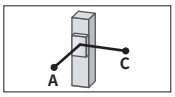
适用马达		400 W		
重复定位精度※1		±0.005 mm		
减速机构		研磨滚珠丝杆φ15 (C5级)		
行程		100 mm～1250 mm (50 mm间距)		
最高速度※2 (同等)		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
滚珠丝杆导程		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬运重量※3 (同等)	水平	35 kg	50 kg	95 kg	115 kg
	垂直	8 kg	15 kg	25 kg	45 kg
额定推力※3 (同等)		225 N	339 N	678 N	1360 N
主机最大截面外形		W 125 mm × H 101 mm		
全长		ST + 211.5 mm		
洁净度※4		相当于ISO CLASS 3 (ISO14644-1)		
抽吸量空气※5		30 Nℓ/min～90 Nℓ/min		
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700mm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.额定推力、最大可搬运重量是以安装的马达输出额定扭矩为前提。
※4.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。
※5.必要抽吸量因使用条件、使用环境而异。
※ 加速度/减速度、惯性力矩请参阅P.250。

允许突出量※







LGXS12-30

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
10kg	1796	1074	637
20kg	1300	531	332
35kg	1341	334	227

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
10kg	631	1009	1720
20kg	316	466	1171
35kg	197	269	1130

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
3kg	2642	2642
6kg	1289	1289
8kg	951	951

LGXS12-20

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
15kg	2231	904	613
30kg	1290	428	293
50kg	882	237	164

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
15kg	591	839	2141
30kg	260	363	1167
50kg	126	172	710

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
5kg	2424	2424
10kg	1207	1207
15kg	803	803

LGXS12-10

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
30kg	3109	607	456
50kg	2421	345	260
80kg	2417	198	150
95kg	2559	159	121

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
30kg	413	542	2978
50kg	215	280	2208
80kg	103	133	1927
95kg	73	95	1830

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
10kg	1862	1862
15kg	1221	1221
25kg	708	708

LGXS12-5

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
30kg	11079	653	504
50kg	7434	373	288
80kg	5458	215	166
115kg	4364	136	105

壁面安装使用时 (单位：mm)

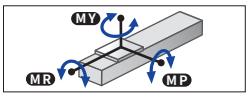
	A	B	C
30kg	456	588	10692
50kg	239	308	6935
80kg	117	150	4713
115kg	55	71	3221

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
15kg	1332	1332
30kg	634	634
45kg	402	402

※ 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
334	334	294

适用伺服马达

规格	法兰尺寸	□ 60
	瓦数	400 W

马达规格	厂商名称	型号
标准	(株)安川电机	SGMJV-04
		SGM7J-04
	(株)KEYENCE	SV-□040
		SV2-□040
	三菱电机(株)	HF-KP43
		HG-KR43※1
		HK-KT43※1
P	欧姆龙(株)	R88M-K40030
		R88M-1M40030
	Panasonic (株)	MSMD04
		MSMF04
		MHMF04

弯折单元产品型号	垫片板部件编号
GX-BEND-60※2	KEV-M2295-00

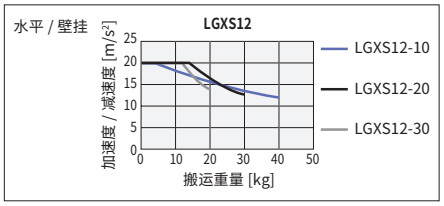
※1.与弯折单元组合需要使用专用垫片板。
※2.仅标准规格可以安装弯折单元。

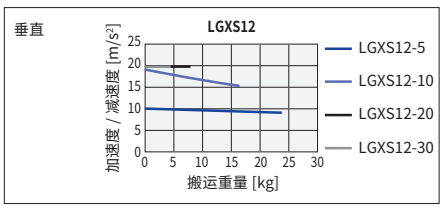
在高加减速下使用时(高加减速规格)

基本规格

行程		100 mm～650 mm (50 mm间距)			
滚珠丝杆导程		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬运重量	水平	20 kg	30 kg	40 kg	—
最大加速度	水平	19.62 m/s² (2 G)	19.62 m/s² (2 G)	19.62 m/s² (2 G)	—
最大可搬运重量	垂直	4 kg	8 kg	16 kg	24 kg
最大加速度	垂直	19.62 m/s² (2 G)	19.62 m/s² (2 G)	19.62 m/s² (2 G)	9.85 m/s² (1 G)

搬运重量－加速度/减速度图表(参考基准)





允许突出量※

LGXS12-30

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
5kg	1216	1297	669
12kg	461	506	252
20kg	316	280	147

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
5kg	648	1224	1183
12kg	226	436	427
20kg	117	213	266

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
2kg	1984	1984
4kg	960	960

LGXS12-20

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
10kg	999	807	489
20kg	521	378	231
30kg	382	234	146

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
10kg	458	740	966
20kg	196	311	479
30kg	109	168	325

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
3kg	2031	2031
5kg	1193	1193
8kg	722	722

LGXS12-10

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
15kg	1668	737	535
25kg	1060	423	308
40kg	709	246	180

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
15kg	491	672	1628
25kg	263	358	1012
40kg	134	181	644

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
5kg	2071	2071
10kg	1011	1011
16kg	612	612

LGXS12-5

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
8kg	1487	1487
16kg	712	712
24kg	454	454

※ 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。

高加减速时的有效行程和最高速度

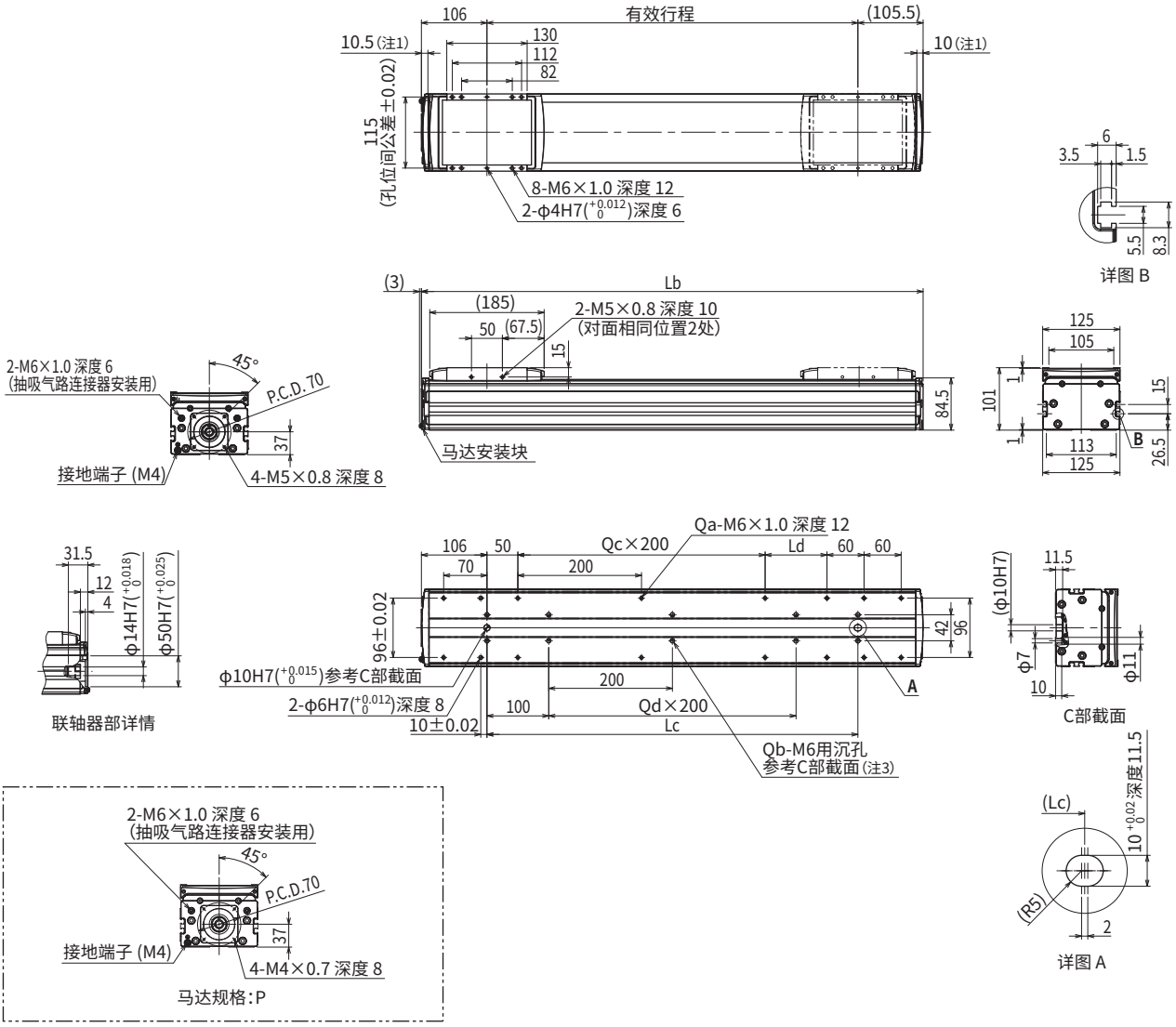
有效行程		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
最高速度 (mm/sec)	导程30	1800											
	导程20	1200											
	导程10	600											
	导程5	300											

※ 使用高加减速规格时，不能使用弯折单元。
※ 高加减速规格请在100～650 (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。
※ 加速度/减速度、惯性力矩请参阅P.252。

YAMAHA

在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。

LGXS12



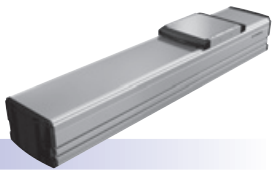
注1.从两端到机械限位器限停的位置。
注2.用安装沉孔(C部截面)向主机安装时应使用杆长为≪20 mm以上≫的内六角螺栓<M6×1.0>。
用安装螺孔规格向主机安装时推荐使用杆长为≪台架厚度+10 mm以下≫的内六角螺栓<M6×1.0>。
注3.用安装沉孔(C部截面)安装主机时,请揭下贴纸后进行固定。
注4.供油用喷嘴(推荐) (详情参阅P.267)

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
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
主机重量(kg)		6.5	7.1	7.8	8.5	9.1	9.8	10.5	11.2	11.8	12.5	13.2	13.9	14.5	15.2	15.9	16.5	17.2	17.9	18.6	19.2	19.9	20.6	21.3	21.9
最高速度(mm/sec)	导程30	1800													1530	1350	1170	990	900	810	720	630	540		450
	导程20	1200													1020	900	780	660	600	540	480	420	360		300
	导程10	600													510	450	390	330	300	270	240	210	180		150
	导程5	300													255	225	195	165	150	135	120	105	90		75
	速度设定	—													85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%		25%

LGXS16

Advanced机型 ●无马达单轴执行器

●滑块型



订购型号

LGXS16 - □ - □ - □

主机	导程指定	马达规格	行程
	40：40 mm 20：20 mm 10：10 mm	空白:标准 P：P规格(参阅下文)	100～1450 (50 mm间距)

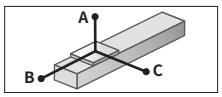
【注意事项】
本产品未安装马达。
请客户自行准备、安装、调整马达及驱动器。
请参阅用户手册的马达安装方法，正确进行安装。
马达的调整方法请通过客户自备马达的手册等资料进行确认。
在发生振动、共振的状态下运行，产品寿命可能会缩短。
受适用马达影响，也可能达不到产品性能。
使用高加减速规格时，不能使用弯折单元。

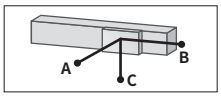
基本规格

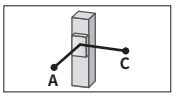
适用马达		750 W	
重复定位精度※1		±0.005 mm	
减速机构		研磨滚珠丝杆φ20 (C5级)	
行程		100 mm～1450 mm (50 mm间距)	
最高速度※2 (同等)		2400 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
滚珠丝杆导程		40 mm	20 mm	10 mm
最大可搬运重量※3 (同等)	水平	45 kg	95 kg	130 kg
	垂直	12 kg	28 kg	55 kg
额定推力※3 (同等)		320 N	640 N	1280 N
主机最大截面外形		W 160 mm × H 130 mm	
全长		ST + 242.5 mm	
洁净度※4		相当于ISO CLASS 3 (ISO14644-1)	
抽吸量空气※5		30 Nℓ/min～90 Nℓ/min	
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800mm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.额定推力、最大可搬运重量是以安装的马达输出额定扭矩为前提。
※4.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。
※5.必要抽吸量因使用条件、使用环境而异。
※ 加速度/减速度、惯性力矩请参阅P.254。

允许突出量※







LGXS16-40

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
15kg	2876	1866	1253
30kg	2385	997	776
45kg	2339	720	604

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
15kg	1273	1802	2797
30kg	782	935	2263
45kg	598	658	2174

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
3kg	6605	6605
6kg	3699	3699
12kg	2827	2827

LGXS16-20

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
30kg	3862	1255	1106
50kg	2568	733	652
80kg	1798	440	394
95kg	1579	362	325

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
30kg	1102	1192	3742
50kg	630	671	2422
80kg	360	377	1612
95kg	288	300	1373

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
10kg	3404	3404
20kg	1740	1740
28kg	1504	1504

LGXS16-10

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
50kg	6253	1026	1024
80kg	4447	623	624
100kg	3957	489	490
130kg	3786	365	367

壁面安装使用时 (单位：mm)

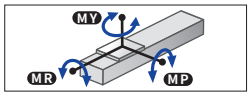
	A	B	C
50kg	980	964	6089
80kg	573	561	4240
100kg	437	426	3706
130kg	312	302	3422

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
15kg	3434	3434
30kg	1684	1684
55kg	889	889

※ 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
706	706	620

适用伺服马达

规格	法兰尺寸	□ 80
	瓦数	750 W

马达规格	厂商名称	型号
标准	(株)安川电机	SGMJV-08
		SGM7J-08
	(株)KEYENCE	SV-□075
		SV2-□075
	三菱电机(株)	HF-KP73
		HG-KR73※1
		HK-KT7M3※1
P	欧姆龙(株)	R88M-K75030
		R88M-1M75030
	Panasonic (株)	MSMD08
		MSMF08
		MHMF08

弯折单元产品型号	垫片板部件编号
GX-BEND-80※2	KEX-M2295-00

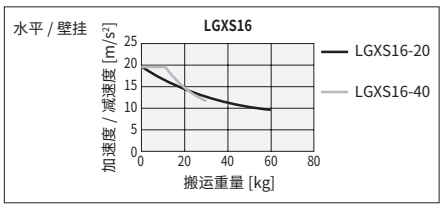
※1.与弯折单元组合需要使用专用垫片板。
※2.仅标准规格可以安装弯折单元。

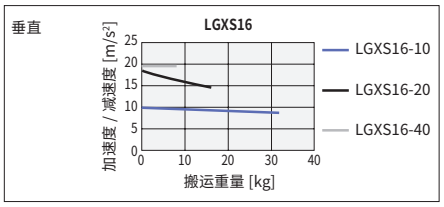
在高加减速下使用时(高加减速规格)

基本规格

行程		100 mm～800 mm (50 mm间距)		
滚珠丝杆导程		40 mm	20 mm	10 mm
最大可搬运重量	水平	30 kg	60 kg	—
最大加速度	水平	19.62 m/s² (2 G)	19.84 m/s² (2 G)	—
最大可搬运重量	垂直	8 kg	16 kg	32 kg
最大加速度	垂直	19.62 m/s² (2 G)	18.43 m/s² (1.9 G)	11.17 m/s² (1.1 G)

搬运重量－加速度/减速度图表(参考基准)





允许突出量※

LGXS16-40

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
10kg	1271	1669	836
20kg	725	803	429
30kg	534	514	287

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
10kg	816	1585	1240
20kg	404	725	683
30kg	259	441	480

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
3kg	2904	2904
5kg	1710	1710
8kg	1038	1038

LGXS16-20

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
20kg	1722	1123	875
40kg	952	535	428
60kg	682	339	276

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
20kg	842	1056	1679
40kg	388	470	895
60kg	232	275	611

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
5kg	3473	3473
10kg	1723	1723
16kg	1064	1064

LGXS16-10

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
10kg	2951	2951
20kg	1438	1438
32kg	870	870

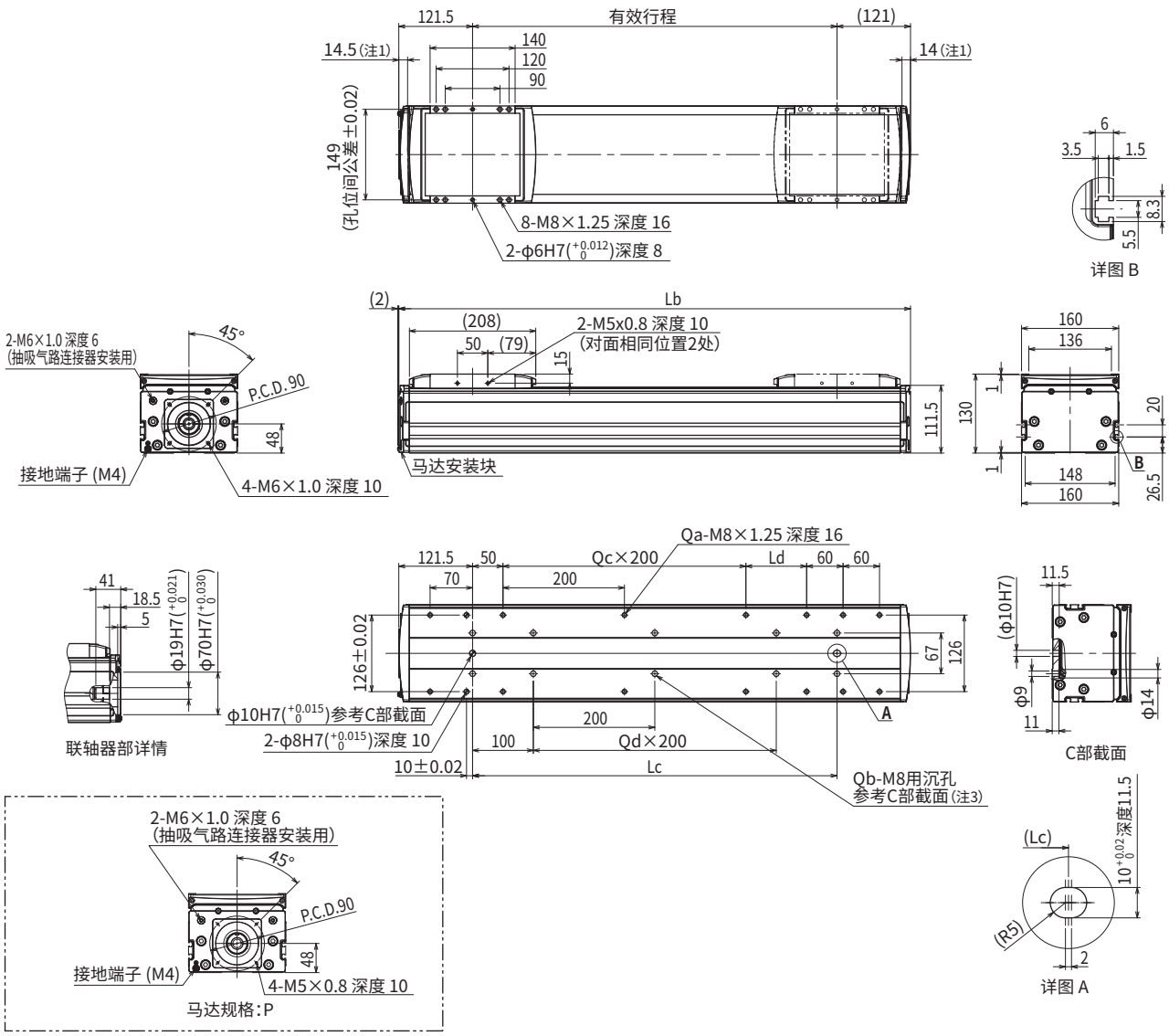
※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。
※ 计算寿命时的行程为600 mm。

高加减速时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	700	750	800
最高速度 (mm/sec)	导程40	2400														
	导程20	1200														
	导程10	600														

※ 使用高加减速规格时，不能使用弯折单元。
※ 高加减速规格请在100～800 (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。
※ 加速度/减速度、惯性力矩请参阅P.256。

LGXS16



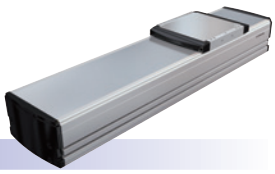
注1.从两端到机械限位器限停的位置。
注2.用安装沉孔(C部截面)向主机安装时应使用杆长为≪25 mm以上≫的内六角螺栓<M8×1.25>。
用安装螺孔规格向主机安装时推荐使用杆长为≪台架厚度+15 mm以下≫的内六角螺栓<M8×1.25>。
注3.用安装沉孔(C部截面)安装主机时,请揭下贴纸后进行固定。
注4.供油用喷嘴(推荐) (详情参阅P.267)

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	1300	1350	1400	1450
Lb		342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5	1192.5	1242.5	1292.5	1342.5	1392.5	1442.5	1492.5	1542.5	1592.5	1642.5	1692.5
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	1300	1350	1400	1450
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	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	20	22	22	22
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	16	18	18	18
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	5	6	6	6
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	5	6	6	6
主机重量(kg)		11.7	12.7	13.7	14.7	15.7	16.6	17.6	18.6	19.6	20.6	21.5	22.5	23.5	24.5	25.5	26.5	27.4	28.4	29.4	30.4	31.4	32.4	33.3	34.3	35.3	36.3	37.3	38.2
最高速度(mm/sec)	导程40	2400															2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960		840	720		600
	导程20	1200															1080	960	840	720	660	600	540	480		420	360		300
	导程10	600															540	480	420	360	330	300	270	240		210	180		150
	速度设定	—															90%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%		35%	30%		25%

LGXS20

Advanced机型 ●无马达单轴执行器

●滑块型



订购型号

LGXS20 - □ - □ - □

主机	导程指定	马达规格	行程
	40：40 mm 20：20 mm 10：10 mm	空白：标准 P：P规格(参阅下文)	100～1450 (50 mm间距)

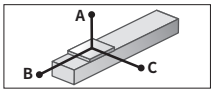
【注意事项】
本产品未安装马达。
请客户自行准备、安装、调整马达及驱动器。
请参阅用户手册的马达安装方法，正确进行安装。
马达的调整方法请通过客户自备马达的手册等资料进行确认。
在发生振动、共振的状态下运行，产品寿命可能会缩短。
受适用马达影响，也可能达不到产品性能。

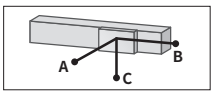
基本规格

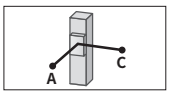
适用马达		750 W		
重复定位精度※1		±0.005 mm		
减速机构		研磨滚珠丝杆φ20(C5级)		
行程		100 mm~1450 mm(50 mm间距)		
最高速度※2(同等)		2400mm/sec	1200mm/sec	600mm/sec
滚珠丝杆导程		40 mm	20 mm	10 mm
最大可搬运重量※3(同等)	水平	65 kg	130 kg	160 kg
	垂直	15 kg	35 kg	65 kg
额定推力※3(同等)		320 N	640 N	1280 N
主机最大截面外形		W 200 mm × H 140 mm		
全长		ST + 288.5 mm		
洁净度※4		相当于ISO CLASS 3(ISO14644-1)		
抽吸量空气※5		30 Nℓ/min~90 Nℓ/min		
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800mm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.额定推力、最大可搬运重量是以安装的马达输出额定扭矩为前提。
※4.在洁净环境下使用时，请安装抽吸气路接头后使用。另外，洁净度是指在1000 mm/sec以下使用时的洁净度。
※5.必要抽吸量因使用条件、使用环境而异。
※ 加速度/减速度、惯性力矩请参阅P.257。

允许突出量※







LGXS20-40

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
20kg	5318	2821	2096
40kg	4836	1609	1369
65kg	4824	1088	1001

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
20kg	2171	2751	5211
40kg	1417	1539	4667
65kg	1013	1018	4575

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
5kg	8187	8187
10kg	5203	5203
15kg	4810	4810

LGXS20-20

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
50kg	5436	1493	1377
80kg	4417	911	854
100kg	4592	756	727
130kg	4338	596	584

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
50kg	1390	1423	5265
80kg	849	841	4153
100kg	708	686	4253
130kg	550	526	3933

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
20kg	3436	3436
30kg	2600	2600
35kg	3073	3073

LGXS20-10

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
40kg	22519	2607	2713
80kg	16716	1274	1331
120kg	14066	830	868
160kg	12284	608	637

壁面安装使用时 (单位：mm)

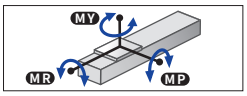
	A	B	C
40kg	2704	2537	22210
80kg	1293	1204	16141
120kg	818	760	13223
160kg	580	538	11190

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
20kg	5157	5157
40kg	2553	2553
65kg	1600	1600

※ 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
1423	1423	1251

适用伺服马达

规格		
	法兰尺寸	□ 80
	瓦数	750 W

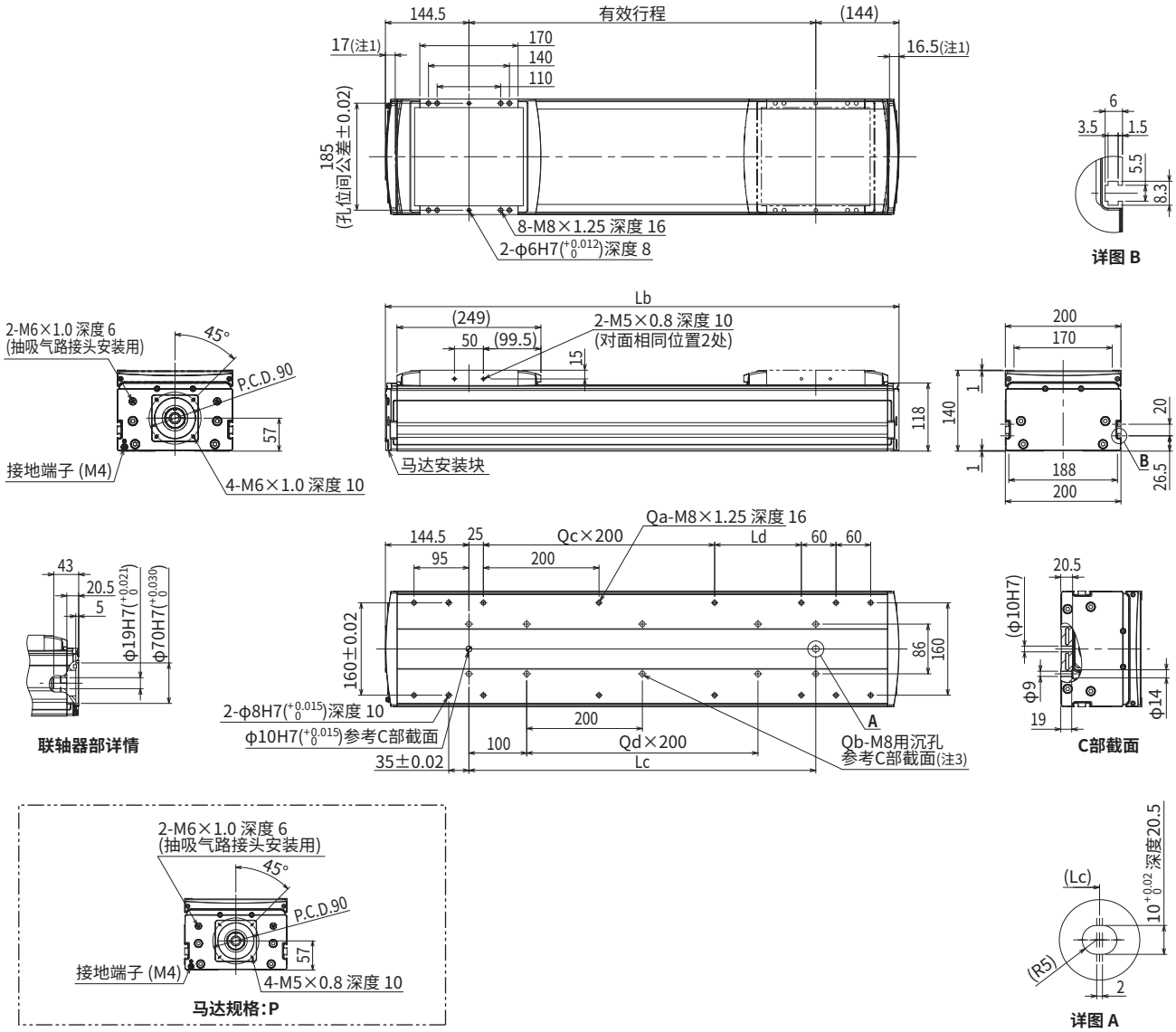
马达规格	厂商名称	型号
标准	(株)安川电机	SGMJV-08
		SGM7J-08
	(株)KEYENCE	SV-□075
		SV2-□075
	三菱电机(株)	HF-KP73
		HG-KR73※1
		HK-KT7M3※1
P	欧姆龙(株)	R88M-K75030
		R88M-1M75030
	Panasonic(株)	MSMD08
		MSMF08
		MHMF08

弯折单元 产品型号	垫片板 部件编号
GX-BEND-80※2	KEX-M2295-00

※1. 与弯折单元组合需要使用专用垫片板。
※2. 仅标准规格可以安装弯折单元。

▶在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。

LGXS20

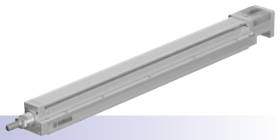


注1.从两端到机械限位器限停的位置。
注2.用安装沉孔(C部截面)向主机安装时应使用杆长为≪25 mm以上≫的内六角螺栓<M8×1.25>。
用安装螺孔规格向主机安装时推荐使用杆长为≪台架厚度+15 mm以下≫的内六角螺栓<M8×1.25>。
注3.用安装沉孔(C部截面)安装主机时,请揭下贴纸后进行固定。
注4.供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.267)

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	1300	1350	1400	1450
Lb		388.5	438.5	488.5	538.5	588.5	638.5	688.5	738.5	788.5	838.5	888.5	938.5	988.5	1038.5	1088.5	1138.5	1188.5	1238.5	1288.5	1338.5	1388.5	1438.5	1488.5	1538.5	1588.5	1638.5	1688.5	1738.5
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	1300	1350	1400	1450
Ld		50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
Qa		10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22
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	16	18	18	18
Qc		0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6
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	5	6	6	6
主机重量(kg)		17.2	18.5	19.8	21.1	22.4	23.7	25.0	26.3	27.6	28.8	30.1	31.4	32.7	34.0	35.3	36.6	37.9	39.2	40.4	41.7	43.0	44.3	45.6	46.9	48.2	49.5	50.8	52.0
最高速度(mm/sec)	导程40	2400															2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960		840	720		600
	导程20	1200															1080	960	840	720	660	600	540	480		420	360		300
	导程10	600															540	480	420	360	330	300	270	240		210	180		150
	速度设定	—															90%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%		35%	30%		25%

LBAR04

Basic机型 ●无马达单轴执行器
●拉杆型



订购型号

LBAR04 - [ ] [ ] [ ] - [ ]

主机	导程指定	形状	马达规格	行程
	12：12 mm 6：6 mm	S：直线型 A：弯折	Y：Y规格(参阅下文) P：P规格(参阅下文) A：A规格(参阅下文) S：S规格(参阅下文) N：N规格(参阅下文)	50～500 (50 mm间距)

【注意事项】
本产品未安装马达。
请客户自行准备、安装、调整马达及驱动器。
请参阅用户手册的马达安装方法，正确进行安装。
马达的调整方法请通过客户自备马达的手册等资料进行确认。
在发生振动、共振的状态下运行，产品寿命可能会缩短。
受适用马达影响，也可能达不到产品性能。
请客户自行安装、调整马达安装用专用部件。

基本规格

适用马达		50 W	
重复定位精度※1		±0.01 mm	
减速机构		轧制滚珠丝杆φ10(C7级)	
行程		50 mm~500 mm(50 mm间距)	
最高速度※2 ※3		720 mm/sec	360 mm/sec
滚珠丝杆导程		12 mm	6 mm
最大可搬运重量※3	水平	15 kg	25 kg
	垂直	3 kg	5 kg
最大推进力※3		83 N	167 N
拉杆不旋转精度		±0°	
主机最大截面外形		W 44 mm × H 46 mm	
全长	直线型	ST + 263 mm	
	弯折	ST + 245 mm	
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300mm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.根据安装的马达，有时可能无法满足记述的规格。
※ 加速度/减速度、惯性力矩请参阅P.259。

适用马达

● 适用伺服马达

规格	法兰尺寸	□ 40
	瓦数	50 W

※ 带*标记的型号的马达输出不同，但可以安装。

马达规格	厂商名称	型号
Y	(株)安川电机	SGMJV-A5
		SGM7J-A5
	(株)KEYENCE	SV-□005
		SV2-□005
	三菱电机(株)	HF-KP053
		HG-KR053
		HK-KT053
	欧姆龙(株)	R88M-K05030
		R88M-1M05030
	Panasonic(株)	MHMF5A
	山洋电气(株)	R2□A04005
	多摩川精机(株)	TSM3102
	DELTA电子(株)	ECMA-C1040F
	FANUC(株)	βiS0.2/5000
	Siemens	1FK2102-0AG
		1FL6022-2AF
	Schneider	BCH2MBA53
	Beckhoff	AM3011B*
	Allen-Bradley	TLY-A120*
P	Panasonic(株)	MSMD5A
		MSMF5A

● 适用步进马达

规格	法兰尺寸	□ 42

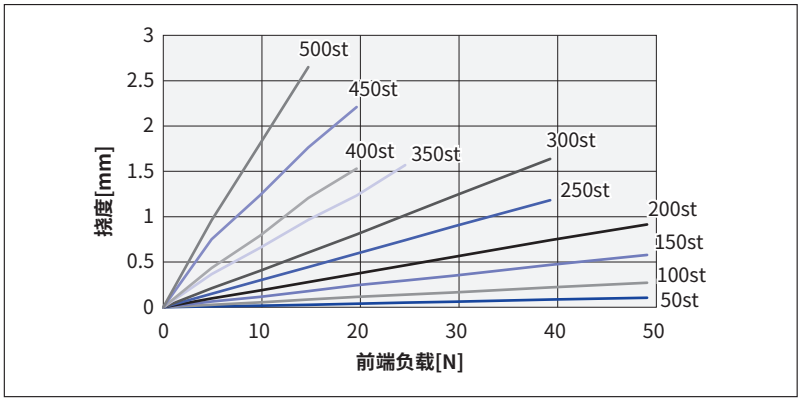
马达规格	厂商名称	型号
A	东方马达(株)	AZM46
		ARM46
		RKS54
S	东方马达(株)	AZM48
N	NEMA标准	NEMA17

※ NEMA标准马达的尺寸可能会因厂商而异，敬请注意。
※ 马达规格：A/S/N不能使用弯折专用部件。

YAMAHA
▶在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。

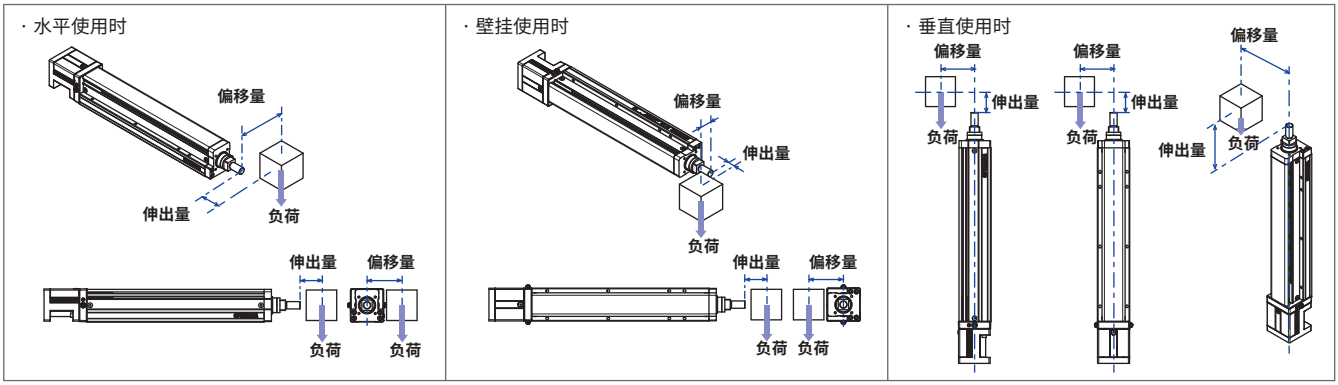
■ 拉杆挠度(参考值)

各行程的挠度请参照下述图表。

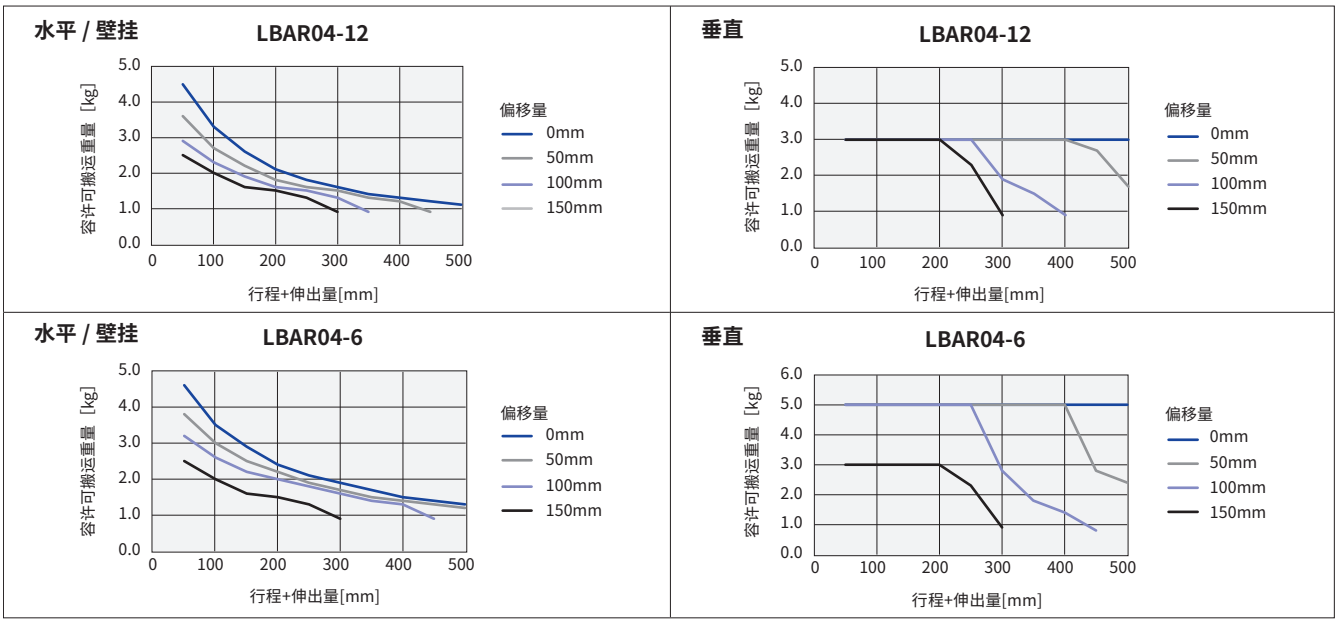


■ 容许可搬运重量

各偏移量的容许可搬运重量请参照下述图表。

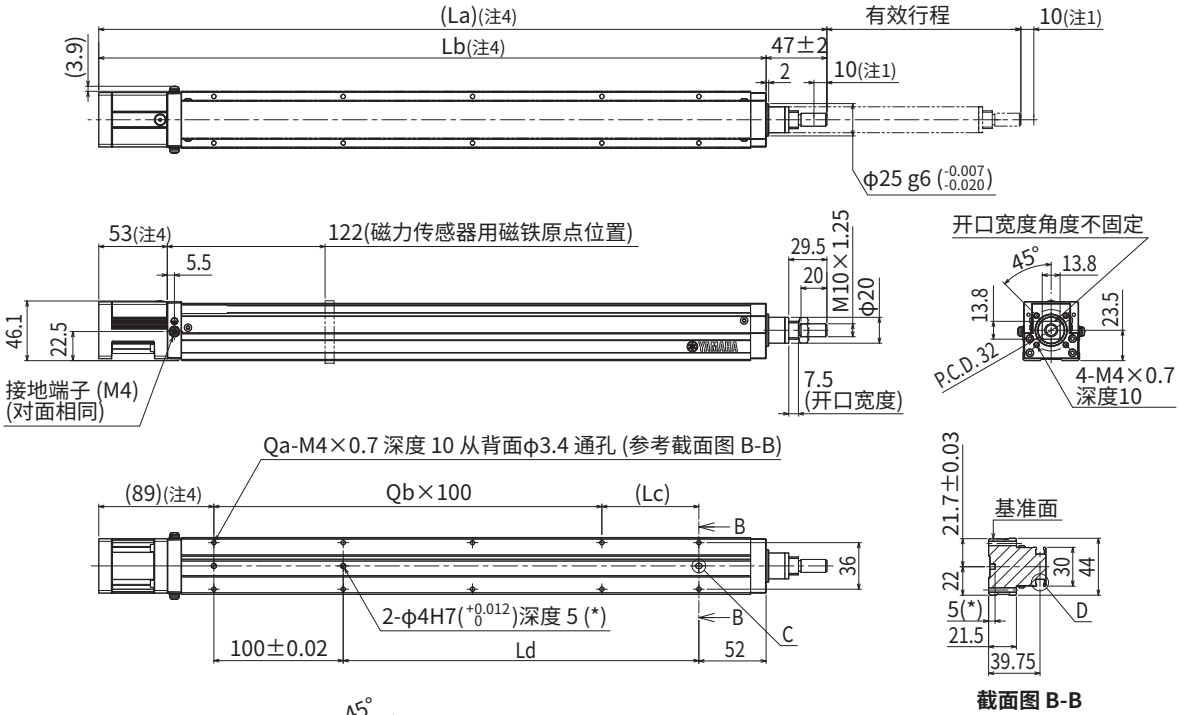


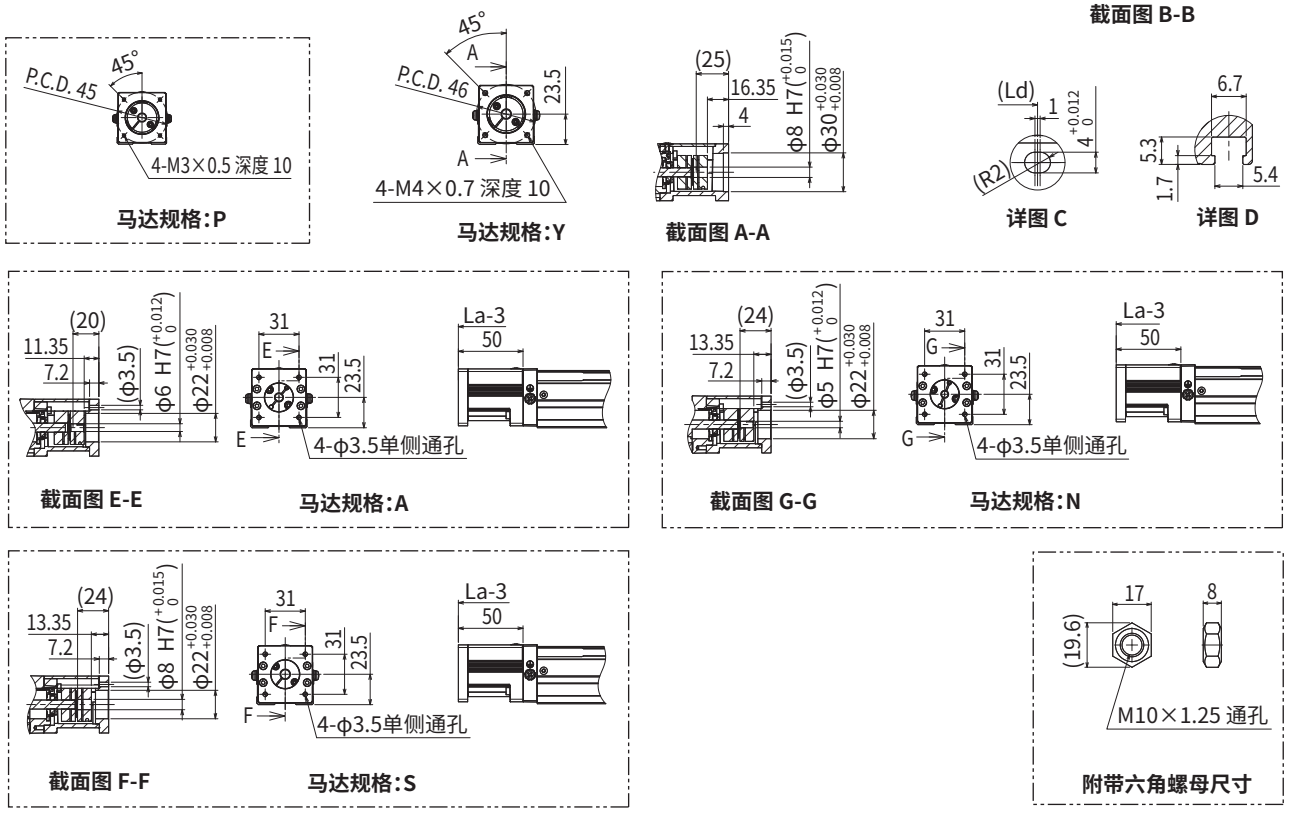
※1.可搬运超过以下重量的搬运物时，请使用外置支撑导杆。
为了避免对拉杆施加不必要的负荷，请灵活安装支撑导杆。
※2.导杆寿命为5000km时的值。



LBAR04

LBAR04　直线型 (S)

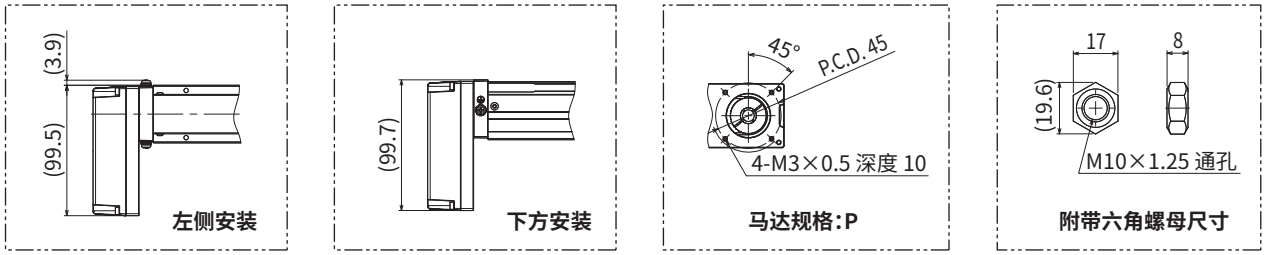


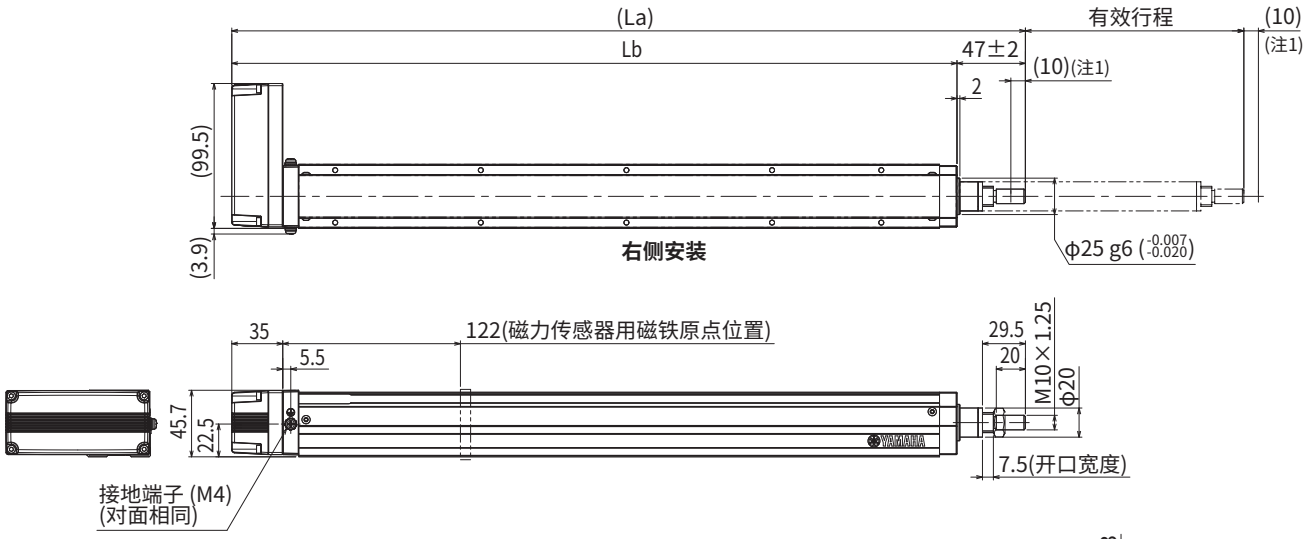


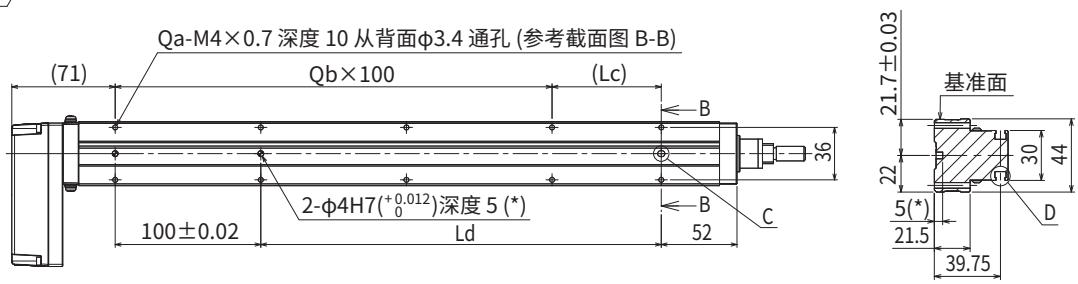
注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. 请客户自行安装、调整马达安装用专用部件。详情请参阅产品手册。
注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为≪30 mm以上≫的内六角螺栓<M3×0.5>。
用安装螺孔向主机安装时推荐使用杆长为≪台架厚度+10 mm以下≫的内六角螺栓<M4×0.7>。
注4. 马达规格：A/S/N时，为标记尺寸≪−3 mm≫。
注5. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.267)
部件编号：KFU-M3861-00

有效行程		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
La		313	363	413	463	513	563	613	663	713	763
Lb		266	316	366	416	466	516	566	616	666	716
Lc		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Ld		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
主机重量(kg)		0.9	1	1.2	1.4	1.6	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5
最高速度 (mm/sec)	导程12	720						648	504	396	324
	导程6	360						324	252	198	162
	速度设定	—						90%	70%	55%	45%

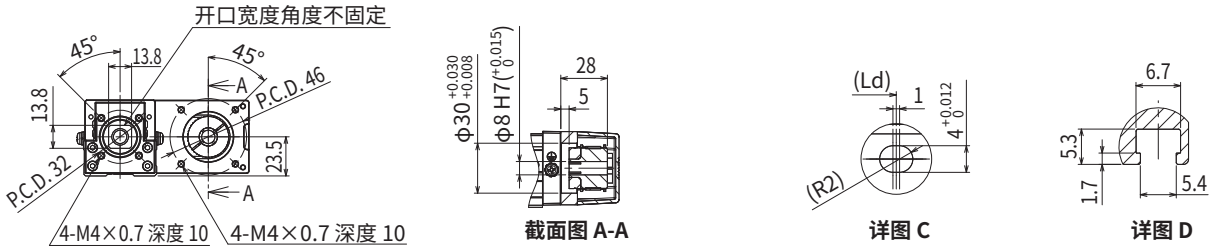
LBAR04　弯折型 (A)







截面图 B-B



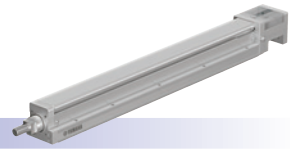
马达规格:Y　截面图 A-A　详图 C　详图 D

注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. 请客户自行安装、调整马达安装用专用部件。详情请参阅产品手册。
注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为≪30 mm以上≫的内六角螺栓＜M3×0.5＞。
　　用安装螺孔向主机安装时推荐使用杆长为≪台架厚度+10 mm以下≫的内六角螺栓＜M4×0.7＞。
注4. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.267)
　　部件编号: KFU-M3861-00

有效行程		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
La		295	345	395	445	495	545	595	645	695	745
Lb		248	298	348	398	448	498	548	598	648	698
Lc		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Ld		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
主机重量(kg)		1	1.1	1.3	1.5	1.7	1.9	2	2.2	2.4	2.6
最高速度 (mm/sec)	导程12	720						648	504	396	324
	导程6	360						324	252	198	162
	速度设定	—						90%	70%	55%	45%

LBAR05

Basic机型 ●无马达单轴执行器
●拉杆型



订购型号

LBAR05 - □ □ □ - □

主机	导程指定	形状	马达规格	行程
	20：20 mm	S：直线型	Y：Y规格(参阅下文)	50～600
	10：10 mm	A：弯折	P：P规格(参阅下文)	(50 mm间距)
	5：5 mm		A：A规格(参阅下文)	
			S：S规格(参阅下文)	
			N：N规格(参阅下文)	

【注意事项】
本产品未安装马达。
请客户自行准备、安装、调整马达及驱动器。
请参阅用户手册的马达安装方法，正确进行安装。
马达的调整方法请通过客户自备马达的手册等资料进行确认。
在发生振动、共振的状态下运行，产品寿命可能会缩短。
受适用马达影响，也可能达不到产品性能。
请客户自行安装、调整马达安装用专用部件。

基本规格

适用马达		100 W		
重复定位精度※1		±0.01 mm		
减速机构		轧制滚珠丝杆φ12(C7级)		
行程		50 mm~600 mm(50 mm间距)		
最高速度※2 ※3		1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
滚珠丝杆导程		20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬运重量※3	水平	15 kg	25 kg	50 kg
	垂直	4 kg	8 kg	16 kg
最大推进力※3		100 N	200 N	400 N
拉杆不旋转精度		±0°		
主机最大截面外形		W 54 mm × H 54.7 mm		
全长	直线型	ST + 269.5 mm		
	弯折	ST + 249 mm		
使用环境温度、湿度		0~40 ℃ , 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350mm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. 根据安装的马达，有时可能无法满足记述的规格。
※ 加速度/减速度、惯性力矩请参阅P.260。

适用马达

● 适用伺服马达

规格	法兰尺寸	□ 40
	瓦数	100 W

※ 带*标记的型号的马达输出不同，但可以安装。

马达规格	厂商名称	型号
Y	(株)安川电机	SGMJV-01
		SGM7J-01
	(株)KEYENCE	SV-□010
		SV2-□010
	三菱电机(株)	HF-KP13
		HG-KR13
		HK-KT13
	欧姆龙(株)	R88M-K10030
		R88M-1M10030
	Panasonic(株)	MHMF01
	山洋电气(株)	R2□A04010
	多摩川精机(株)	TSM3104
	DELTA电子(株)	ECMA-C10401
	FANUC(株)	βiS0.3/5000
	Kingservo	KSMA01LI □ S
		KSMA01LG
	Siemens	1FK2102-1AG
		1FL6024-2AF
	Schneider	BCH2MB013
	Beckhoff	AM3012C*
	Allen-Bradley	TLY-A130*
P	Panasonic(株)	MSMD01
		MSMF01

● 适用步进马达

规格	法兰尺寸	□ 42

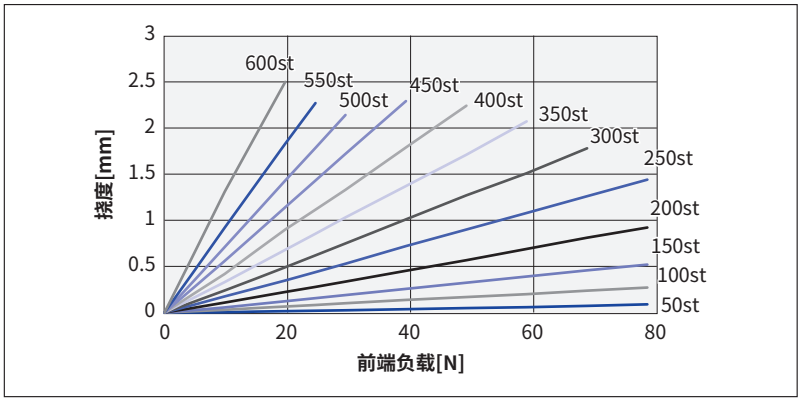
马达规格	厂商名称	型号
A	东方马达(株)	AZM46
		ARM46
		RKS54
S	东方马达(株)	AZM48
N	NEMA标准	NEMA17

※ NEMA标准马达的尺寸可能会因厂商而异，敬请注意。
※ 马达规格：A/S/N不能使用弯折专用部件。

YAMAHA
▶在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。

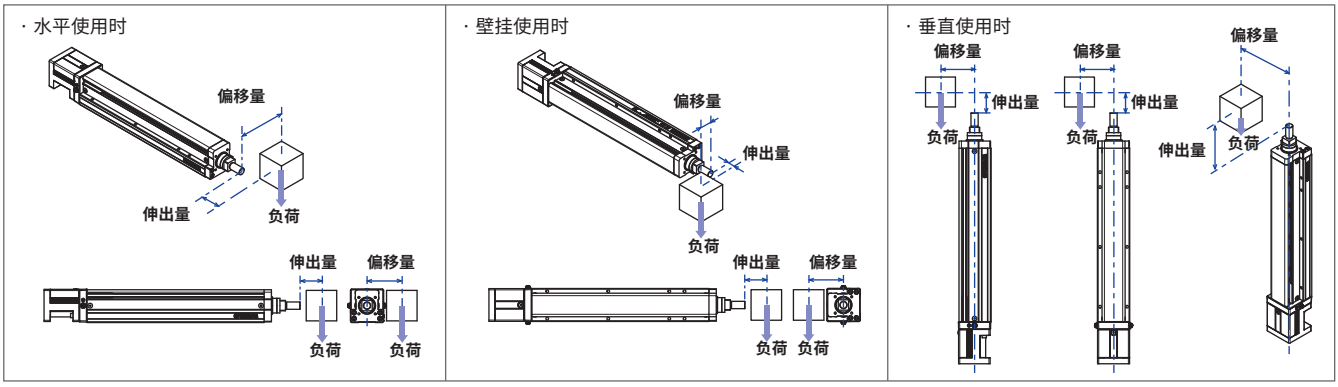
■拉杆挠度(参考值)

各行程的挠度请参照下述图表。

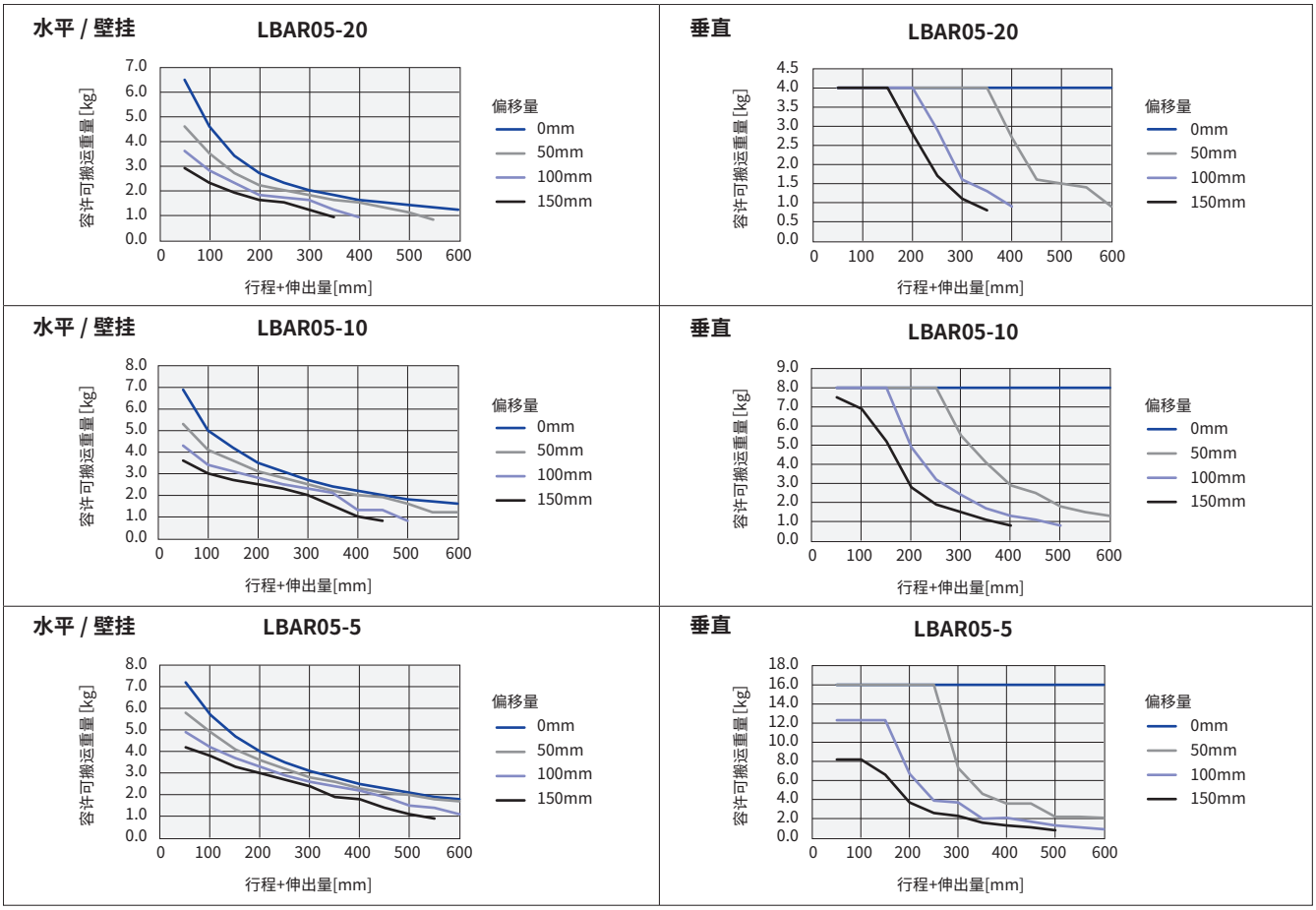


■容许可搬运重量

各偏移量的容许可搬运重量请参照下述图表。

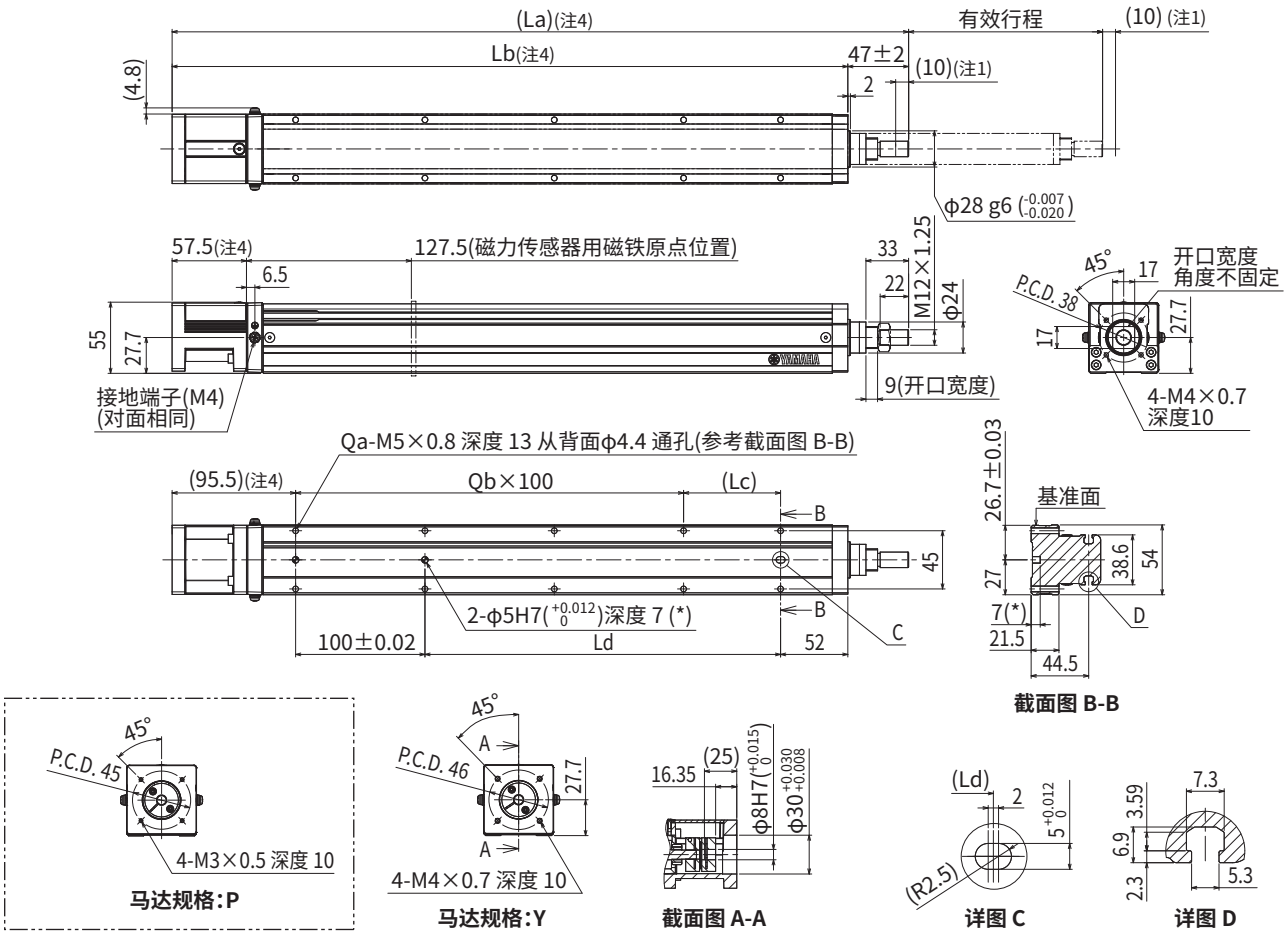


※1.可搬运超过以下重量的搬运物时,请使用外置支撑导杆。
为了避免对拉杆施加不必要的负荷,请灵活安装支撑导杆。
※2.导杆寿命为5000km时的值。



LBAR05

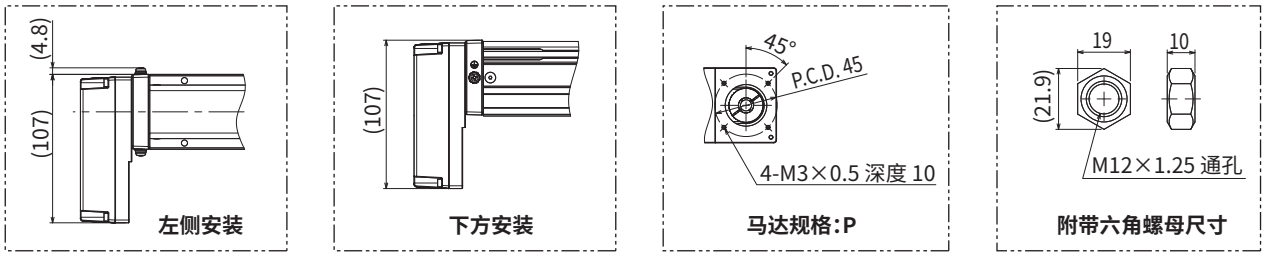
LBAR05　直线型 (S)

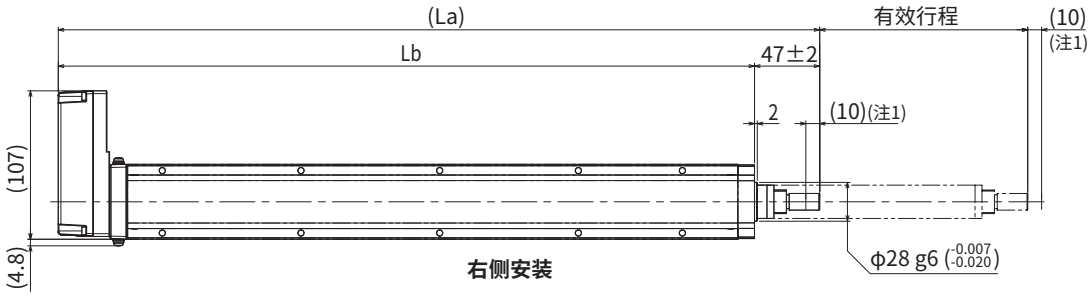


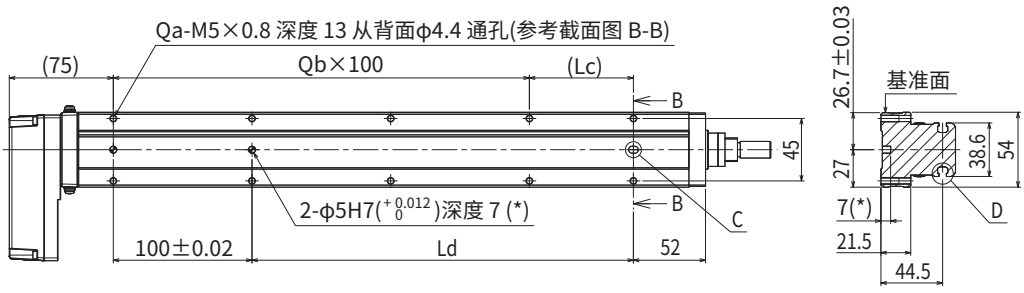
注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. 请客户自行安装、调整马达安装用专用部件。详情请参阅产品手册。
注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为≪30 mm以上≫的内六角螺栓＜M4×0.7＞。
　　用安装螺孔向主机安装时推荐使用杆长为≪台架厚度+10 mm以下≫的内六角螺栓＜M5×0.8＞。
注4. 马达规格：A/S/N时，为标记尺寸≪－3 mm≫。
注5. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.267)
　　部件编号：KFU-M3861-00

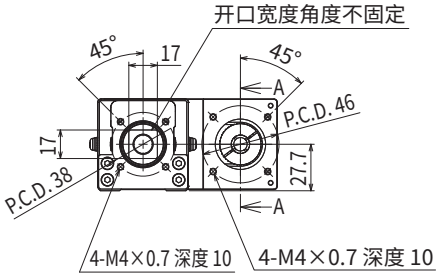
有效行程		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
La		319.5	369.5	419.5	469.5	519.5	569.5	619.5	669.5	719.5	769.5	819.5	869.5
Lb		272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5	572.5	622.5	672.5	722.5	772.5	822.5
Lc		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Ld		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
主机重量(kg)		1.7	1.9	2	2.2	2.4	2.6	2.7	2.8	2.9	3	3.2	3.4
最高速度 (mm/sec)	导程20	1200							960	780	600	480	420
	导程10	600							480	390	300	240	210
	导程5	300							240	195	150	120	105
	速度设定	—							80%	65%	50%	40%	35%

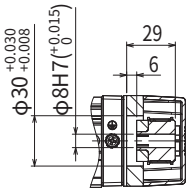
LBAR05　弯折型 (A)

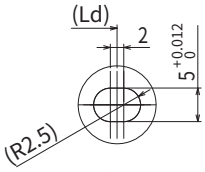


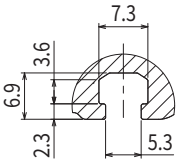












注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. 请客户自行安装、调整马达安装用专用部件。详情请参阅产品手册。
注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为≪30 mm以上≫的内六角螺栓＜M4×0.7＞。
　　用安装螺孔向主机安装时推荐使用杆长为≪台架厚度+10 mm以下≫的内六角螺栓＜M5×0.8＞。
注4. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.267)
　　部件编号：KFU-M3861-00

有效行程		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
La		299	349	399	449	499	549	599	649	699	749	799	849
Lb		252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802
Lc		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Ld		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
主机重量(kg)		1.8	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.8	2.9	3	3.1	3.3	3.4
最高速度 (mm/sec)	导程20	1200							960	780	600	480	420
	导程10	600							480	390	300	240	210
	导程5	300							240	195	150	120	105
	速度设定	—							80%	65%	50%	40%	35%

LBAR08

Basic机型 ●无马达单轴执行器 ●拉杆型

订购型号

LBAR08 - □ □ □ - □

主机	导程指定	形状	马达规格	行程
	20：20 mm	S：直线型	Y：Y规格(参阅下文)	50～800
	10：10 mm	A：弯折	P：P规格(参阅下文)	(50 mm间距)
	5：5 mm		K：K规格(参阅下文)	
			A：A规格(参阅下文)	
			N：N规格(参阅下文)	

【注意事项】

本产品未安装马达。
请客户自行准备、安装、调整马达及驱动器。
请参阅用户手册的马达安装方法，正确进行安装。
马达的调整方法请通过客户自备马达的手册等资料进行确认。
在发生振动、共振的状态下运行，产品寿命可能会缩短。
受适用马达影响，也可能达不到产品性能。
请客户自行安装、调整马达安装用专用部件。

基本规格

适用马达		200 W		
重复定位精度※1		±0.01 mm		
减速机构		轧制滚珠丝杆φ16(C7级)		
行程		50 mm~800 mm(50 mm间距)		
最高速度※2※3		1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
滚珠丝杆导程		20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬运重量※3	水平	30 kg	60 kg	80 kg
	垂直	8 kg	20 kg	30 kg
最大推进力※3		201 N	402 N	804 N
拉杆不旋转精度		±0°		
主机最大截面外形		W 82 mm × H 73.5 mm		
全长	直线型	ST + 326 mm		
	弯折	ST + 312.5 mm		
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400mm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.根据安装的马达，有时可能无法满足记述的规格。
※ 加速度/减速度、惯性力矩请参阅P.262。

适用马达

● 适用伺服马达

规格		
法兰尺寸		□ 60
瓦数		200 W

马达规格	厂商名称	型号
Y	(株)安川电机	SGMJV-02
		SGM7J-02
	(株)KEYENCE	SV-□020
		SV2-□020
	三菱电机(株)	HF-KP23
		HG-KR23
		HK-KT23
	山洋电气(株)	R2□A06020
	多摩川精机(株)	TSM3202
	DELTA电子(株)	ECMA-C10602
	Siemens	1FL6032-2AF
	Schneider	BCH2LD023
P	欧姆龙(株)	R88M-K20030
		R88M-1M20030
	Panasonic(株)	MSMD02
		MSMF02
		MHMF02
K	Kingservo	KSMA02LI
		KSMA02LG

● 适用步进马达

规格	
法兰尺寸	□ 60
	□ 56(NEMA)

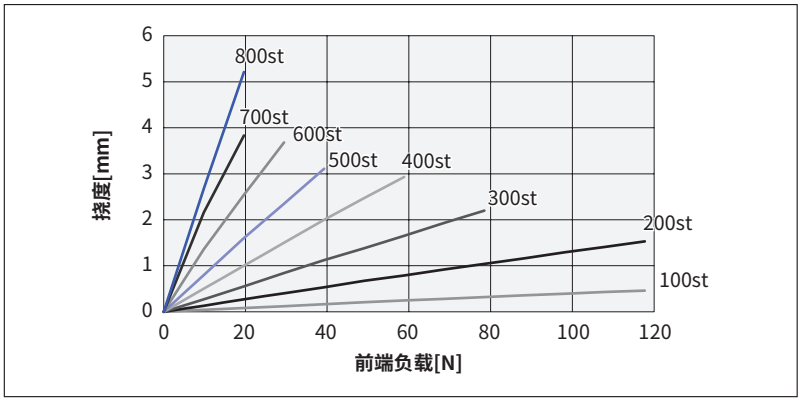
马达规格	厂商名称	型号
A	东方马达(株)	AZM66
		AZM69
		ARM66
		ARM69
		RKS56
N	NEMA标准	NEMA23

※ NEMA标准马达的尺寸可能会因厂商而异，敬请注意。
※ 马达规格：A/N不能使用弯折专用部件。

YAMAHA ▶在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。

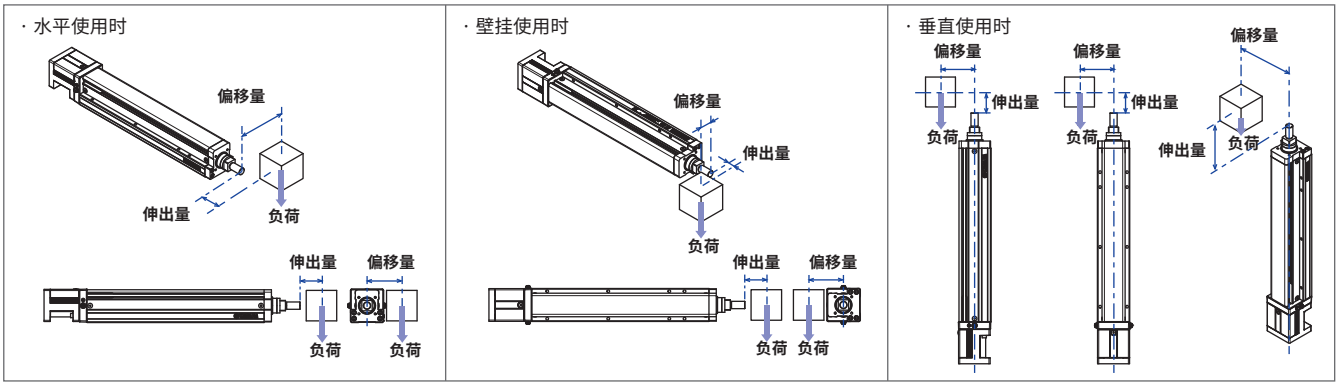
■拉杆挠度(参考值)

各行程的挠度请参照下述图表。

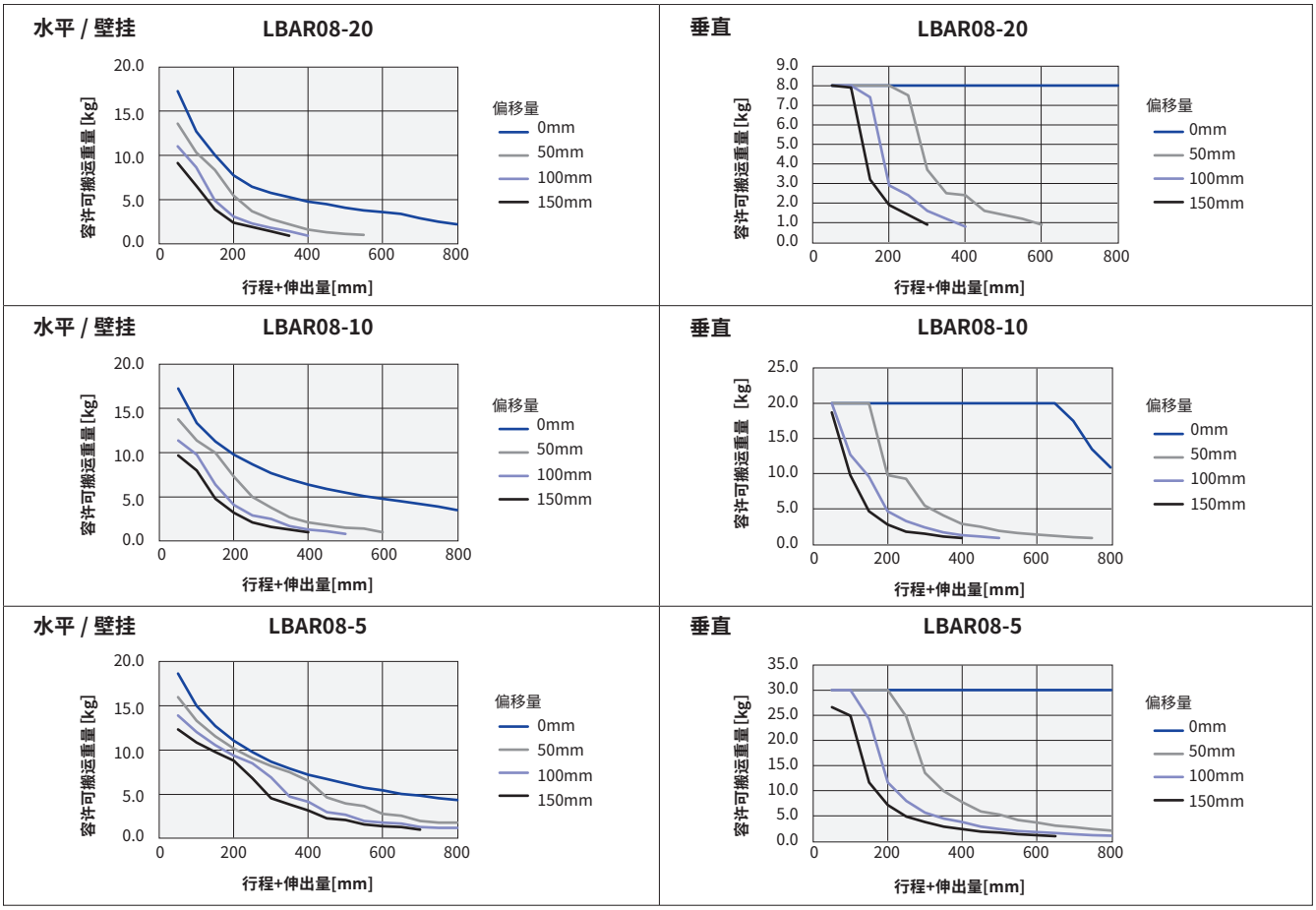


■容许可搬运重量

各偏移量的容许可搬运重量请参照下述图表。

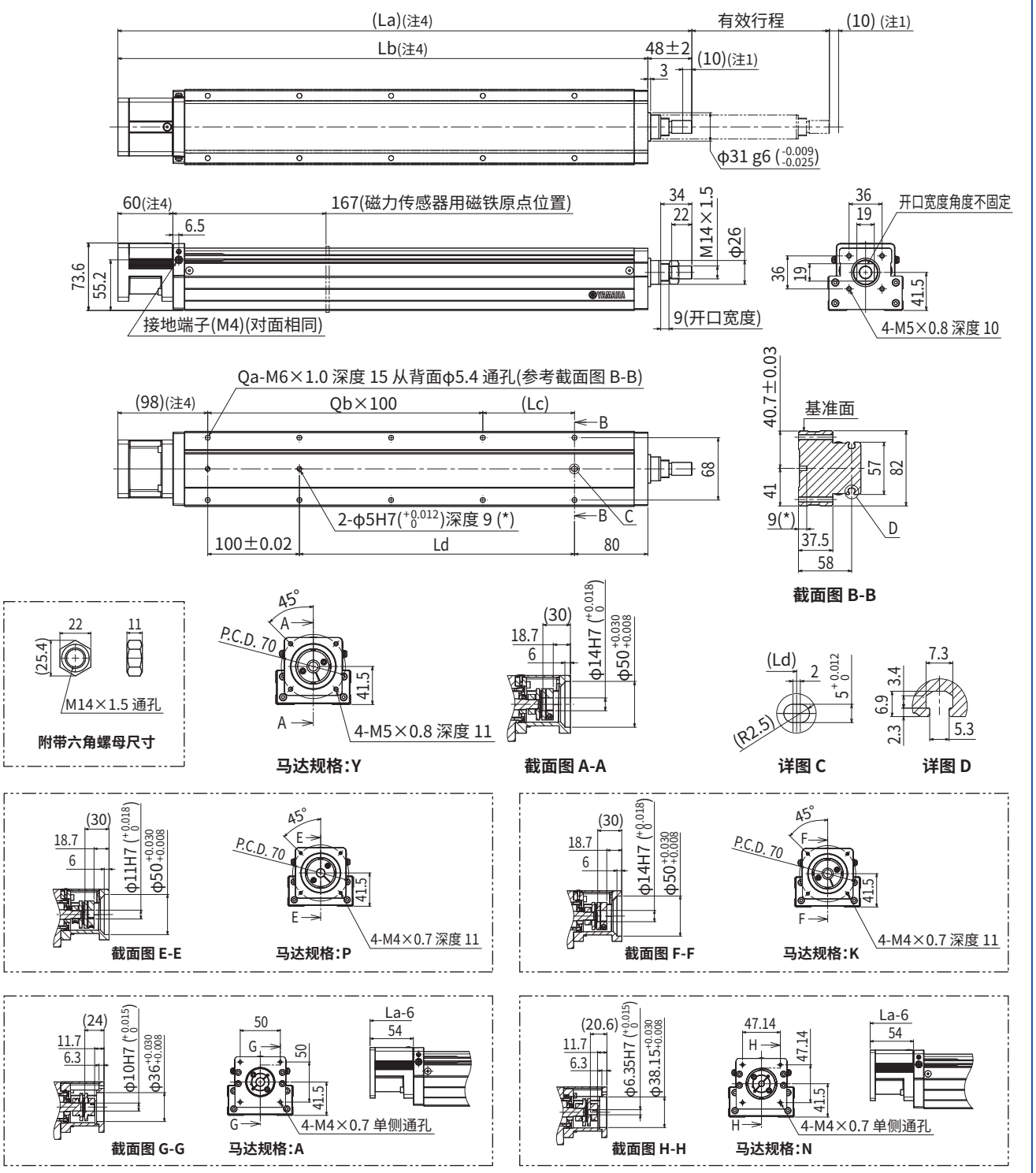


※1.可搬运超过以下重量的搬运物时,请使用外置支撑导杆。
为了避免对拉杆施加不必要的负荷,请灵活安装支撑导杆。
※2.导杆寿命为5000km时的值。



LBAR08

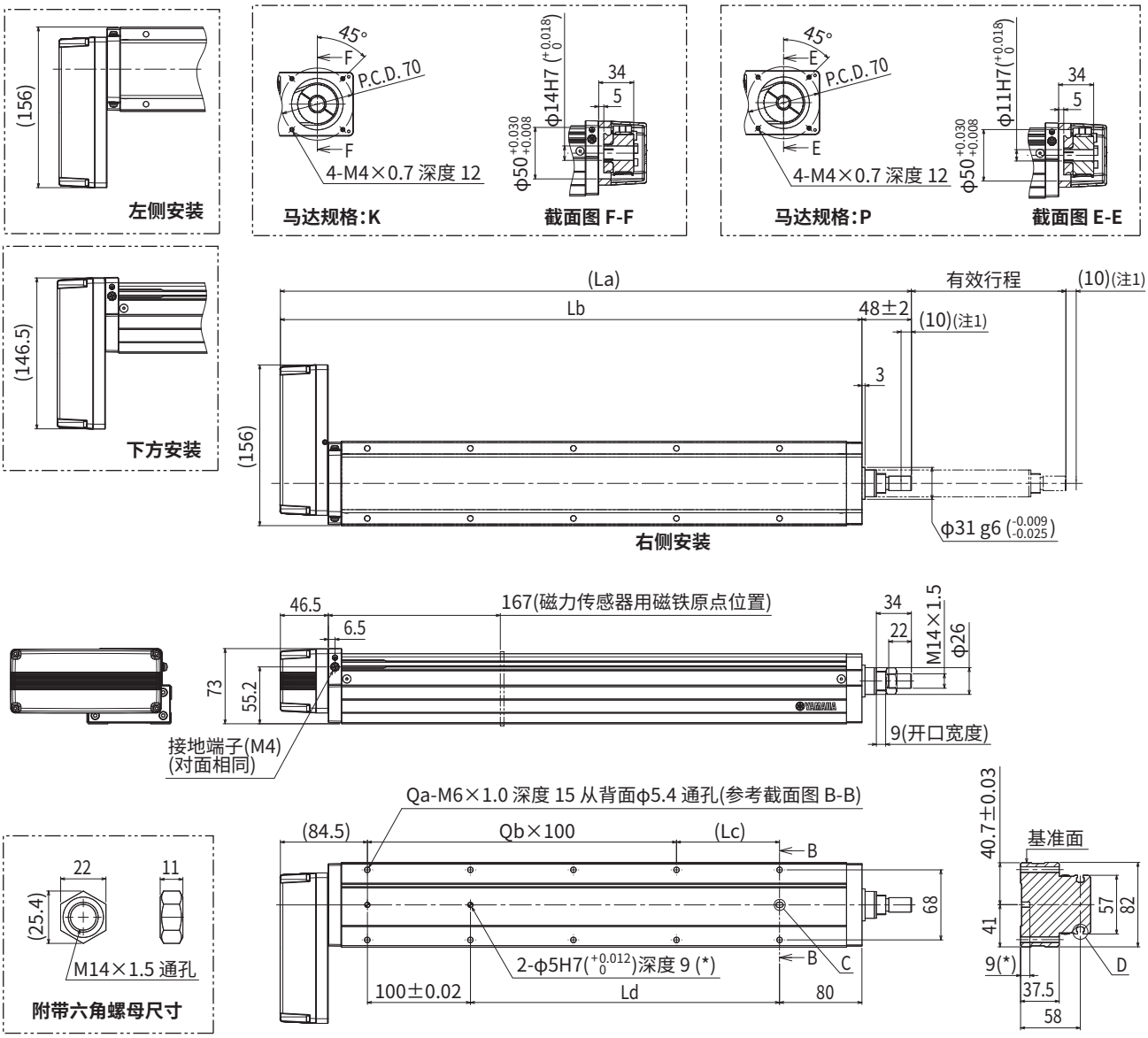
LBAR08　直线型 (S)



注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. 请客户自行安装、调整马达安装用专用部件。详情请参阅产品手册。
注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为≪45 mm以上≫的内六角螺栓＜M5×0.8＞。
　　用安装螺孔向主机安装时推荐使用杆长为≪台架厚度+15 mm以下≫的内六角螺栓＜M6×1.0＞。
注4. 马达规格：A/N时，为标记尺寸≪-6 mm≫。
注5. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.267)
　　部件编号：KFU-M3861-00

有效行程		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		376	426	476	526	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126
Lb		328	378	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078
Lc		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Ld		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
主机重量(kg)		3.9	4.3	4.7	5	5.3	5.7	6	6.3	6.6	7	7.4	7.7	8.1	8.4	8.6	8.9
最高速度 (mm/sec)	导程20	1200								900	720	600	480	420	360	300	240
	导程10	600								450	360	300	240	210	180	150	120
	导程5	300								225	180	150	120	105	90	75	60
	速度设定	—								75%	60%	50%	40%	35%	30%	25%	20%

LBAR08　弯折型 (A)

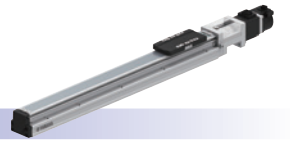


注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. 请客户自行安装、调整马达安装用专用部件。详情请参阅产品手册。
注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为≪45 mm以上≫的内六角螺栓＜M5×0.8＞。
用安装螺孔向主机安装时推荐使用杆长为≪台架厚度+15 mm以下≫的内六角螺栓＜M6×1.0＞。
注4. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.267)
部件编号：KFU-M3861-00

有效行程		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5	762.5	812.5	862.5	912.5	962.5	1012.5	1062.5	1112.5
Lb		314.5	364.5	414.5	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5	814.5	864.5	914.5	964.5	1014.5	1064.5
Lc		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Ld		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
主机重量(kg)		4.3	4.7	5.1	5.4	5.7	6.1	6.4	6.7	7	7.4	7.8	8.1	8.5	8.8	9	9.3
最高速度 (mm/sec)	导程20	1200								900	720	600	480	420	360	300	240
	导程10	600								450	360	300	240	210	180	150	120
	导程5	300								225	180	150	120	105	90	75	60
	速度设定	—								75%	60%	50%	40%	35%	30%	25%	20%

ABAS04

Basic机型 ●单轴机器人 ●滑块型



订购型号

ABAS04 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - EP-01 - □ - □ - □

主机	导程指定	形状	马达规格	行程	电缆长度※1	电缆取出方向	定位器	驱动器：马达功率	输入输出选择	电池※2
	12：12 mm 6：6 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	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

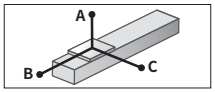
※1.机器人电缆为耐弯曲电缆。
※2.马达规格为标准(S、BK)规格时，需要选择有无电池。
※ 变更原点复归方向时，可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)

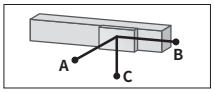
基本规格

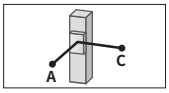
马达输出 AC		50 W	
重复定位精度※1		±0.01 mm	
减速机构		轧制滚珠丝杆φ10(C7级)	
行程		50 mm~800 mm(50 mm间距)	
最高速度※2		800 mm/sec	400 mm/sec
滚珠丝杆导程		12 mm	6 mm
最大可搬运重量	水平	12 kg	20 kg
	垂直	2 kg	5 kg
额定推力		71 N	141 N
主机最大截面外形		W 44 mm × H 52 mm	
全长	直线型	ST + 277.5 mm	
	弯折	ST + 196 mm	
位置检测器		绝对编码器 无电池绝对编码器	
分辨率		23位	
使用环境温度、湿度		0~40 °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500mm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。
※ 加速度/减速度请参阅P.230。

允许突出量※







ABAS04-12

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
2kg	1187	271	325
8kg	473	62	77
12kg	431	41	53

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
2kg	325	271	1187
8kg	77	62	473
12kg	53	41	431

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
1kg	534	534
2kg	265	265

ABAS04-6

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
4kg	1808	155	217
12kg	801	47	65
20kg	546	25	35

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
4kg	217	155	1808
12kg	65	47	801
20kg	35	25	546

垂直使用时 (单位：mm)

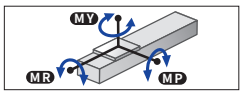
	A	C
1kg	639	639
3kg	208	208
5kg	122	122

※ 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500 mm。

适用控制器

控制器	运行方法
EP-01	坐标点跟踪/远程命令

容许静态力矩



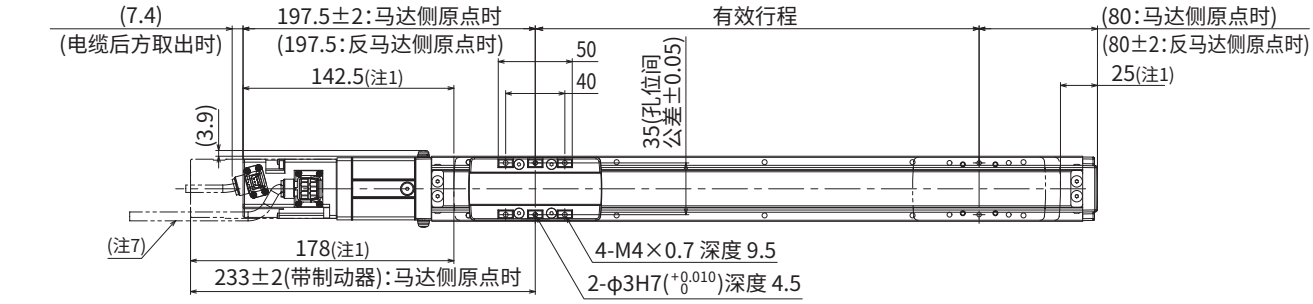
(单位：N・m)

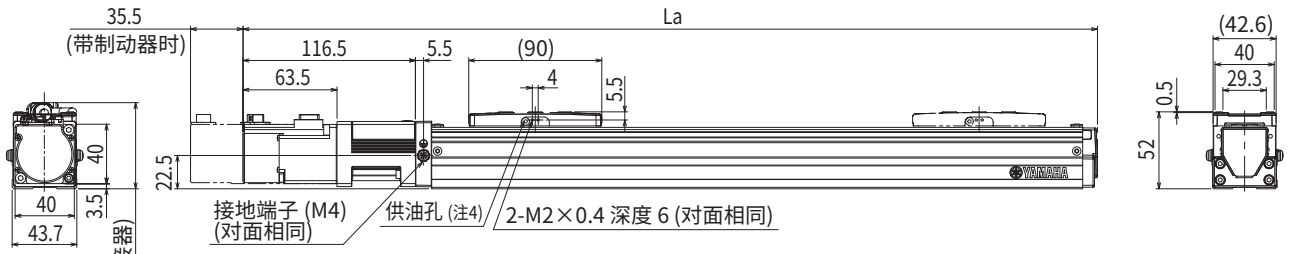
MY	MP	MR
54	54	75

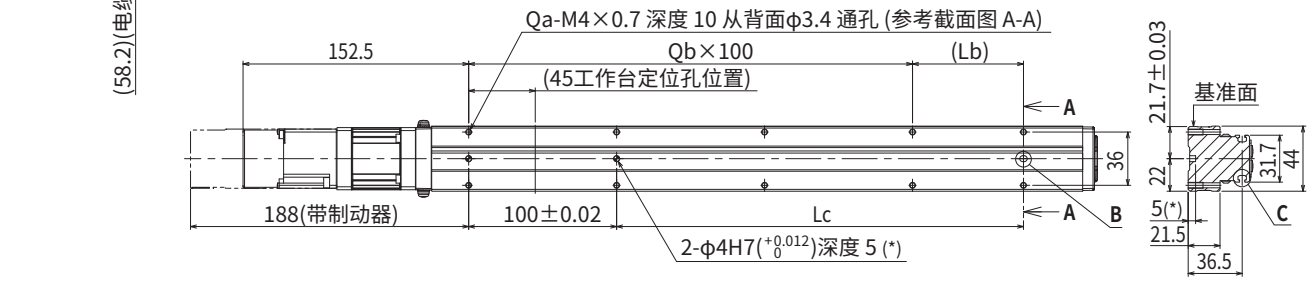
YAMAHA ▶在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。

适用控制器 EP-01 ▶ 584

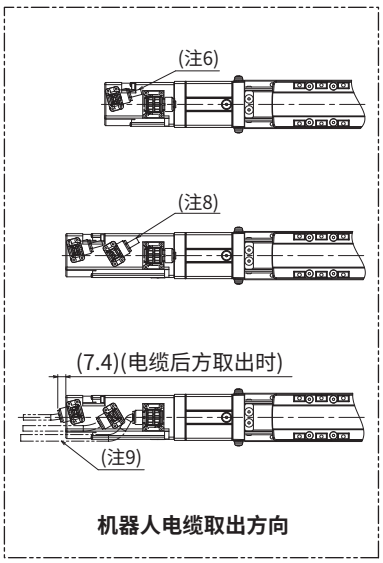
ABAS04　直线型 (S)



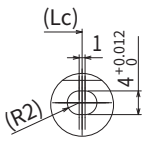




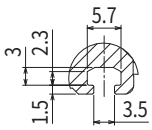
截面图 A-A



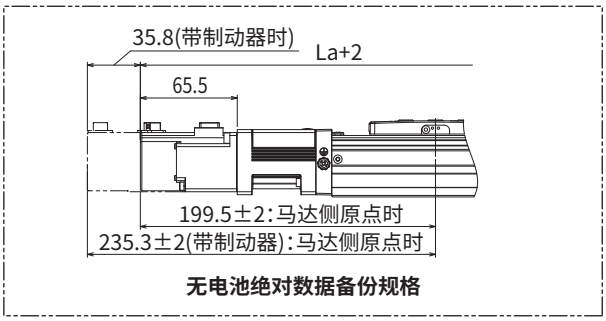
机器人电缆取出方向



详图 B



详图 C



无电池绝对数据备份规格

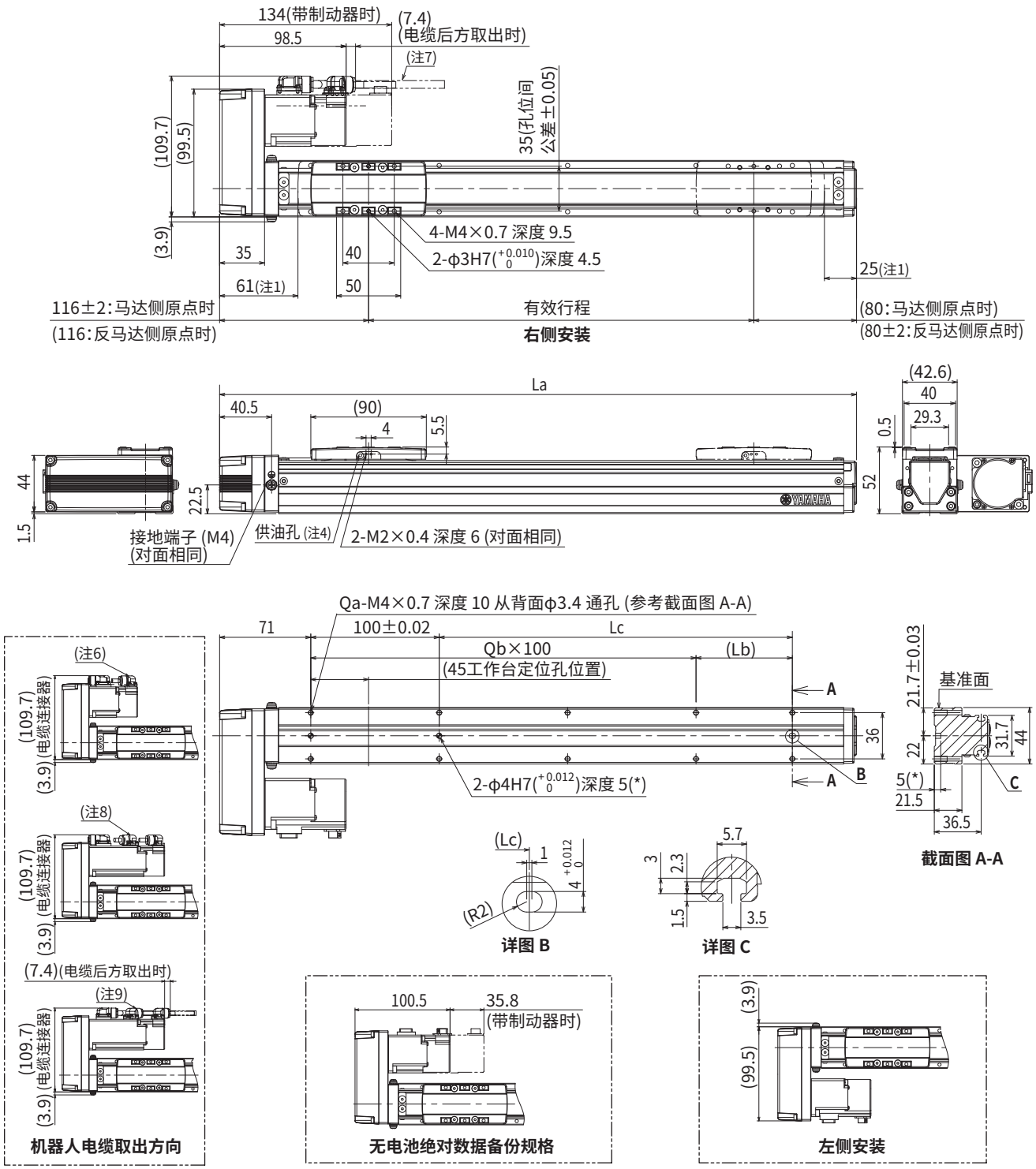
注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. 变更原点复归方向时,可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)
注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为≪30mm以上≫的内六角螺栓<M3×0.5>。
用安装螺孔向主机安装时推荐使用杆长为≪台架厚度+10mm以下≫的内六角螺栓<M4×0.7>。
注4. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.267)
部件编号:KFU-M3861-00
注5. 不含制动器的重量。带制动器时的重量比主机重量表中所示值重0.2kg。
注6. 机器人电缆前方取出时。
注7. 机器人电缆后方取出时。
注8. 机器人电缆(带制动器)前方取出时。
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。

有效行程		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		327.5	377.5	427.5	477.5	527.5	577.5	627.5	677.5	727.5	777.5	827.5	877.5	927.5	977.5	1027.5	1077.5
Lb		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Lc		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
主机重量(kg)注5		1.2	1.4	1.6	1.8	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.8	3	3.2	3.4	3.6	3.7	3.9
最高速度(mm/sec)	导程12	800										720	600	480	400	360	320
	导程6	400										360	300	240	200	180	160
	速度设定	—										90%	75%	60%	50%	45%	40%

适用控制器 EP-01 ▶ 584

ABAS04

ABAS04　弯折 (R/L)

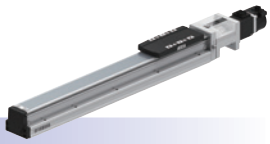


注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. 变更原点复归方向时，可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)
注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为≪30mm以上≫的内六角螺栓＜M3×0.5＞。
用安装螺孔向主机安装时推荐使用杆长为≪台架厚度+10mm以下≫的内六角螺栓＜M4×0.7＞。
注4. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.267)
部件编号：KFU-M3861-00
注5. 不含制动器的重量。带制动器时的重量比主机重量表中所示值重0.2kg。
注6. 机器人电缆前方取出时。
注7. 机器人电缆后方取出时。
注8. 机器人电缆(带制动器)前方取出时。
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。

有效行程		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996
Lb		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Lc		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
主机重量(kg)注5		1.4	1.5	1.7	1.9	2.1	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9	4
最高速度 (mm/sec)	导程12	800										720	600	480	400	360	320
	导程6	400										360	300	240	200	180	160
	速度设定	—										90%	75%	60%	50%	45%	40%

ABAS05

Basic机型 ●单轴机器人 ●滑块型



订购型号

ABAS05 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - EP-01 - □ - □ - □ - □

主机	导程指定	形状	马达规格	行程	电缆长度※1	电缆取出方向	定位器	驱动器：马达功率	再生装置※2	输入输出选择	电池※3
	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	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	空白: 无 R: 带EP-RU	EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC：CC-Link	B：有 N：无

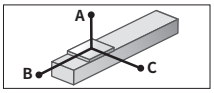
※1.机器人电缆为耐弯曲电缆。
※2.垂直使用的导程为5、10且行程为650mm以上时，需要再生装置。
※3.马达规格为标准(S、BK)规格时，需要选择有无电池。
※ 变更原点复归方向时，可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)

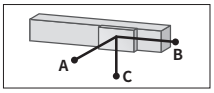
基本规格

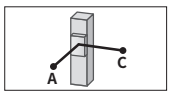
马达输出 AC		100 W		
重复定位精度※1		±0.01 mm		
减速机构		轧制滚珠丝杆φ12(C7级)		
行程		50 mm~800 mm(50 mm间距)		
最高速度※2		1333 mm/sec	666 mm/sec	333 mm/sec
滚珠丝杆导程		20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬运重量	水平	12 kg	24 kg	40 kg
	垂直	3 kg	6 kg	12 kg
额定推力		84 N	169 N	339 N
主机最大截面外形		W 54 mm × H 60 mm		
全长	直线型	ST + 295 mm		
	弯折	ST + 200 mm		
位置检测器		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550mm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。
※ 加速度/减速度请参阅P.231。

允许突出量※







ABAS05-20

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
2kg	549	324	272
8kg	155	73	65
12kg	117	46	42

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
2kg	272	324	549
8kg	65	73	155
12kg	42	46	117

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
1kg	544	544
2kg	276	276
3kg	195	195

ABAS05-10

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
5kg	769	178	213
15kg	314	53	64
24kg	216	29	36

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
5kg	213	178	769
15kg	64	53	314
24kg	36	29	216

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
2kg	443	443
4kg	218	218
6kg	142	142

ABAS05-5

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
10kg	921	97	131
25kg	459	33	45
40kg	436	17	23

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
10kg	131	97	921
25kg	45	33	459
40kg	23	17	436

垂直使用时 (单位：mm)

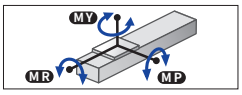
	A	C
3kg	345	345
8kg	124	124
12kg	79	79

※ 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500 mm。

适用控制器

控制器	运行方法
EP-01	坐标点跟踪/远程命令

容许静态力矩



(单位：N · m)

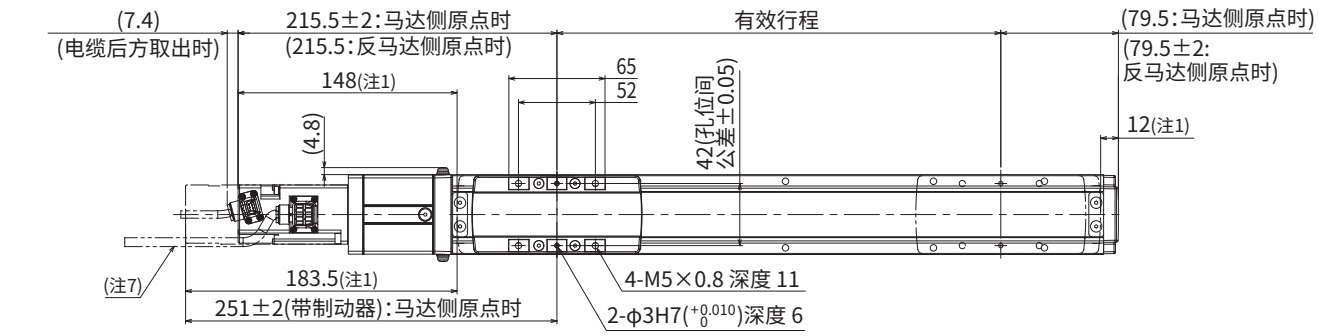
MY	MP	MR
59	63	103

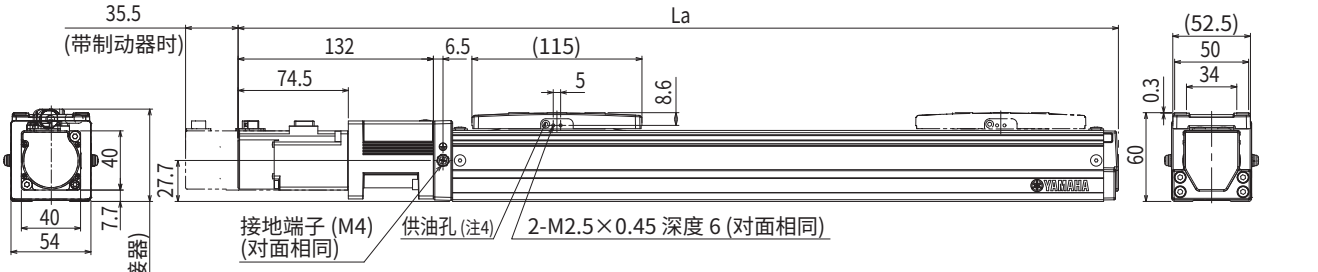
YAMAHA ▶在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。

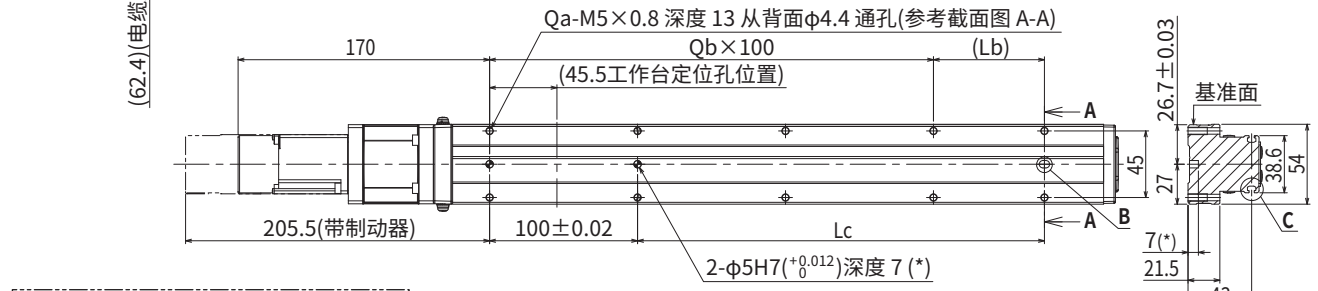
适用控制器 EP-01 ▶ 584

ABAS05

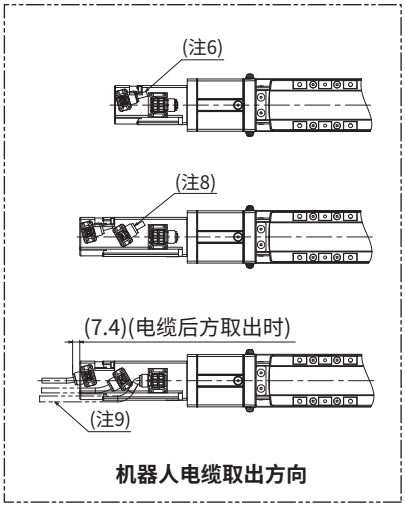
ABAS05　直线型 (S)



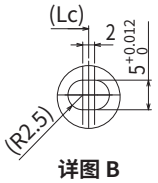




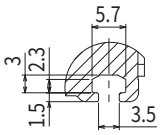
截面图 A-A



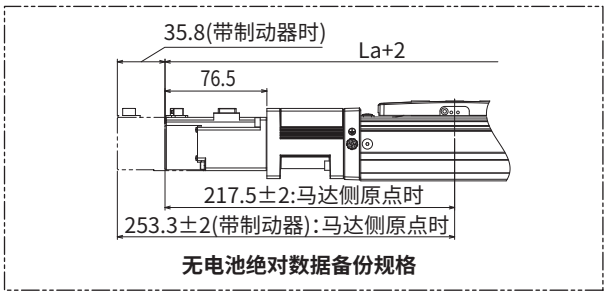
机器人电缆取出方向



详图 B



详图 C

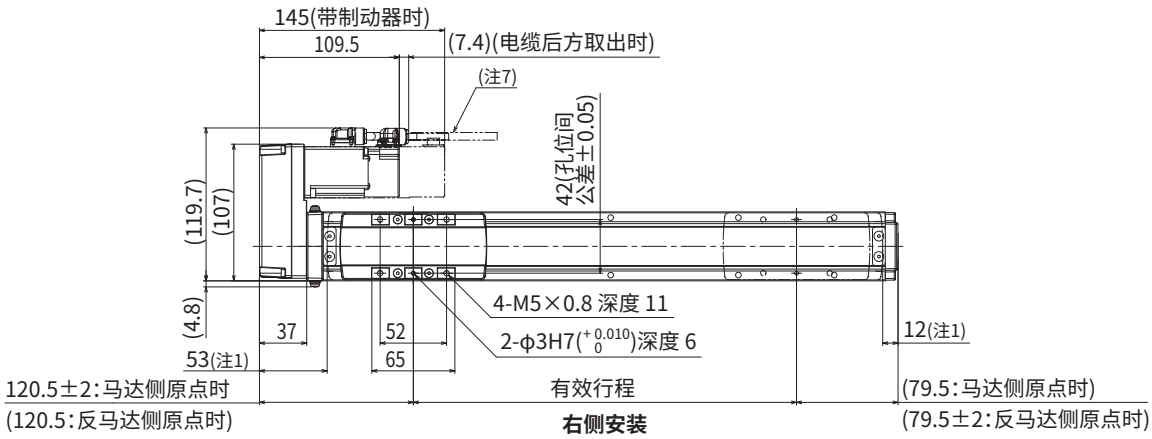


无电池绝对数据备份规格

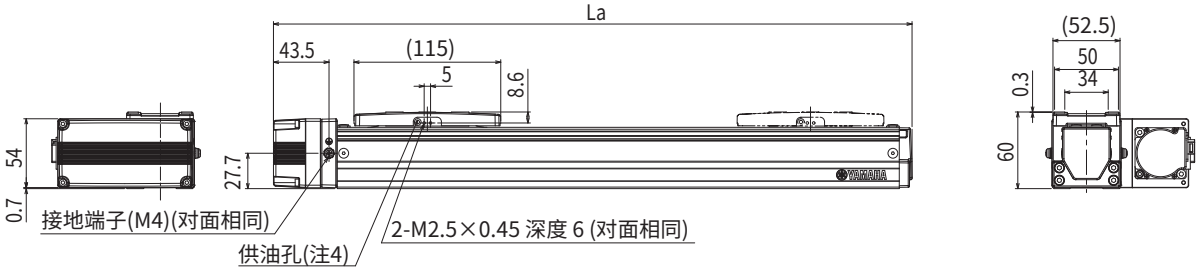
注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. 变更原点复归方向时，可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)
注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为≪30mm以上≫的内六角螺栓＜M4×0.7＞。
用安装螺孔规格向主机安装时推荐使用杆长为≪台架厚度+10mm以下≫的内六角螺栓＜M5×0.8＞。
注4. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.267)
部件编号：KFU-M3861-00
注5. 不含制动器的重量。带制动器时的重量比主机重量表中所示值重0.2kg。
注6. 机器人电缆前方取出时。
注7. 机器人电缆后方取出时。
注8. 机器人电缆(带制动器)前方取出时。
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。

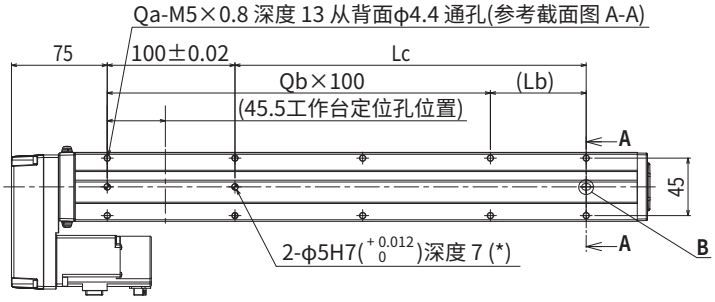
有效行程		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		345	395	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095
Lb		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Lc		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
主机重量(kg)注5		2	2.2	2.3	2.5	2.8	2.9	2.9	3.1	3.2	3.3	3.5	3.7	3.8	4	4.1	4.5
最高速度 (mm/sec)	导程20	1333											1133	933	799	666	599
	导程10	666											566	466	399	333	299
	导程5	333											283	233	199	166	149
	速度设定	—											85%	70%	60%	50%	45%

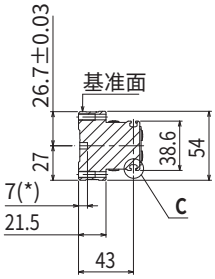
ABAS05　弯折 (R/L)



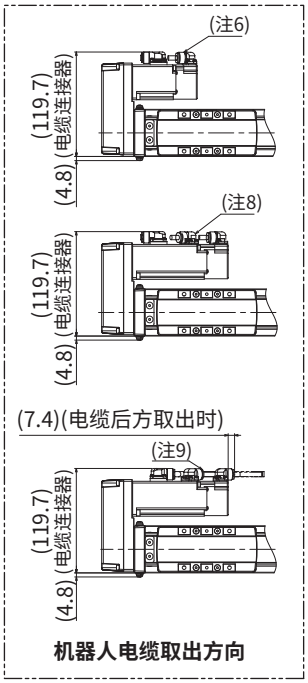
右侧安装



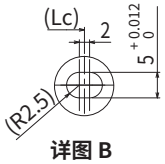




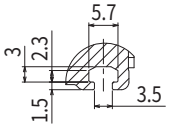
截面图 A-A



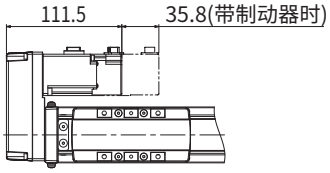
机器人电缆取出方向



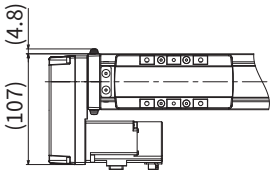
详图 B



详图 C



无电池绝对数据备份规格



左侧安装

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. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为≪30mm以上≫的内六角螺栓＜M3×0.5＞。
用安装螺孔向主机安装时推荐使用杆长为≪台架厚度+10mm以下≫的内六角螺栓＜M4×0.7＞。
注4. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.267)
部件编号：KFU-M3861-00
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。

有效行程		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
Lb		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Lc		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
主机重量(kg)注5		2.1	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3	3.2	3.3	3.4	3.6	3.7	3.9	4	4.2	4.5
最高速度(mm/sec)	导程20	1333											1133	933	799	666	599
	导程10	666											566	466	399	333	299
	导程5	333											283	233	199	166	149
	速度设定	—											85%	70%	60%	50%	45%

适用控制器 EP-01 ▶ 584

ABAS08

Basic机型 ●单轴机器人 ●滑块型

订购型号

ABAS08 - □ □ □ - □ - □ □ - EP-01 - □ - □ - □ - □

主机	导程指定	形状	马达规格	行程	电缆长度※1	电缆取出方向	定位器	驱动器：马达功率	再生装置※2	输入输出选择	电池※3
	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	50～1100 (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	空白: 无 R: 带EP-RU	EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC：CC-Link	B：有 N：无

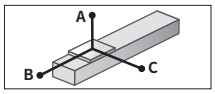
※1.机器人电缆为耐弯曲电缆。
※2.垂直使用的导程为5、20且行程为450mm以上以及导程为10且行程为150mm以上时，需要再生装置。
水平使用的导程为20且行程为250~750mm时，需要再生装置。
※3.马达规格为标准(S、BK)规格时，需要选择有无电池。
※ 变更原点复归方向时，可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)

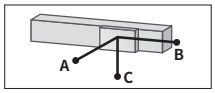
基本规格

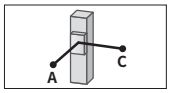
马达输出 AC		200 W		
重复定位精度※1		±0.01 mm		
减速机构		轧制滚珠丝杆φ16(C7级)		
行程		50 mm~1100 mm(50 mm间距)		
最高速度※2		1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
滚珠丝杆导程		20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬运重量	水平	40 kg	80 kg	100 kg
	垂直	8 kg	20 kg	30 kg
额定推力		174 N	341 N	683 N
主机最大截面外形		W 82 mm × H 78 mm		
全长	直线型	ST + 353 mm		
	弯折	ST + 264.5 mm		
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650mm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。
※ 加速度/减速度请参阅P.233。

允许突出量※







ABAS08-20

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
15kg	356	131	146
25kg	278	73	86
40kg	517	54	76

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
15kg	146	131	356
25kg	86	73	278
40kg	76	54	517

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
3kg	634	634
6kg	321	321
8kg	240	240

ABAS08-10

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
30kg	465	83	120
50kg	341	44	65
80kg	228	22	34

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
30kg	120	83	465
50kg	65	44	341
80kg	34	22	228

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
5kg	551	551
10kg	270	270
20kg	129	129

ABAS08-5

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
30kg	1604	95	153
50kg	1035	52	83
80kg	719	27	44
100kg	608	19	31

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
30kg	153	95	1604
50kg	83	52	1035
80kg	44	27	719
100kg	31	19	608

垂直使用时 (单位：mm)

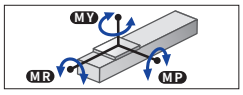
	A	C
10kg	312	312
20kg	149	149
30kg	95	95

※ 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。

适用控制器

控制器	运行方法
EP-01	坐标点跟踪/远程命令

容许静态力矩



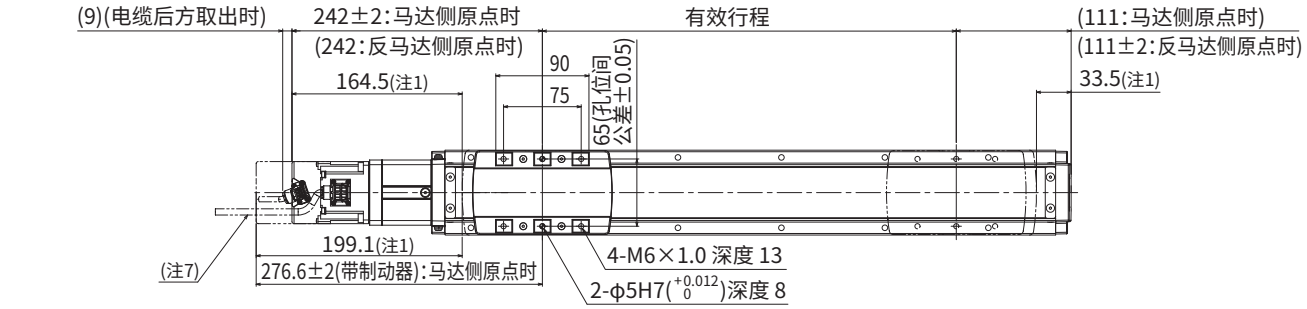
(单位：N・m)

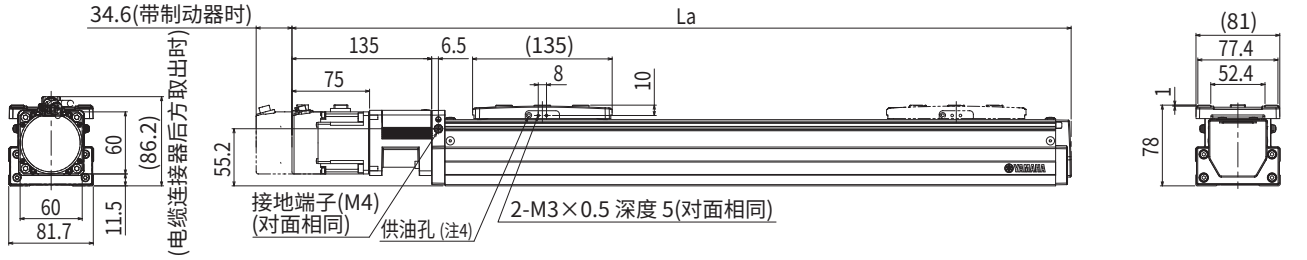
MY	MP	MR
221	309	343

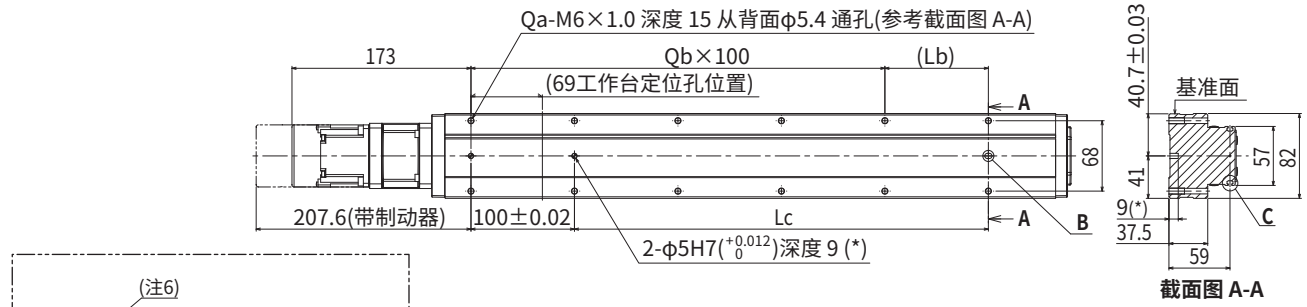
YAMAHA ▶在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。

适用控制器 EP-01 ▶ 584

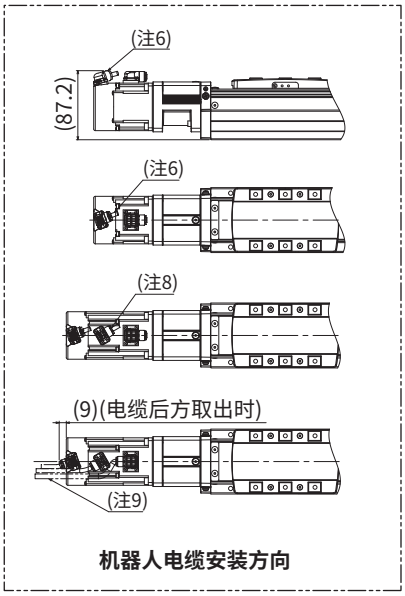
ABAS08　直线型 (S)



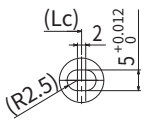




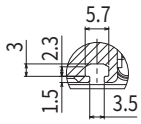
截面图 A-A



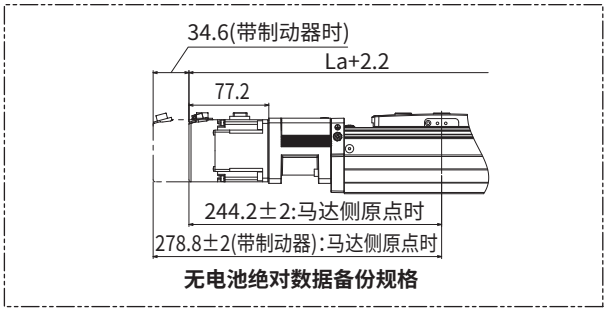
机器人电缆安装方向



详图 B



详图 C



无电池绝对数据备份规格

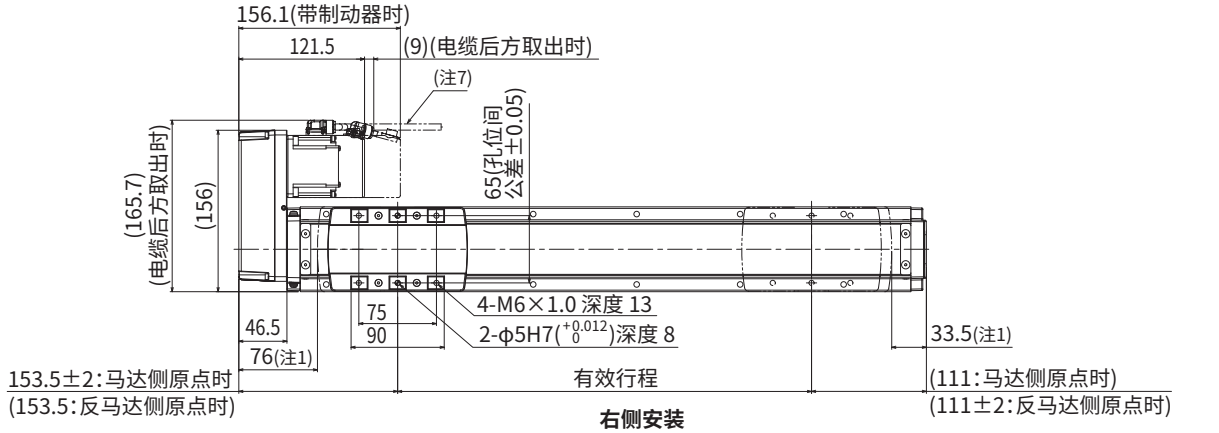
注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. 变更原点复归方向时，可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)
注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为≪45mm以上≫的内六角螺栓<M5×0.8>。用安装螺孔规格向主机安装时推荐使用杆长为≪台架厚度+15mm以下≫的内六角螺栓<M6×1.0>。
注4. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.267)
部件编号：KFU-M3861-00
注5. 不含制动器的重量。带制动器时的重量比主机重量表中所示值重0.4kg。
注6. 机器人电缆前方取出时。
注7. 机器人电缆后方取出时。
注8. 机器人电缆(带制动器)前方取出时。
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. 行程为50时，从顶面固定主体的安装通孔(Qa)有一部分会被滑块遮挡，导致只能使用4处位置。因此，建议从底面固定。

有效行程		50注11	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
La		403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153	1203	1253	1303	1353	1403	1453
Lb		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Lc		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
主机重量(kg)注5		4.5	4.9	5.3	5.6	6	6.3	6.6	7	7.3	7.6	8	8.3	8.7	9	9.3	9.6	10	10.2	10.6	10.9	11.3	11.7
最高速度(mm/sec)	导程20	1200													1020	900	780	660	600	540	480	420	360
	导程10	600													510	450	390	330	300	270	240	210	180
	导程5	300													255	225	195	165	150	135	120	105	90
	速度设定	—													85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%

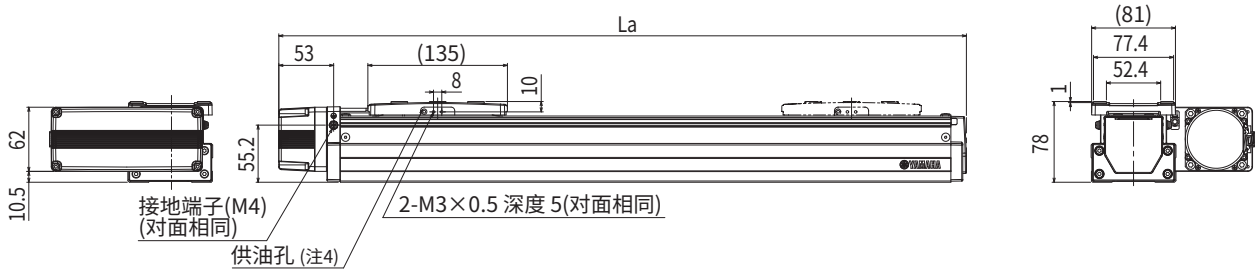
适用控制器 EP-01 ▶ 584

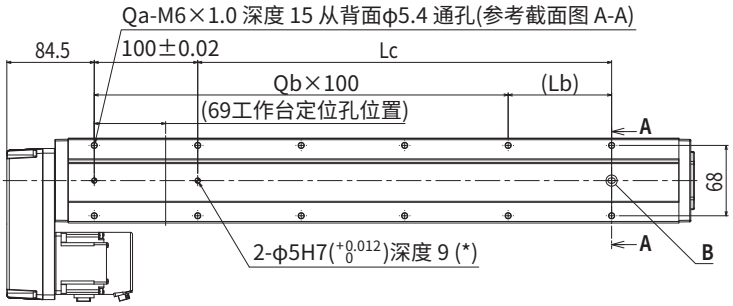
ABAS08

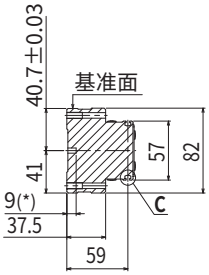
ABAS08　弯折 (R/L)



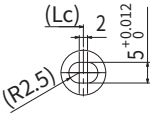
右侧安装



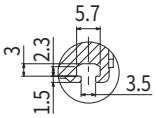




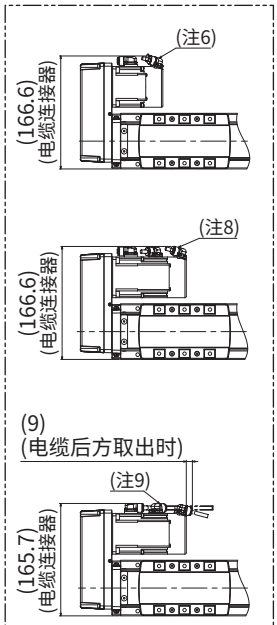
截面图 A-A



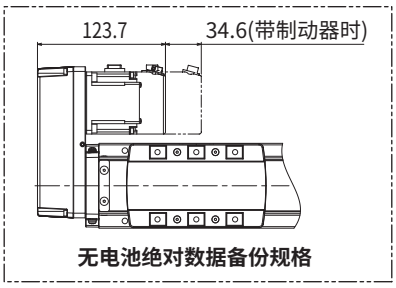
详图 B



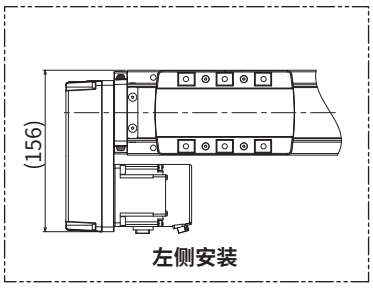
详图 C



机器人电缆取出方向



无电池绝对数据备份规格



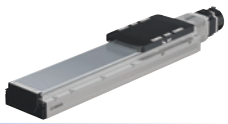
左侧安装

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. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为≪45mm以上≫的内六角螺栓＜M5×0.8＞。用安装螺孔规格向主机安装时推荐使用杆长为≪台架厚度+15mm以下≫的内六角螺栓＜M6×1.0＞。
注4. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.267)
部件编号：KFU-M3861-00
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0.4kg。
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. 行程为50时，从顶面固定主体的安装通孔(Qa)有一部分会被滑块遮挡，导致只能使用4处位置。因此，建议从底面固定。

有效行程		50注11	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
La		314.5	364.5	414.5	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5	814.5	864.5	914.5	964.5	1014.5	1064.5	1114.5	1164.5	1214.5	1264.5	1314.5	1364.5
Lb		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Lc		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
主机重量(kg)注5		4.9	5.3	5.7	6	6.4	6.7	7	7.4	7.7	8	8.4	8.7	9.1	9.4	9.7	10	10.4	10.6	11	11.3	11.7	12.1
最高速度 (mm/sec)	导程20	1200													1020	900	780	660	600	540	480	420	360
	导程10	600													510	450	390	330	300	270	240	210	180
	导程5	300													255	225	195	165	150	135	120	105	90
	速度设定	—													85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%

ABAS12/ABAS12H

Basic机型 ●单轴机器人 ●滑块型 ●薄型



订购型号

	-			-		-		- EP-01	-		-	-
主机	导程指定	形状	马达规格	行程	电缆长度※1	电缆取出方向	定位器	驱动器：马达功率	再生装置※2	输入输出选择	电池※3
ABAS12：200W ABAS12H：400W	32：32 mm 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	50～1250 (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 A30: 400W/750W	空白: 无 R: 带EP-RU	EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC：CC-Link	B：有 N：无

※1.机器人电缆为耐弯曲电缆。
※2.【ABAS12时】
垂直使用的导程为5、10、20且行程为150mm以上以及导程为32且行程为300~750mm时，需要再生装置。
水平使用的导程为10、20且行程为250~750mm以及导程为32且行程为400~750mm时，需要再生装置。
【ABAS12H时】
垂直使用的导程为5、10、20且行程为300mm以上以及导程为32且行程为300~750mm时，需要再生装置。
※3.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)

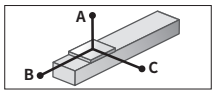
ABAS12 (200W)

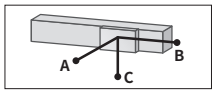
基本规格

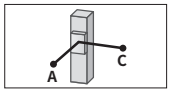
马达输出 AC		200 W			
重复定位精度※1		±0.01 mm			
减速机构		轧制滚珠丝杆φ16(C7级)			
行程		50 mm~1250 mm(50 mm间距)			
最高速度※2		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
滚珠丝杆导程		32 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬运重量	水平	20 kg	40 kg	80 kg	100 kg
	垂直	3 kg	8 kg	20 kg	30 kg
额定推力		105 N	170 N	341 N	683 N
主机最大截面外形		W 120 mm × H 76 mm			
全长	直线型	ST + 369 mm			
	弯折	ST + 270.5 mm			
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。
※ 加速度/减速度请参阅P.235。

允许突出量※







ABAS12-32

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
5kg	2079	1694	1224
10kg	1135	834	627
20kg	842	422	362

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
5kg	1224	1694	2079
10kg	627	834	1135
20kg	362	422	842

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
1kg	6201	6201
3kg	2057	2057

ABAS12-20

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
15kg	946	548	445
25kg	591	321	266
40kg	441	205	182

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
15kg	445	548	946
25kg	266	321	591
40kg	182	205	441

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
3kg	2174	2174
5kg	1315	1315
8kg	833	833

ABAS12-10

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
30kg	729	299	278
50kg	786	207	223
80kg	1328	157	200

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
30kg	278	299	729
50kg	223	207	786
80kg	200	157	1328

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
5kg	1933	1933
10kg	977	977
20kg	503	503

ABAS12-5

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
30kg	2476	430	513
50kg	1817	258	320
80kg	1517	160	208
100kg	1436	127	168

壁面安装使用时 (单位：mm)

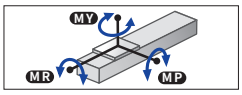
	A	B	C
30kg	513	430	2476
50kg	320	258	1817
80kg	208	160	1517
100kg	168	127	1436

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
10kg	1317	1317
20kg	670	670
30kg	455	455

※ 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
573	606	606

适用控制器

控制器	运行方法
EP-01	坐标点跟踪/远程命令

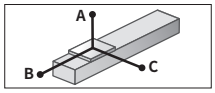
ABAS12H (400W)

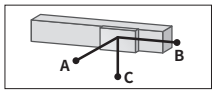
基本规格

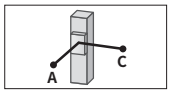
马达输出 AC		400 W			
滚珠丝杆导程		32 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬运重量	水平	35 kg	50 kg	95 kg	115 kg
	垂直	8 kg	15 kg	25 kg	40 kg
额定推力		218 N	339 N	678 N	1360 N
全长	直线型	ST + 385 mm			
	弯折	ST + 270.5 mm			

※ 加速度/减速度请参阅P.237。
※ 未记载的基本规格、容许静态力矩等与ABAS12通用。

允许突出量※







ABAS12H-32

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
10kg	1135	834	627
20kg	842	422	362
35kg	925	286	294

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
10kg	627	834	1135
20kg	362	422	842
35kg	294	286	925

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
3kg	2057	2057
5kg	1228	1228
8kg	762	833

ABAS12H-20

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
15kg	826	548	427
30kg	485	263	218
50kg	433	172	162

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
15kg	427	548	826
30kg	218	263	485
50kg	162	172	433

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
5kg	1315	1315
10kg	672	672
15kg	522	660

ABAS12H-10

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
30kg	528	270	230
60kg	665	171	185
95kg	1347	132	173

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
30kg	230	270	528
60kg	185	171	665
95kg	173	132	1347

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
5kg	1933	1933
15kg	660	660
25kg	409	541

ABAS12H-5

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
30kg	2476	430	513
60kg	1672	215	270
90kg	1474	141	186
115kg	1378	109	146

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
30kg	513	430	2476
60kg	270	215	1672
90kg	186	141	1474
115kg	146	109	1378

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
15kg	885	885
25kg	541	541
40kg	350	350

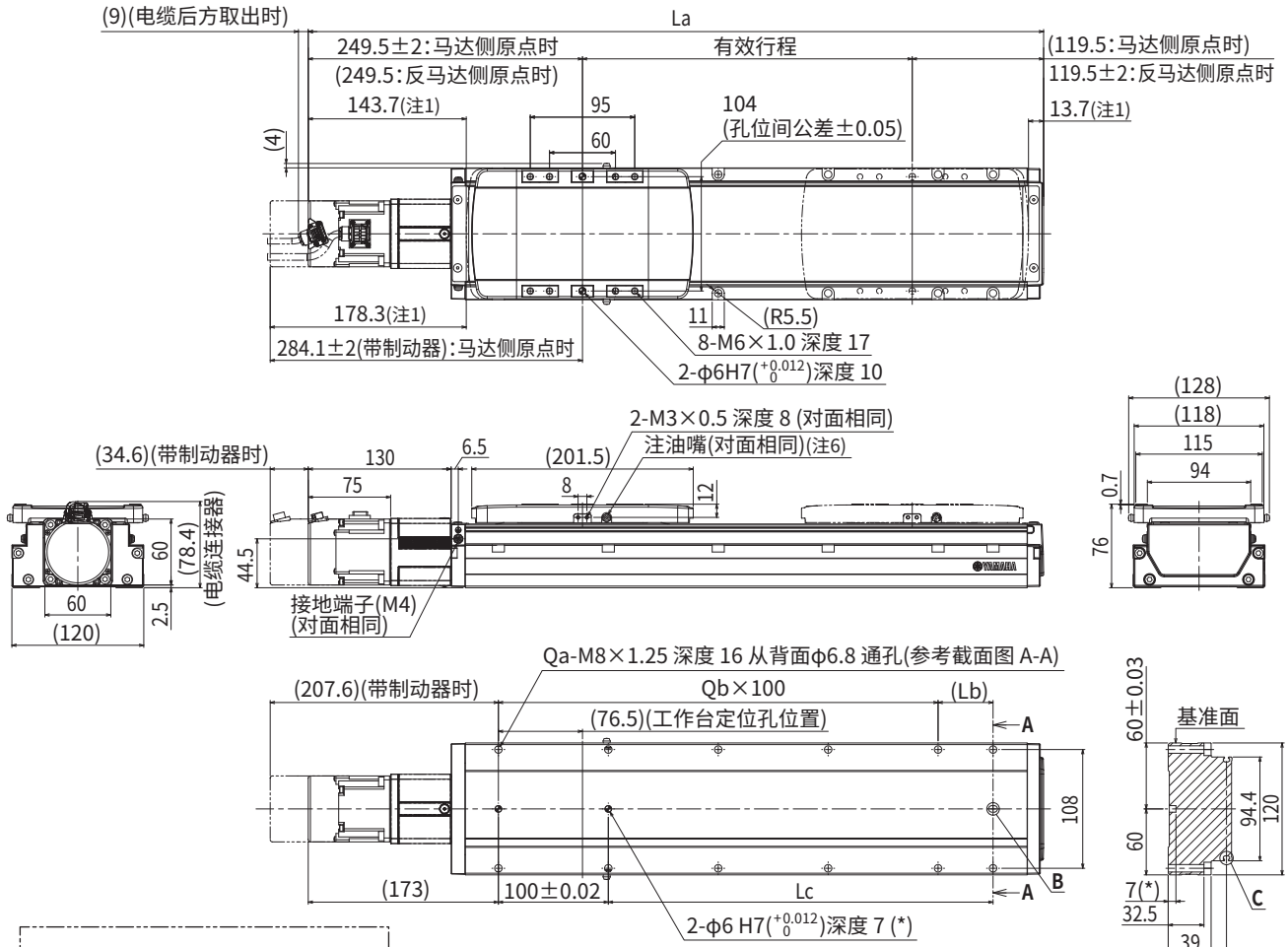
※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。
※ 计算寿命时的行程为600 mm。

YAMAHA ▶在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。

适用控制器 EP-01 ▶ 584

ABAS12

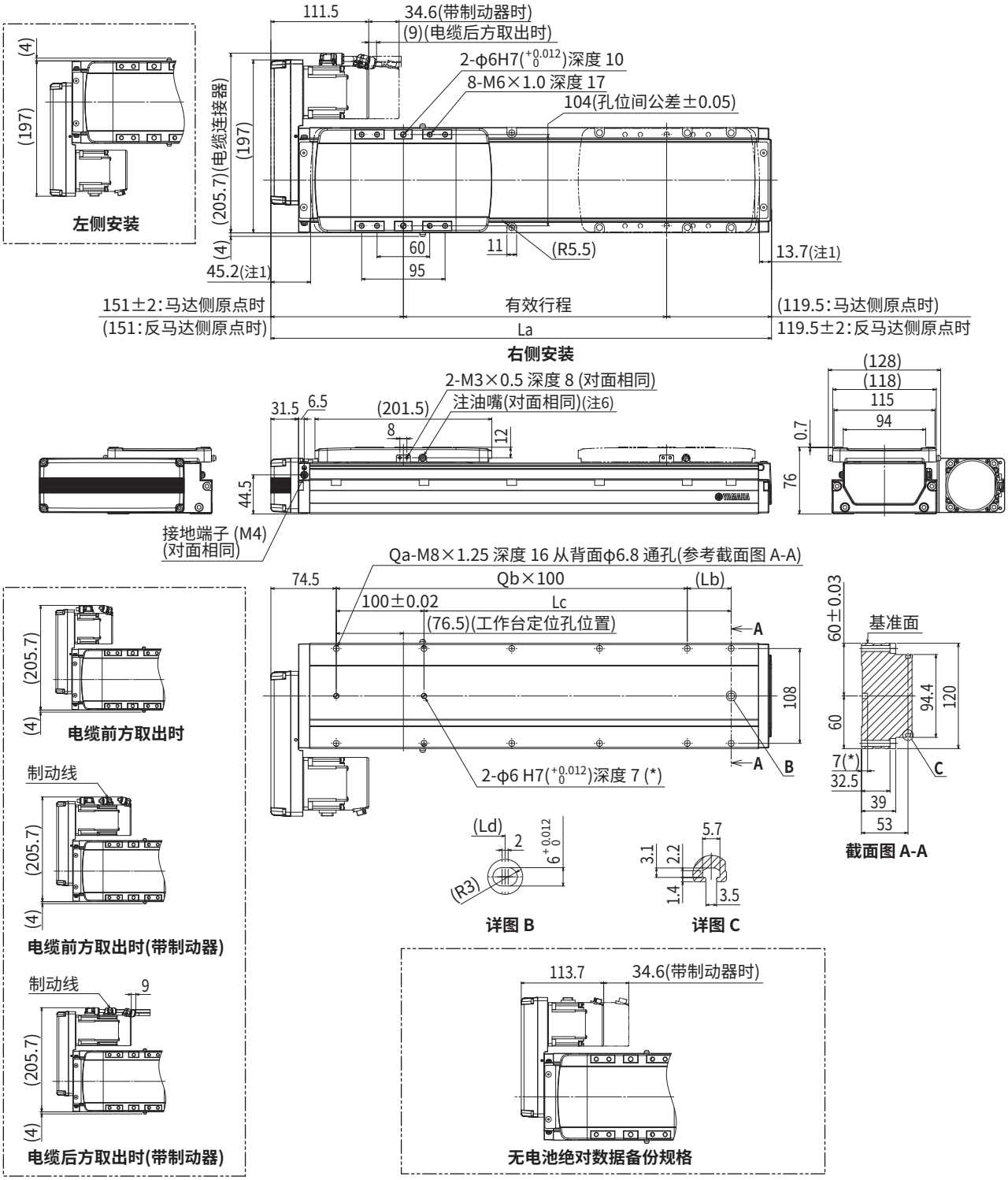
ABAS12　直线型 (S)



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. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为≪45 mm以上≫的内六角螺栓＜M6×1.0＞。
用安装螺孔规格向主机安装时推荐使用杆长为≪台架厚度＋16 mm以下≫的内六角螺栓＜M8×1.25＞。
注4. 带制动器马达时，主机重量增加0.4kg。
注5. 机器人电缆的最小弯曲半径为固定：R30/耐弯曲：R50。取出方向因规格而异。
注6. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.267)
注7. 行程为50时，从顶面固定主体的安装通孔(Qa)有一部分会被滑块遮挡，导致只能使用4处位置。因此，建议从底面固定。

有效行程		50注7	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		419	469	519	569	619	669	719	769	819	869	919	969	1019	1069	1119	1169	1219	1269	1319	1369	1419	1469	1519	1569	1619
Lb		100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
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	1300
Qa		6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
Qb		1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13
主机重量(kg)注4		5.3	5.7	6.1	6.5	6.9	7.3	7.7	8.1	8.5	8.9	9.4	9.8	10.2	10.7	11.1	11.5	12	12.4	12.9	13.3	13.7	14.2	14.6	15.1	15.5
最高速度 (mm/sec)	导程32	1800												1620	1440	1260	1080	990	810	720	630	630	540	450	360	360
	导程20	1200												1080	960	840	720	660	540	480	420	420	360	300	240	240
	导程10	600												540	480	420	360	330	270	240	210	210	180	150	120	120
	导程5	300												270	240	210	180	165	135	120	105	105	90	75	60	60
	速度设定	—												90%	80%	70%	60%	55%	45%	40%	35%	35%	30%	25%	20%	20%

ABAS12　弯折 (R/L)



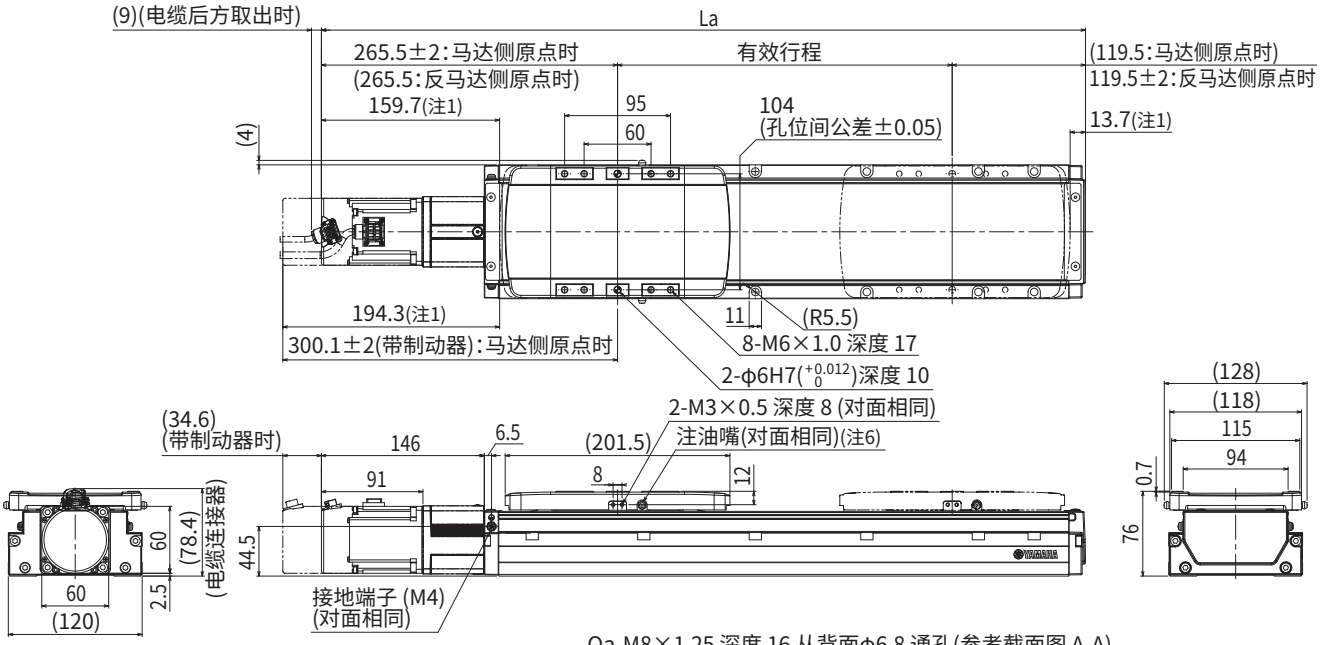
注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. 变更原点复归方向时，可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)
注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为≪45 mm以上≫的内六角螺栓＜M6×1.0＞。
用安装螺孔规格向主机安装时推荐使用杆长为≪台架厚度＋16 mm以下≫的内六角螺栓＜M8×1.25＞。
注4. 带制动器马达时，主机重量增加0.4kg。
注5. 机器人电缆的最小弯曲半径为固定：R30/耐弯曲：R50。取出方向因规格而异。
注6. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.267)
注7. 行程为50时，从顶面固定主体的安装通孔(Qa)有一部分会被滑块遮挡，导致只能使用4处位置。因此，建议从底面固定。

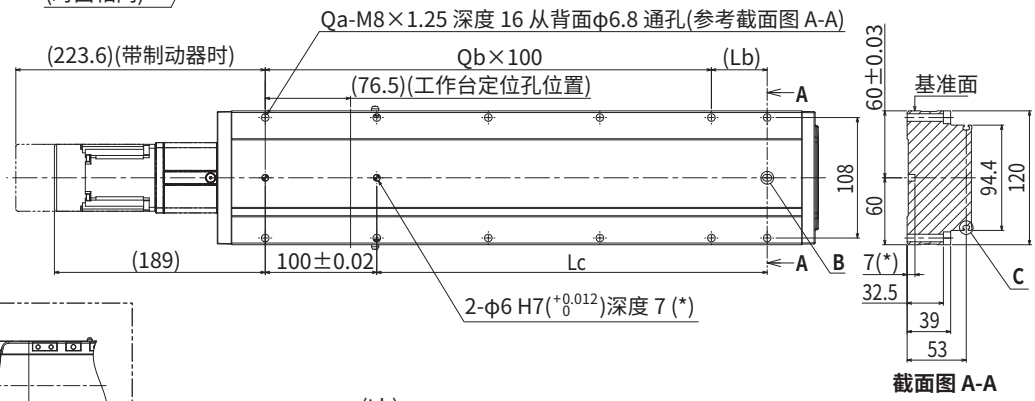
有效行程		50注7	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La		320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	1020.5	1070.5	1120.5	1170.5	1220.5	1270.5	1320.5	1370.5	1420.5	1470.5	1520.5
Lb		100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
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	1300
Qa		6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
Qb		1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13
主机重量(kg)注4		5.3	5.7	6.1	6.5	6.9	7.3	7.7	8.1	8.5	9	9.4	9.9	10.3	10.7	11.2	11.6	12	12.5	12.9	13.4	13.8	14.2	14.7	15.1	15.6
最高速度 (mm/sec)	导程32	1800												1620	1440	1260	1080	990	810	720	630	630	540	450	360	360
	导程20	1200												1080	960	840	720	660	540	480	420	420	360	300	240	240
	导程10	600												540	480	420	360	330	270	240	210	210	180	150	120	120
	导程5	300												270	240	210	180	165	135	120	105	105	90	75	60	60
	速度设定	—												90%	80%	70%	60%	55%	45%	40%	35%	35%	30%	25%	20%	20%

适用控制器 EP-01 ▶ 584

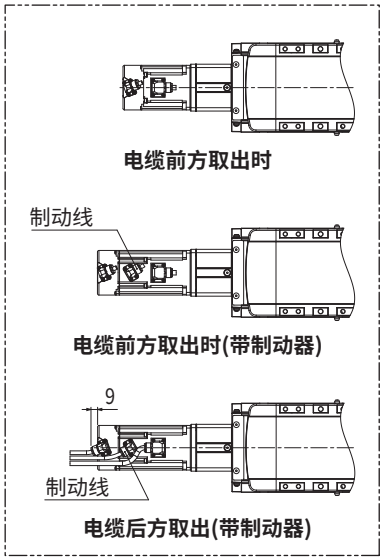
ABAS12H

ABAS12H　直线型(S)





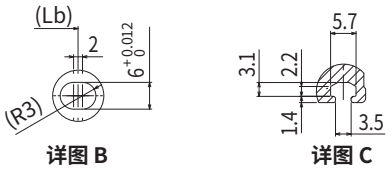
截面图 A-A



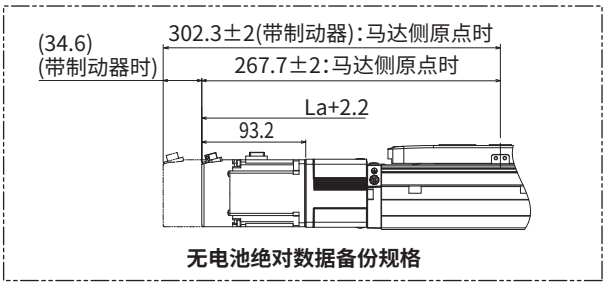
电缆前方取出时

电缆前方取出时(带制动器)

电缆后方取出(带制动器)



详图 B　　详图 C

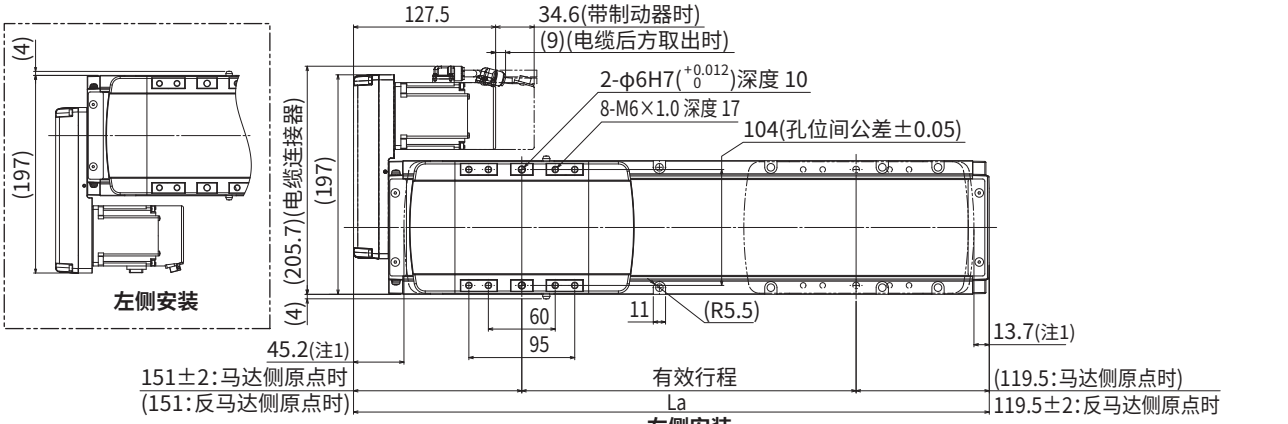


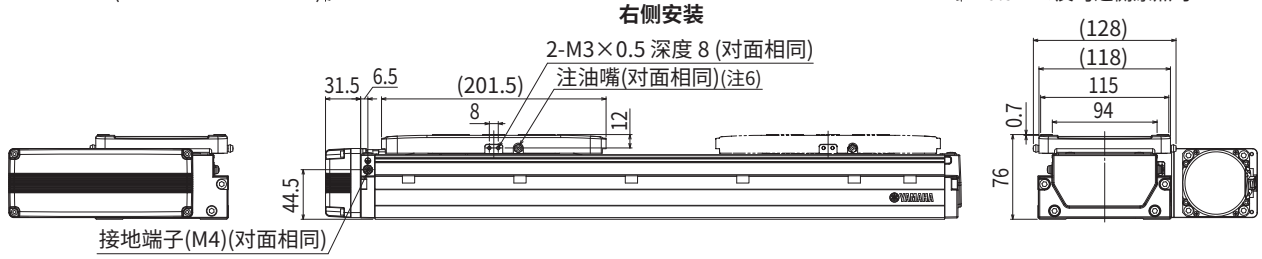
无电池绝对数据备份规格

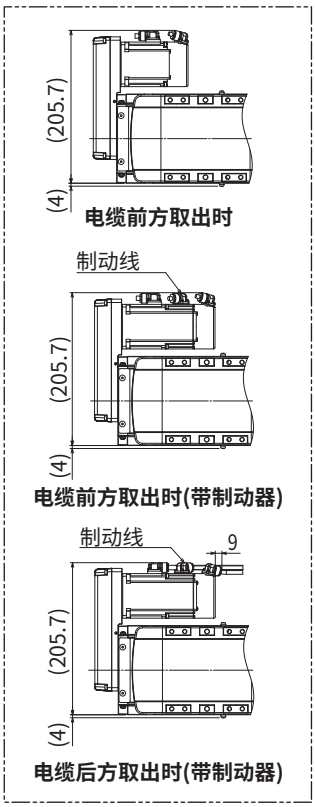
注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. 变更原点复归方向时，可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)
注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为≪45 mm以上≫的内六角螺栓＜M6×1.0＞。
　　用安装螺孔规格向主机安装时推荐使用杆长为≪台架厚度＋16 mm以下≫的内六角螺栓＜M8×1.25＞。
注4. 带制动器马达时，主机重量增加0.4kg。
注5. 机器人电缆的最小弯曲半径为固定：R30/耐弯曲：R50。取出方向因规格而异。
注6. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.267)
注7. 行程为50时，从顶面固定主体的安装通孔(Qa)有一部分会被滑块遮挡，导致只能使用4处位置。因此，建议从底面固定。

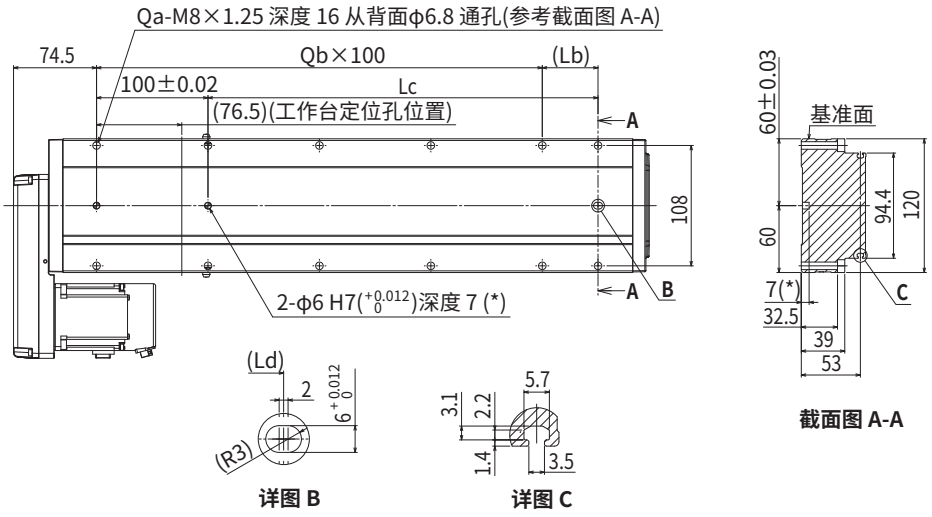
有效行程		50注7	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La		435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385	1435	1485	1535	1585	1635
Lb		100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
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	1300
Qa		6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
Qb		1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13
主机重量(kg)注4		5.6	6	6.4	6.8	7.2	7.6	8	8.4	8.8	9.2	9.7	10.1	10.5	11	11.4	11.8	12.3	12.7	13.2	13.6	14	14.5	14.9	15.4	15.8
最高速度 (mm/sec)	导程32	1800												1620	1440	1260	1080	990	810	720	630	630	540	450	360	360
	导程20	1200												1080	960	840	720	660	540	480	420	420	360	300	240	240
	导程10	600												540	480	420	360	330	270	240	210	210	180	150	120	120
	导程5	300												270	240	210	180	165	135	120	105	105	90	75	60	60
	速度设定	—												90%	80%	70%	60%	55%	45%	40%	35%	35%	30%	25%	20%	20%

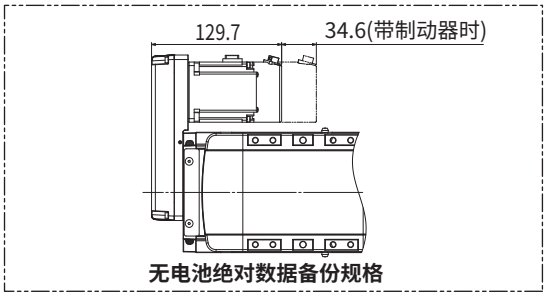
ABAS12H　弯折 (R/L)











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. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为≪45 mm以上≫的内六角螺栓＜M6×1.0＞。
　　用安装螺孔规格向主机安装时推荐使用杆长为≪台架厚度＋16 mm以下≫的内六角螺栓＜M8×1.25＞。
注4. 带制动器马达时，主机重量增加0.4kg。
注5. 机器人电缆的最小弯曲半径为固定：R30/耐弯曲：R50。取出方向因规格而异。
注6. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.267)
注7. 行程为50时，从顶面固定主体的安装通孔(Qa)有一部分会被滑块遮挡，导致只能使用4处位置。因此，建议从底面固定。

有效行程		50注7	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	1520.5
Lb		100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
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	1300
Qa		6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
Qb		1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13
主机重量(kg)注4		5.6	6	6.4	6.8	7.2	7.6	8	8.4	8.8	9.3	9.7	10.2	10.6	11	11.5	11.9	12.3	12.8	13.2	13.7	14.1	14.5	15	15.4	15.9
最高速度 (mm/sec)	导程32	1800												1620	1440	1260	1080	990	810	720	630	630	540	450	360	360
	导程20	1200												1080	960	840	720	660	540	480	420	420	360	300	240	240
	导程10	600												540	480	420	360	330	270	240	210	210	180	150	120	120
	导程5	300												270	240	210	180	165	135	120	105	105	90	75	60	60
	速度设定	—												90%	80%	70%	60%	55%	45%	40%	35%	35%	30%	25%	20%	20%

适用控制器 EP-01 ▶ 584

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

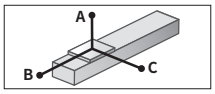
※1.形状为弯折(R、L)时，不能选择高加减速规格。
※2.高加减速规格为50~550(50 mm间距)。
※3.机器人电缆为耐弯曲电缆。
※4.马达规格为标准(S、BK)规格时，需要选择有无电池。
※ 变更原点复归方向时，可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)

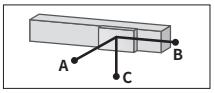
基本规格

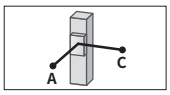
马达输出 AC		50 W		
重复定位精度※1		±0.005 mm		
减速机构		研磨滚珠丝杆φ12(C5级)		
行程		50 mm~800 mm(50 mm间距)		
最高速度※2		1333 mm/sec	666 mm/sec	333 mm/sec
滚珠丝杆导程		20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬运重量	水平	5 kg	8 kg	13 kg
	垂直	2 kg	4 kg	8 kg
额定推力		41 N	69 N	138 N
主机最大截面外形		W 48 mm × H 65 mm		
全长	直线型	ST + 195 mm		
	弯折	ST + 161.5 mm		
洁净度※3		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.239。

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)

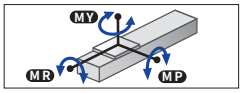
	A	B	C
3kg	439	245	4371
8kg	117	65	1812
13kg	42	24	1000

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

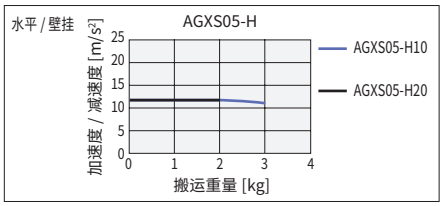
控制器	运行方法
EP-01	坐标点跟踪/远程命令

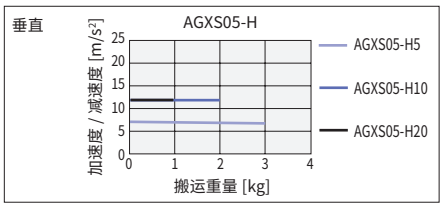
在高加减速下使用时(高加减速规格)

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

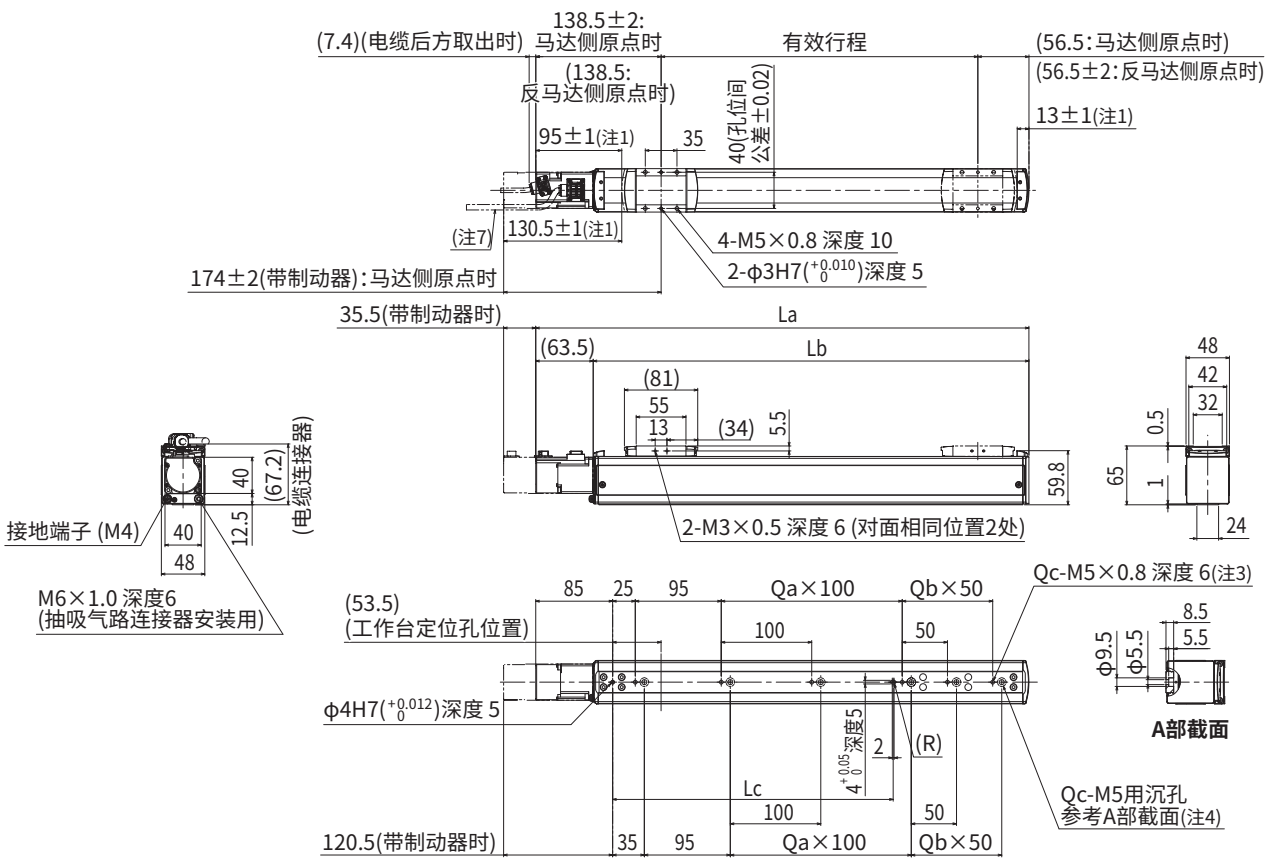
有效行程		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550
最高速度 (mm/sec)	导程20	1333										
	导程10	666										
	导程5	333										

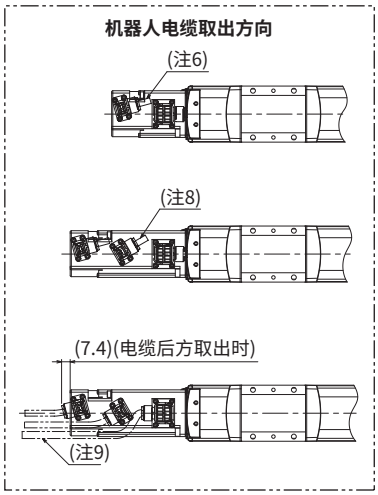
※ 使用高加减速规格时，不能使用弯折规格。
※ 高加减速规格请在50~550(50 mm间距)之间使用。
※ 没有设定危险速度。在可选行程下可以设定为最高速度。
移动距离短时，受动作条件的影响，有时可能无法达到最高速度。
※ 使用高加减速规格时，需要考虑动作负载和马达负载率。(参照P.217)
※ 加速度/减速度请参阅P.240。

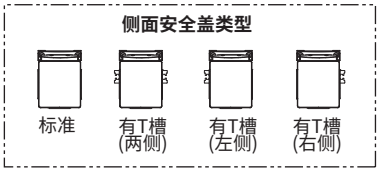
YAMAHA ▶在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。

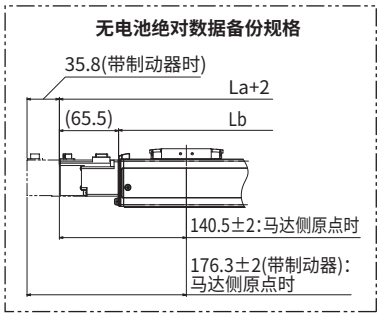
适用控制器 EP-01 ▶ 584

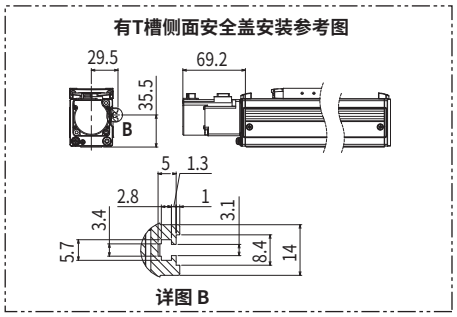
AGXS05　直线型 (S)











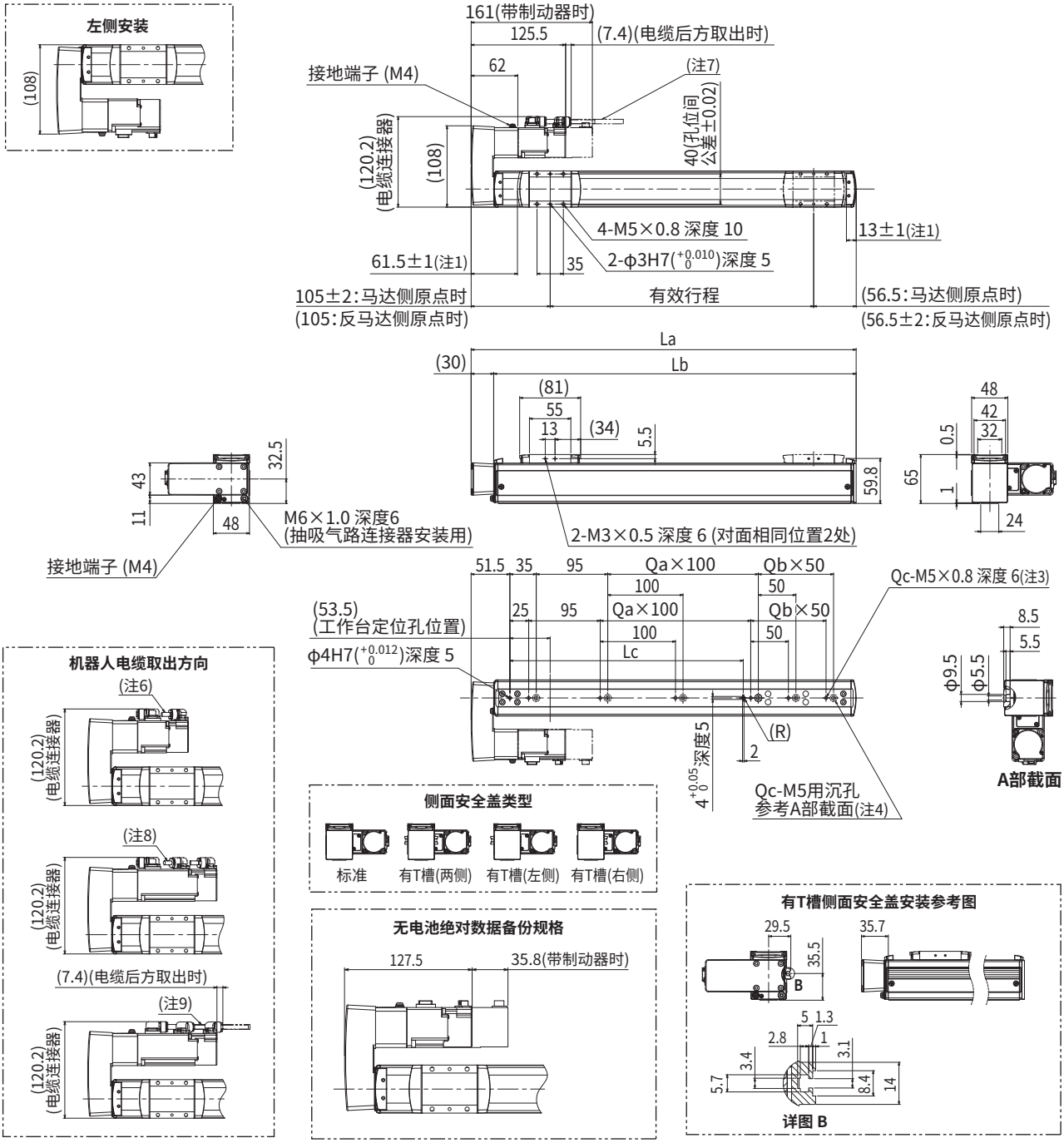
注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. 变更原点复归方向时,可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)
注3. 用螺孔安装主机时,请拆下固定螺钉进行固定。
注4. 用沉孔(A部截面)安装主机时,请从内侧拆下盖子进行固定。
应使用杆长为15mm以下的内六角螺栓(M5×0.8)。
注5. 不含制动器的重量。带制动器时的重量比主机重量表中所示值重0.2kg。
注6. 机器人电缆前方取出时。
注7. 机器人电缆后方取出时。
注8. 机器人电缆(带制动器)前方取出时。
注9. 机器人电缆(带制动器)后方取出时。
注10. 固定机器人电缆的最小弯曲半径为R30。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.267)

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 ▶ 584

AGXS05

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.267)

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%

AGXS05L

Advanced机型 ●单轴机器人 ●滑块型

订购型号

AGXS05L - [ ] [ ] [ ] [ ] - [ ] - [ ] [ ] [ ] - 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	再生装置※4	输入输出选择	电池※5
	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	空白: 无 R: 带EP-RU	EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC：CC-Link	B：有 N：无

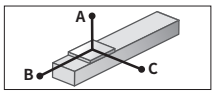
※1.形状为弯折(R、L)时，不能选择高加减速规格。
※2.高加减速规格为50~550(50 mm间距)。
※3.机器人电缆为耐弯曲电缆。
※4.垂直使用的行程为500mm以上时，需要再生装置。
※5.马达规格为标准(S、BK)规格时，需要选择有无电池。
※ 变更原点复归方向时，可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)

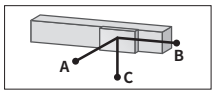
基本规格

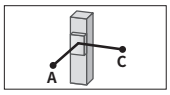
马达输出 AC		100 W		
重复定位精度※1		±0.005 mm		
减速机构		研磨滚珠丝杆φ12(C5级)		
行程		50 mm~800 mm(50 mm间距)		
最高速度※2		1333 mm/sec	666 mm/sec	333 mm/sec
滚珠丝杆导程		20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬运重量	水平	12 kg	24 kg	32 kg
	垂直	3 kg	6 kg	12 kg
额定推力		84 N	169 N	339 N
主机最大截面外形		W 48 mm × H 65 mm		
全长	直线型	ST + 236 mm		
	弯折	ST + 191.5 mm		
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.241。

允许突出量※







AGXS05L-20

水平使用时 (单位：mm)

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

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
3kg	396	486	1594
8kg	106	128	525
12kg	52	61	329

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
1kg	1486	1486
2kg	730	730
3kg	478	478

AGXS05L-10

水平使用时 (单位：mm)

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

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
6kg	277	316	2192
12kg	101	115	1084
24kg	12	14	276

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
4kg	555	555
6kg	360	360

AGXS05L-5

水平使用时 (单位：mm)

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

壁面安装使用时 (单位：mm)

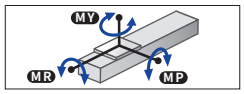
	A	B	C
10kg	162	181	2800
20kg	42	47	1273
32kg	0	0	0

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
5kg	501	501
10kg	235	235
12kg	190	190

※ 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
72	72	64

适用控制器

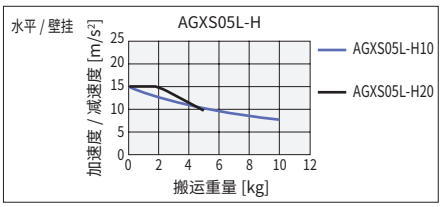
控制器	运行方法
EP-01	坐标点跟踪/远程命令

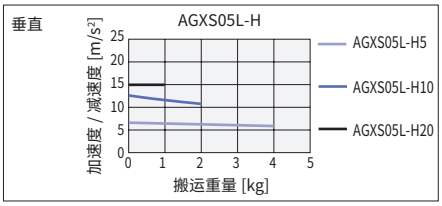
在高加减速下使用时(高加减速规格)

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	5 kg	10 kg	—
最大加速度	水平	14.72 m/s² (1.5 G)	14.72 m/s² (1.5 G)	—
最大可搬运重量	垂直	1 kg	2 kg	4 kg
最大加速度	垂直	14.72 m/s² (1.5 G)	12.68 m/s² (1.3 G)	6.65 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※

AGXS05L-H20

水平使用时 (单位：mm)

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

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
2kg	294	428	626
5kg	87	118	251

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
1kg	728	728

AGXS05L-H10

水平使用时 (单位：mm)

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

壁面安装使用时 (单位：mm)

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

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
1kg	1298	1298
2kg	636	636

AGXS05L-H5

垂直使用时 (单位：mm)

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

※ 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										

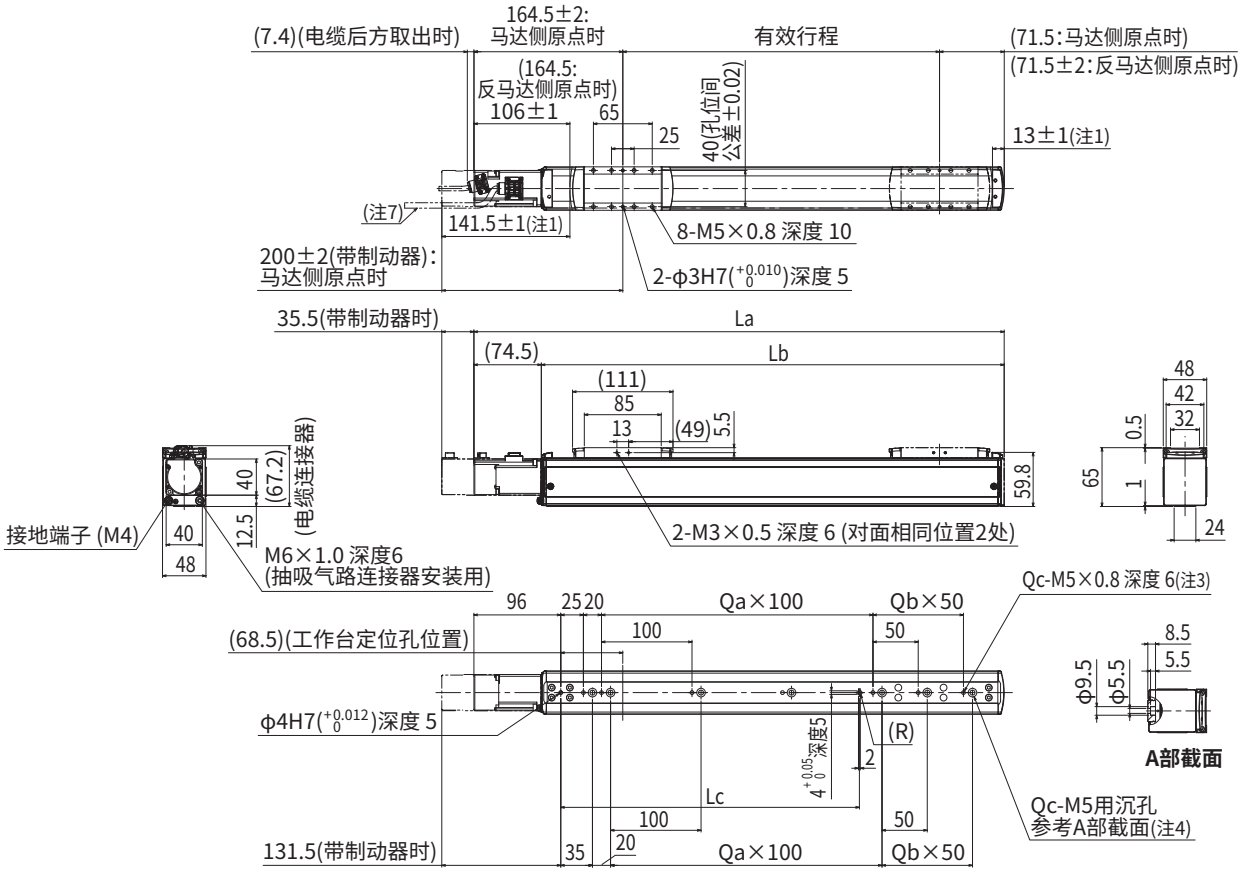
※ 使用高加减速规格时，不能使用弯折规格。
※ 高加减速规格请在50~550(50 mm间距)之间使用。
※ 没有设定危险速度。在可选行程下可以设定为最高速度。
移动距离短时，受动作条件的影响，有时可能无法达到最高速度。
※ 使用高加减速规格时，需要考虑动作负载和马达负载率。(参照P.217)
※ 加速度/减速度请参阅P.242。

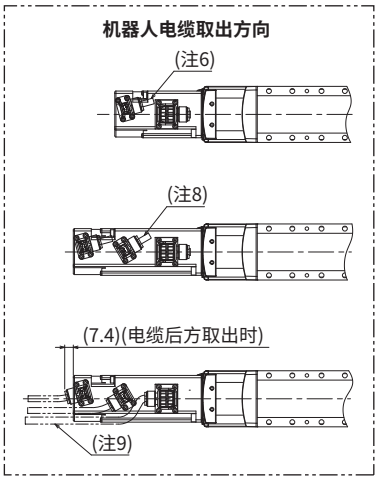
YAMAHA ▶在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。

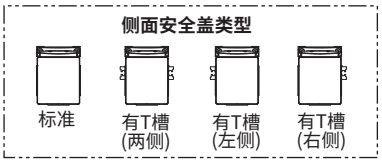
适用控制器 EP-01 ▶ 584

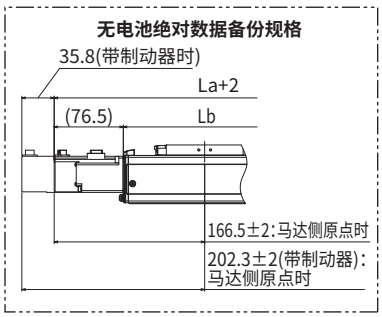
AGXS05L

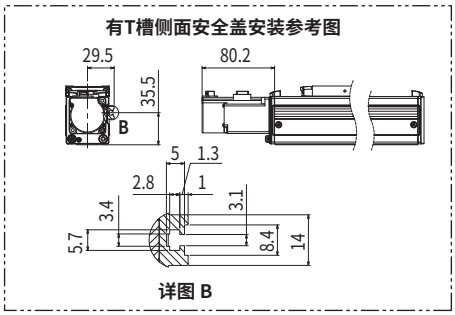
AGXS05L　直线型 (S)







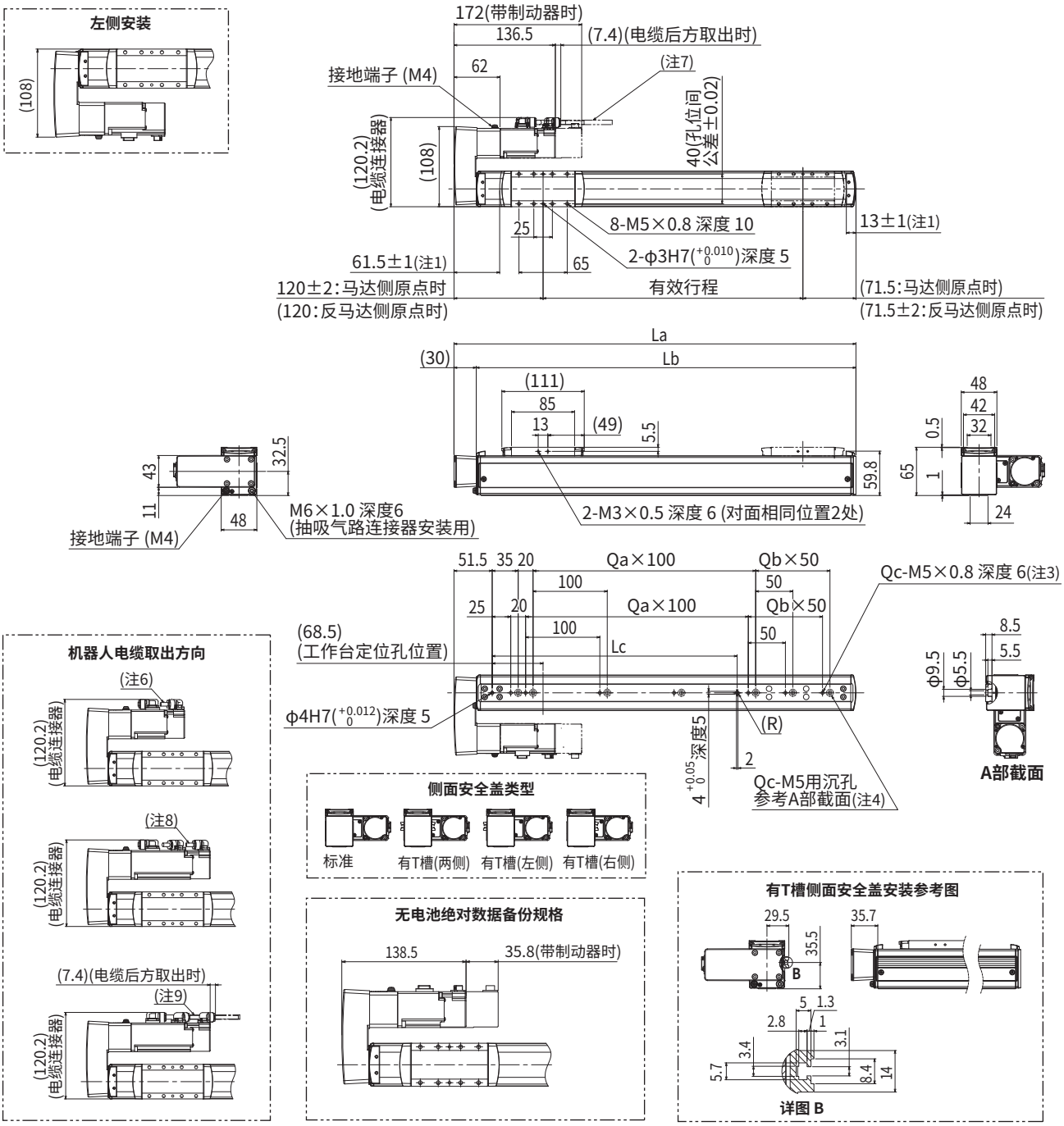




注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. 变更原点复归方向时，可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)
注3. 用螺孔安装主机时，请拆下固定螺钉进行固定。
注4. 用沉孔(A部截面)安装主机时，请从内侧拆下盖子进行固定。
应使用杆长为15mm以下的内六角螺栓(M5×0.8)。
注5. 不含制动器的重量。带制动器时的重量比主机重量表中所示值重0.2kg。
注6. 机器人电缆前方取出时。
注7. 机器人电缆后方取出时。
注8. 机器人电缆(带制动器)前方取出时。
注9. 机器人电缆(带制动器)后方取出时。
注10. 固定机器人电缆的最小弯曲半径为R30。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.267)

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
主机重量(kg)注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)	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%

AGXS05L　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.267)

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	4415	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
主机重量(kg)注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)	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 ▶ 584

AGXS07

Advanced机型 ●单轴机器人 ●滑块型

订购型号

AGXS07 - [ ] [ ] [ ] [ ] - [ ] - [ ] [ ] [ ] - 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	再生装置※4	输入输出选择	电池※5
	空白:标准 H：高加减速规格	30：30 mm 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)	50～1100 (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	空白: 无 R: 带EP-RU	EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC：CC-Link	B：有 N：无

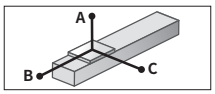
※1.形状为弯折(R、L)时，不能选择高加减速规格。
※2.高加减速规格为50~650(50 mm间距)。
※3.机器人电缆为耐弯曲电缆。
※4.垂直使用的行程为500mm以上时，需要再生装置。
※5.马达规格为标准(S、BK)规格时，需要选择有无电池。
※ 变更原点复归方向时，可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)

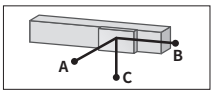
基本规格

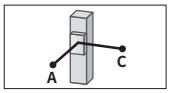
马达输出 AC		100 W			
重复定位精度※1		±0.005 mm			
减速机构		研磨滚珠丝杆φ15(C5级)			
行程		50 mm~1100 mm(50 mm间距)			
最高速度※2		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
滚珠丝杆导程		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬运重量	水平	10 kg	25 kg	45 kg	85 kg
	垂直	2 kg	4 kg	8 kg	16 kg
额定推力		56 N	84 N	169 N	339 N
主机最大截面外形		W 70 mm × H 76.5 mm			
全长	直线型	ST + 276.5 mm			
	弯折	ST + 232 mm			
洁净度※3		相当于ISO CLASS 3(ISO14644-1)			
抽吸量空气※4		30 Nℓ/min~115 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700mm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.243。

允许突出量※







AGXS07-30

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
2kg	3078	1509	1221
6kg	1191	501	418
10kg	957	317	282

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
2kg	1237	1442	2975
6kg	393	435	1062
10kg	244	251	793

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
1kg	2335	2335
2kg	1158	1158

AGXS07-20

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
10kg	1327	370	358
20kg	1136	186	188
25kg	1509	163	173

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
10kg	313	304	1164
20kg	131	119	804
25kg	109	97	1010

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
1kg	3416	3416
2kg	1701	1701
4kg	841	841

AGXS07-10

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
15kg	2420	338	372
30kg	1531	160	176
45kg	1181	101	111

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
15kg	306	271	2192
30kg	106	94	1155
45kg	39	34	623

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
3kg	1688	1688
6kg	827	827
8kg	612	612

AGXS07-5

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
30kg	2915	172	197
50kg	2535	96	110
85kg	2024	49	56

壁面安装使用时 (单位：mm)

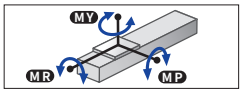
	A	B	C
30kg	122	106	2458
50kg	34	30	1476
85kg	0	0	0

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
6kg	907	907
9kg	591	591
16kg	314	314

※ 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
138	121	121

适用控制器

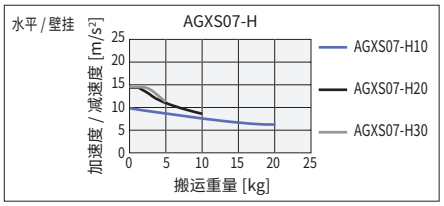
控制器	运行方法
EP-01	坐标点跟踪/远程命令

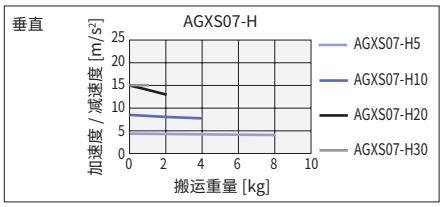
在高加减速下使用时(高加减速规格)

基本规格

行程		50 mm~650 mm(50 mm间距)			
滚珠丝杆导程		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬运重量	水平	5 kg	10 kg	20 kg	—
最大加速度	水平	14.72 m/s²(1.5 G)	14.72 m/s²(1.5 G)	9.64 m/s²(1 G)	—
最大可搬运重量	垂直	1 kg	2 kg	4 kg	8 kg
最大加速度	垂直	14.72 m/s²(1.5 G)	14.72 m/s²(1.5 G)	8.44 m/s²(0.9 G)	4.32 m/s²(0.4 G)

搬运重量－加速度/减速度图表(参考基准)





允许突出量※

AGXS07-H30

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
2kg	1020	897	608
5kg	461	346	245

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
2kg	579	830	976
5kg	208	279	401

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
1kg	1165	1165

AGXS07-H20

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
3kg	1224	758	640
6kg	684	369	321
10kg	459	214	190

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
3kg	600	692	1175
6kg	274	303	621
10kg	138	147	376

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
1kg	1793	1793
2kg	891	891

AGXS07-H10

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
5kg	2208	622	665
12kg	991	249	266
20kg	637	142	152

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
5kg	603	556	2129
12kg	200	182	890
20kg	83	75	497

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
1kg	3012	3012
2kg	1487	1487
4kg	725	725

AGXS07-H5

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
3kg	1093	1093
5kg	639	639
8kg	384	384

※ 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。

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	600	650
最高速度 (mm/sec)	导程30	1800												
	导程20	1200												
	导程10	600												
	导程5	300												

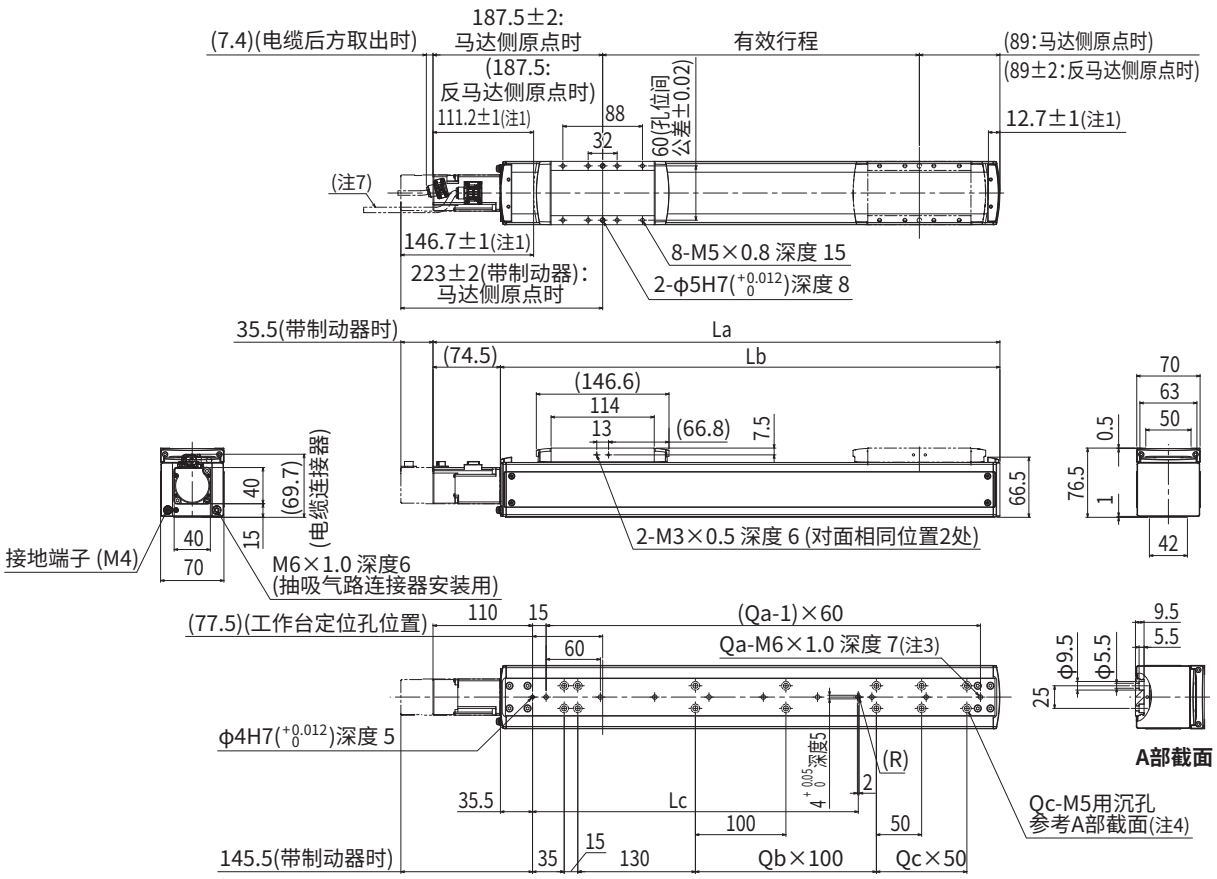
※ 使用高加减速规格时，不能使用弯折规格。
※ 高加减速规格请在50~650(50 mm间距)之间使用。
※ 没有设定危险速度。在可选行程下可以设定为最高速度。
移动距离短时，受动作条件的影响，有时可能无法达到最高速度。
※ 使用高加减速规格时，需要考虑动作负载和马达负载率。(参照P.217)
※ 加速度/减速度请参阅P.245。

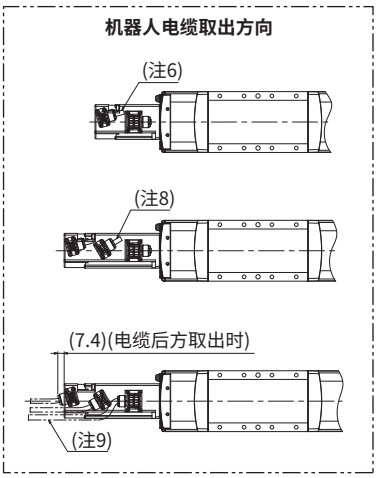
YAMAHA

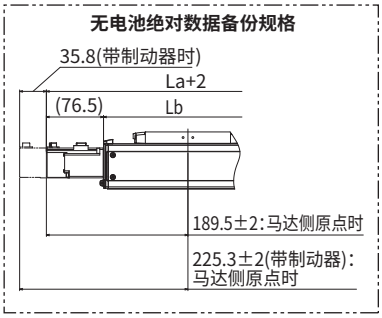
▶在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。

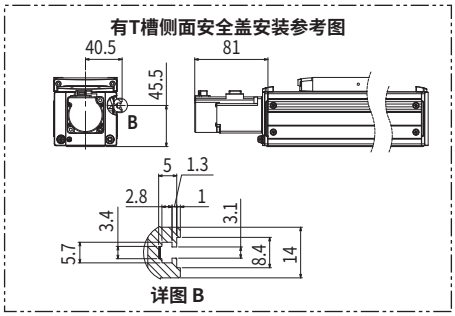
适用控制器 EP-01 ▶ 584

AGXS07　直线型 (S)









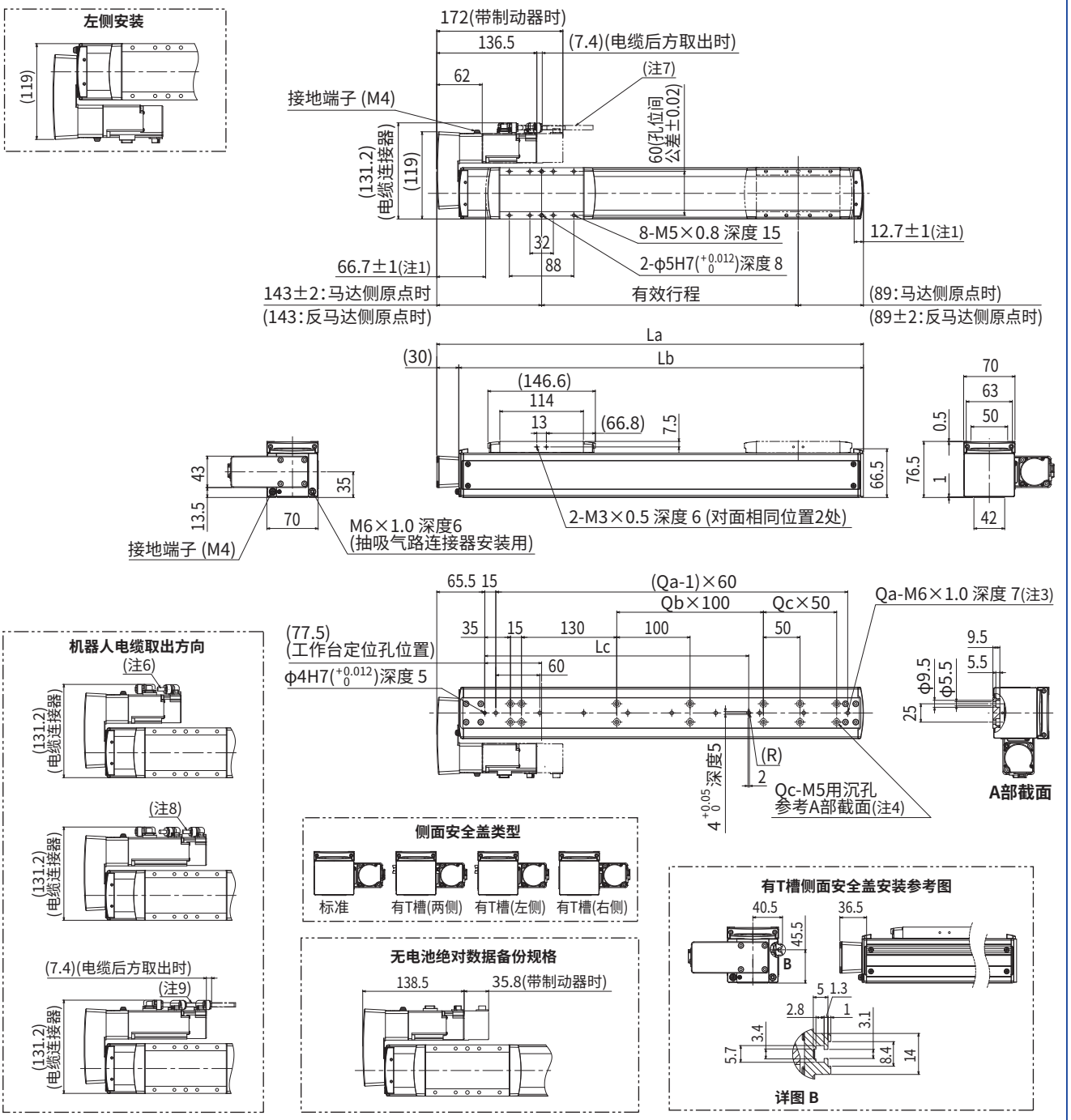
注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. 变更原点复归方向时，可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)
注3. 用螺孔安装主机时，请拆下固定螺钉进行固定。
注4. 用沉孔(A部截面)安装主机时，请从内侧拆下盖子进行固定。
应使用杆长为15mm以下的内六角螺栓(M5×0.8)。
注5. 不含制动器的重量。带制动器时的重量比主机重量表中所示值重0.2kg。
注6. 机器人电缆前方取出时。
注7. 机器人电缆后方取出时。
注8. 机器人电缆(带制动器)前方取出时。
注9. 机器人电缆(带制动器)后方取出时。
注10. 固定机器人电缆的最小弯曲半径为R30。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.267)

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
主机重量(kg)注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)	导程30	1800														1530	1350	1170	990	900	810	720	630
	导程20	1200														1020	900	780	660	600	540	480	420
	导程10	600														510	450	390	330	300	270	240	210
	导程5	300														255	225	195	165	150	135	120	105
	速度设定	—														85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%

适用控制器 EP-01 ▶ 584

AGXS07

AGXS07　弯折 (R/L)



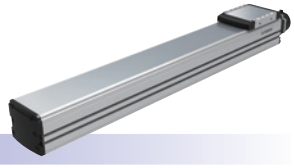
注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. 变更原点复归方向时，可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)
注3. 用螺孔安装主机时，请拆下固定螺钉进行固定。
注4. 用沉孔(A部截面)安装主机时，请从内侧拆下盖子进行固定。
应使用杆长为15mm以下的内六角螺栓(M5×0.8)。
注5. 不含制动器的重量。带制动器时的重量比主机重量表中所示值重0.2kg。
注6. 机器人电缆前方取出时。
注7. 机器人电缆后方取出时。
注8. 机器人电缆(带制动器)前方取出时。
注9. 机器人电缆(带制动器)后方取出时。
注10. 固定机器人电缆的最小弯曲半径为R30。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.267)

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
主机重量(kg)注5		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)	导程30	1800														1530	1350	1170	990	900	810	720	630
	导程20	1200														1020	900	780	660	600	540	480	420
	导程10	600														510	450	390	330	300	270	240	210
	导程5	300														255	225	195	165	150	135	120	105
	速度设定	—														85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%

AGXS10

Advanced机型 ●单轴机器人

●滑块型



订购型号

AGXS10 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - EP-01 - □ - □ - □ - □

主机	加减速规格	导程指定	形状※1	马达规格	行程※2	电缆长度※3	电缆取出方向	定位器	驱动器：马达功率	再生装置※4	输入输出选择	电池※5
	空白:标准 H:高加减速规格	30:30 mm 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	100～1250 (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	空白: 无 R: 带EP-RU	EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link	B:有 N:无

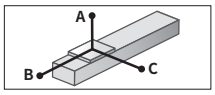
※1.形状为弯折(R、L)时，不能选择高加减速规格。
※2.高加减速规格为100~650(50 mm间距)。
※3.机器人电缆为耐弯曲电缆。
※4.垂直使用时需要再生装置。
水平使用的导程为10、20、30且行程为300~800mm时，需要再生装置。
※5.马达规格为标准(S、BK)规格时，需要选择有无电池。
※ 变更原点复归方向时，可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)

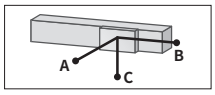
基本规格

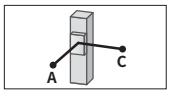
马达输出 AC		200 W			
重复定位精度※1		±0.005 mm			
减速机构		研磨滚珠丝杆φ15(C5级)			
行程		100 mm~1250 mm(50 mm间距)			
最高速度※2		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
滚珠丝杆导程		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬运重量	水平	25 kg	40 kg	80 kg	100 kg
	垂直	4 kg	8 kg	20 kg	30 kg
额定推力		113 N	170 N	341 N	683 N
主机最大截面外形		W 100 mm × H 99.5 mm			
全长	直线型	ST + 250.5 mm			
	弯折	ST + 220.5 mm			
洁净度※3		相当于ISO CLASS 3(ISO14644-1)			
抽吸量空气※4		30 Nℓ/min~90 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700mm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.246。

允许突出量※







AGXS10-30

水平使用时 (单位:mm)

	A	B	C
10kg	878	537	292
20kg	609	256	146
25kg	608	211	124

壁面安装使用时 (单位:mm)

	A	B	C
10kg	271	473	803
20kg	118	192	481
25kg	93	147	454

垂直使用时 (单位:mm)

	A	C
1kg	4135	4135
4kg	985	985

AGXS10-20

水平使用时 (单位:mm)

	A	B	C
15kg	1269	451	282
25kg	754	253	158
40kg	466	142	88

壁面安装使用时 (单位:mm)

	A	B	C
15kg	252	387	1159
25kg	123	189	629
40kg	51	78	311

垂直使用时 (单位:mm)

	A	C
3kg	2062	2062
6kg	1012	1012
8kg	750	750

AGXS10-10

水平使用时 (单位:mm)

	A	B	C
30kg	1794	298	203
50kg	1358	162	111
80kg	1266	86	59

壁面安装使用时 (单位:mm)

	A	B	C
30kg	162	234	1623
50kg	68	98	1060
80kg	16	22	552

垂直使用时 (单位:mm)

	A	C
5kg	1926	1926
10kg	931	931
20kg	434	434

AGXS10-5

水平使用时 (单位:mm)

	A	B	C
30kg	5605	321	225
50kg	3694	177	124
80kg	2619	95	67
100kg	2224	68	48

壁面安装使用时 (单位:mm)

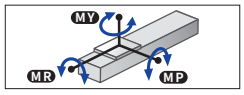
	A	B	C
30kg	181	258	5195
50kg	79	113	3111
80kg	22	31	1557
100kg	0	0	0

垂直使用时 (单位:mm)

	A	C
10kg	1018	1018
20kg	477	477
30kg	296	296

※ 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
274	274	241

适用控制器

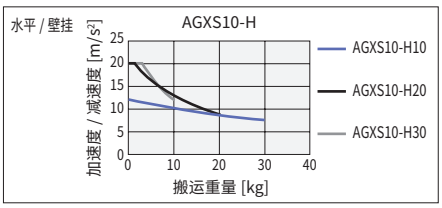
控制器	运行方法
EP-01	坐标点跟踪/远程命令

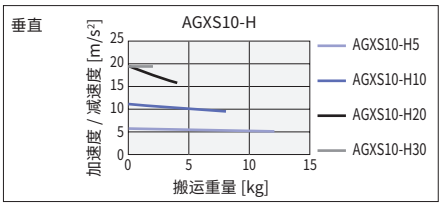
在高加减速下使用时(高加减速规格)

基本规格

行程		100 mm~650 mm(50 mm间距)			
滚珠丝杆导程		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬运重量	水平	10 kg	20 kg	30 kg	—
最大加速度	水平	19.62 m/s² (2 G)	19.62 m/s² (2 G)	11.71 m/s² (1.2 G)	—
最大可搬运重量	垂直	2 kg	4 kg	8 kg	12 kg
最大加速度	垂直	19.62 m/s² (2 G)	19.62 m/s² (2 G)	10.84 m/s² (1.1 G)	5.53 m/s² (0.6 G)

搬运重量－加速度/减速度图表(参考基准)





允许突出量※

AGXS10-H30

水平使用时 (单位:mm)

	A	B	C
3kg	1041	1117	541
6kg	581	534	266
10kg	384	300	153

壁面安装使用时 (单位:mm)

	A	B	C
3kg	521	1046	1009
6kg	241	466	539
10kg	125	235	327

垂直使用时 (单位:mm)

	A	C
1kg	2054	2054
2kg	994	994

AGXS10-H5

垂直使用时 (单位:mm)

	A	C
4kg	1550	1550
8kg	743	743
12kg	474	474

AGXS10-H20

水平使用时 (单位:mm)

	A	B	C
5kg	1218	844	493
12kg	575	326	193
20kg	375	177	106

壁面安装使用时 (单位:mm)

	A	B	C
5kg	464	778	1177
12kg	159	261	516
20kg	70	113	290

垂直使用时 (单位:mm)

	A	C
2kg	1602	1602
4kg	788	788

AGXS10-H10

水平使用时 (单位:mm)

	A	B	C
10kg	1851	568	383
20kg	973	263	177
30kg	671	162	109

壁面安装使用时 (单位:mm)

	A	B	C
10kg	343	504	1784
20kg	136	199	885
30kg	67	98	552

垂直使用时 (单位:mm)

	A	C
3kg	1849	1849
5kg	1086	1086
8kg	656	656

※ 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。

高加减速时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
最高速度 (mm/sec)	导程30	1800											
	导程20	1200											
	导程10	600											
	导程5	300											

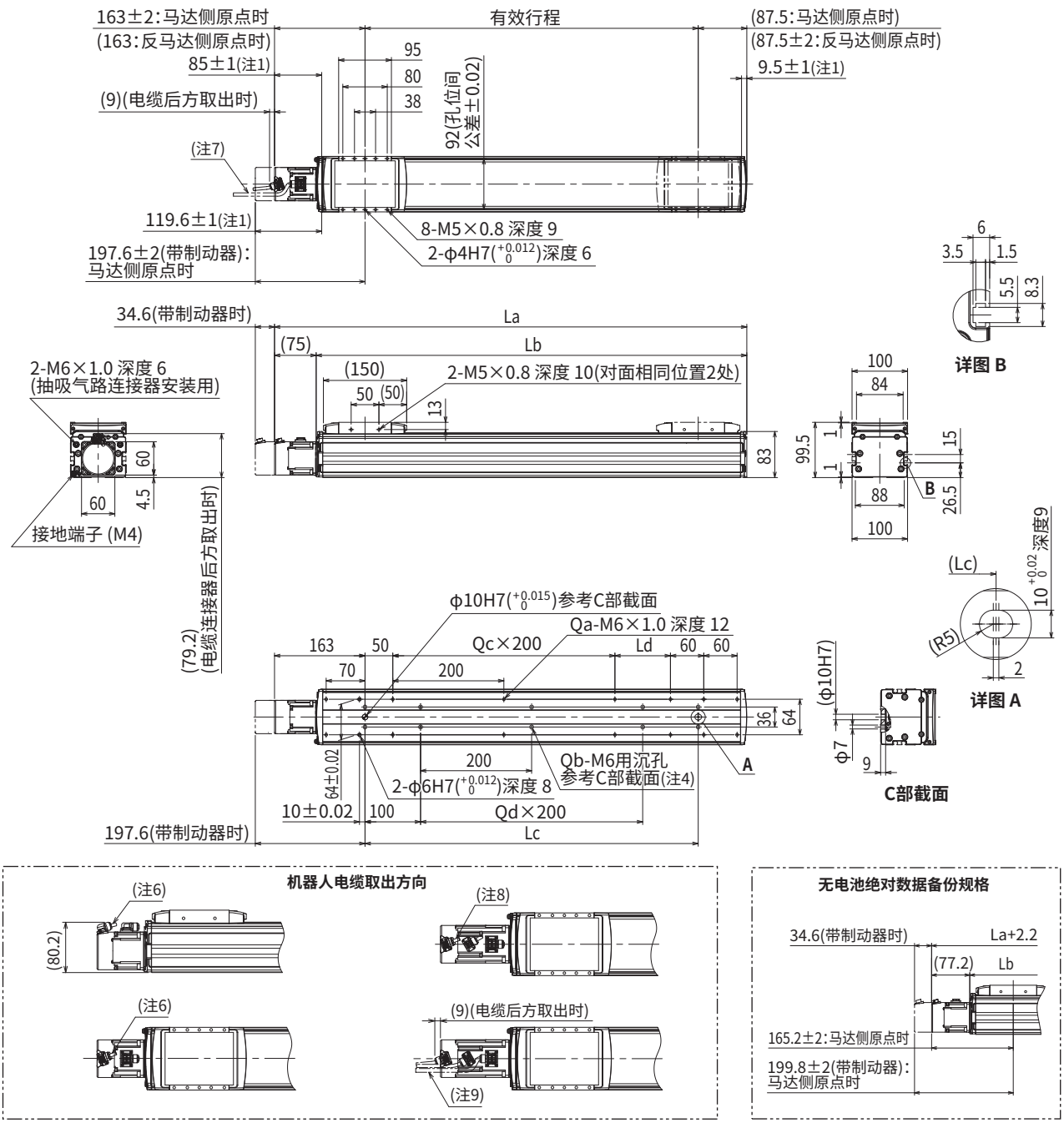
※ 使用高加减速规格时，不能使用弯折规格。
※ 高加减速规格请在100~650(50 mm间距)之间使用。
※ 没有设定危险速度。在可选行程下可以设定为最高速度。
移动距离短时，受动作条件的影响，有时可能无法达到最高速度。
※ 使用高加减速规格时，需要考虑动作负载和马达负载率。(参照P.217)
※ 加速度/减速度请参阅P.248。

YAMAHA ▶在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。

适用控制器 EP-01 ▶ 584

AGXS10

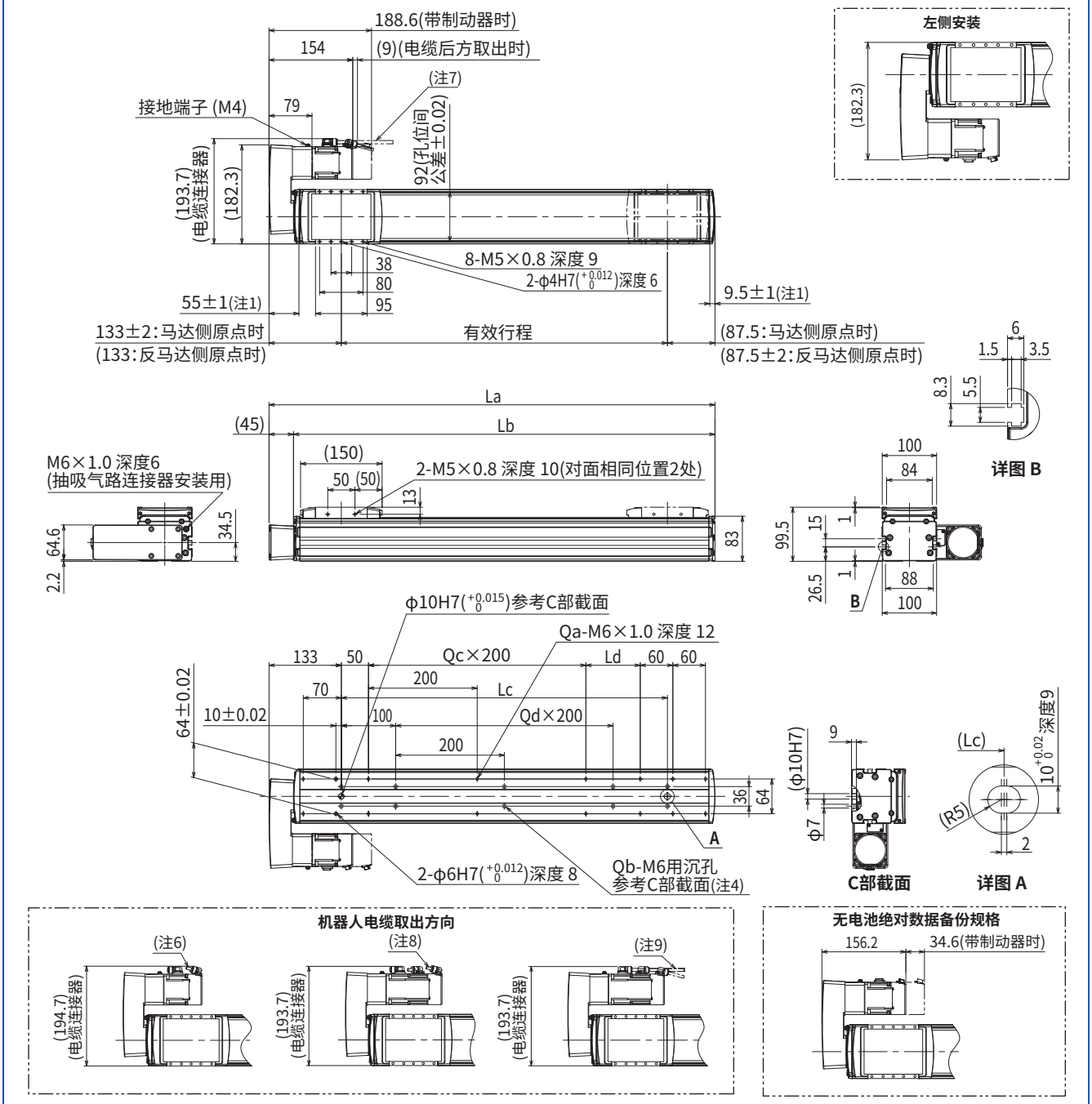
AGXS10　直线型 (S)



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. 用安装沉孔(C部截面)向主机安装时应使用杆长为≪20mm以上≫的内六角螺栓<M6×1.0>。
用安装螺孔规格向主机安装时推荐使用杆长为≪台架厚度+10mm以下≫的内六角螺栓<M6×1.0>。
注4. 用安装沉孔(C部截面)安装主机时，请揭下贴纸后进行固定。
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0.4kg。
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. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.267)

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
主机重量(Kg)注5		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)	导程30	1800													1530	1350	1170	990	900	810	720	630	540		450
	导程20	1200													1020	900	780	660	600	540	480	420	360		300
	导程10	600													510	450	390	330	300	270	240	210	180		150
	导程5	300													255	225	195	165	150	135	120	105	90		75
	速度设定	—													85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%		25%

AGXS10　弯折 (R/L)



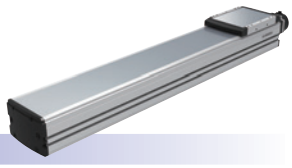
注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. 变更原点复归方向时，可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)
注3. 用安装沉孔(C部截面)向主机安装时应使用杆长为≪20mm以上≫的内六角螺栓<M6×1.0>。
用安装螺孔规格向主机安装时推荐使用杆长为≪台架厚度+10mm以下≫的内六角螺栓<M6×1.0>。
注4. 用安装沉孔(C部截面)安装主机时，请揭下贴纸后进行固定。
注5. 不含制动器的重量。带制动器时的重量比主机重量表中所示值重0.4kg。
注6. 机器人电缆前方取出时。
注7. 机器人电缆后方取出时。
注8. 机器人电缆(带制动器)前方取出时。
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. 形状为弯折(R、L)时，不能选择高加减速规格。
注12. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.267)

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
主机重量(Kg)注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)	导程30	1800													1530	1350	1170	990	900	810	720	630	540		450
	导程20	1200													1020	900	780	660	600	540	480	420	360		300
	导程10	600													510	450	390	330	300	270	240	210	180		150
	导程5	300													255	225	195	165	150	135	120	105	90		75
	速度设定	—													85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%		25%

适用控制器 EP-01 ▶ 584

AGXS12

Advanced机型 ●单轴机器人 ●滑块型



订购型号

AGXS12 - [ ] [ ] [ ] [ ] - [ ] - [ ] [ ] - EP-01 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

主机	加减速规格	导程指定	形状※1	马达规格	行程※2	电缆长度※3	电缆取出方向	定位器	驱动器：马达功率	再生装置※4	输入输出选择	电池※5
	空白:标准 H:高加减速规格	30:30 mm 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	100～1250 (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	A30: 400W/750W	空白: 无 R: 带EP-RU	EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link	B:有 N:无

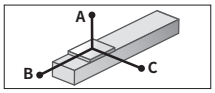
※1.形状为弯折(R、L)时，不能选择高加减速规格。
※2.高加减速规格为100~650(50 mm间距)。
※3.机器人电缆为耐弯曲电缆。
※4.垂直/水平使用的行程为400mm以上时，需要再生装置。
※5.马达规格为标准(S、BK)规格时，需要选择有无电池。
※ 变更原点复归方向时，可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)

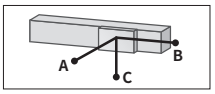
基本规格

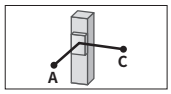
马达输出 AC		400 W			
重复定位精度※1		±0.005 mm			
减速机构		研磨滚珠丝杆φ15(C5级)			
行程		100 mm~1250 mm(50 mm间距)			
最高速度※2		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
滚珠丝杆导程		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬运重量	水平	35 kg	50 kg	95 kg	115 kg
	垂直	8 kg	15 kg	25 kg	45 kg
额定推力		225 N	339 N	678 N	1360 N
主机最大截面外形		W 125 mm × H 101 mm			
全长	直线型	ST + 302.5 mm			
	弯折	ST + 256.5 mm			
洁净度※3		相当于ISO CLASS 3(ISO14644-1)			
抽吸量空气※4		30 Nℓ/min~90 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700mm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.250。

允许突出量※







AGXS12-30

水平使用时 (单位:mm)

	A	B	C
10kg	1796	1074	637
20kg	1300	531	332
35kg	1341	334	227

壁面安装使用时 (单位:mm)

	A	B	C
10kg	631	1009	1720
20kg	316	466	1171
35kg	197	269	1130

垂直使用时 (单位:mm)

	A	C
3kg	2642	2642
6kg	1289	1289
8kg	951	951

AGXS12-20

水平使用时 (单位:mm)

	A	B	C
15kg	2231	904	613
30kg	1290	428	293
50kg	882	237	164

壁面安装使用时 (单位:mm)

	A	B	C
15kg	591	839	2141
30kg	260	363	1167
50kg	126	172	710

垂直使用时 (单位:mm)

	A	C
5kg	2424	2424
10kg	1207	1207
15kg	803	803

AGXS12-10

水平使用时 (单位:mm)

	A	B	C
30kg	3109	607	456
50kg	2421	345	260
80kg	2417	198	150
95kg	2559	159	121

壁面安装使用时 (单位:mm)

	A	B	C
30kg	413	542	2978
50kg	215	280	2208
80kg	103	133	1927
95kg	73	95	1830

垂直使用时 (单位:mm)

	A	C
10kg	1862	1862
15kg	1221	1221
25kg	708	708

AGXS12-5

水平使用时 (单位:mm)

	A	B	C
30kg	11079	653	504
50kg	7434	373	288
80kg	5458	215	166
115kg	4364	136	105

壁面安装使用时 (单位:mm)

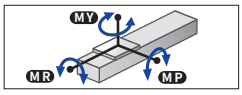
	A	B	C
30kg	456	588	10692
50kg	239	308	6935
80kg	117	150	4713
115kg	55	71	3221

垂直使用时 (单位:mm)

	A	C
15kg	1332	1332
30kg	634	634
45kg	402	402

※ 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
334	334	294

适用控制器

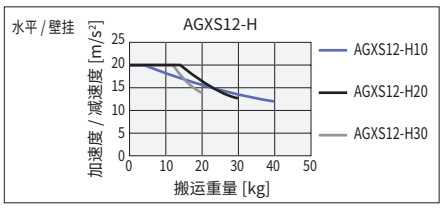
控制器	运行方法
EP-01	坐标点跟踪/远程命令

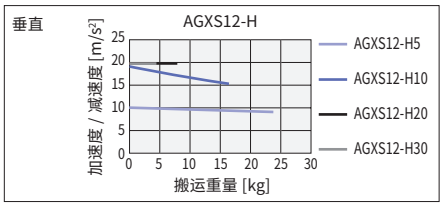
在高加减速下使用时(高加减速规格)

基本规格

行程		100 mm~650 mm(50 mm间距)			
滚珠丝杆导程		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬运重量	水平	20 kg	30 kg	40 kg	—
最大加速度	水平	19.62 m/s² (2 G)	19.62 m/s² (2 G)	19.62 m/s² (2 G)	—
最大可搬运重量	垂直	4 kg	8 kg	16 kg	24 kg
最大加速度	垂直	19.62 m/s² (2 G)	19.62 m/s² (2 G)	19.62 m/s² (2 G)	9.85 m/s² (1 G)

搬运重量－加速度/减速度图表(参考基准)





允许突出量※

AGXS12-H30

水平使用时 (单位:mm)

	A	B	C
5kg	1216	1297	669
12kg	461	506	252
20kg	316	280	147

壁面安装使用时 (单位:mm)

	A	B	C
5kg	648	1224	1183
12kg	226	436	427
20kg	117	213	266

垂直使用时 (单位:mm)

	A	C
2kg	1984	1984
4kg	960	960

AGXS12-H20

水平使用时 (单位:mm)

	A	B	C
10kg	999	807	489
20kg	521	378	231
30kg	382	234	146

壁面安装使用时 (单位:mm)

	A	B	C
10kg	458	740	966
20kg	196	311	479
30kg	109	168	325

垂直使用时 (单位:mm)

	A	C
3kg	2031	2031
5kg	1193	1193
8kg	722	722

AGXS12-H10

水平使用时 (单位:mm)

	A	B	C
15kg	1668	737	535
25kg	1060	423	308
40kg	709	246	180

壁面安装使用时 (单位:mm)

	A	B	C
15kg	491	672	1628
25kg	263	358	1012
40kg	134	181	644

垂直使用时 (单位:mm)

	A	C
5kg	2071	2071
10kg	1011	1011
16kg	612	612

AGXS12-H5

垂直使用时 (单位:mm)

	A	C
8kg	1487	1487
16kg	712	712
24kg	454	454

※ 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。

高加减速时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
最高速度 (mm/sec)	导程30	1800											
	导程20	1200											
	导程10	600											
	导程5	300											

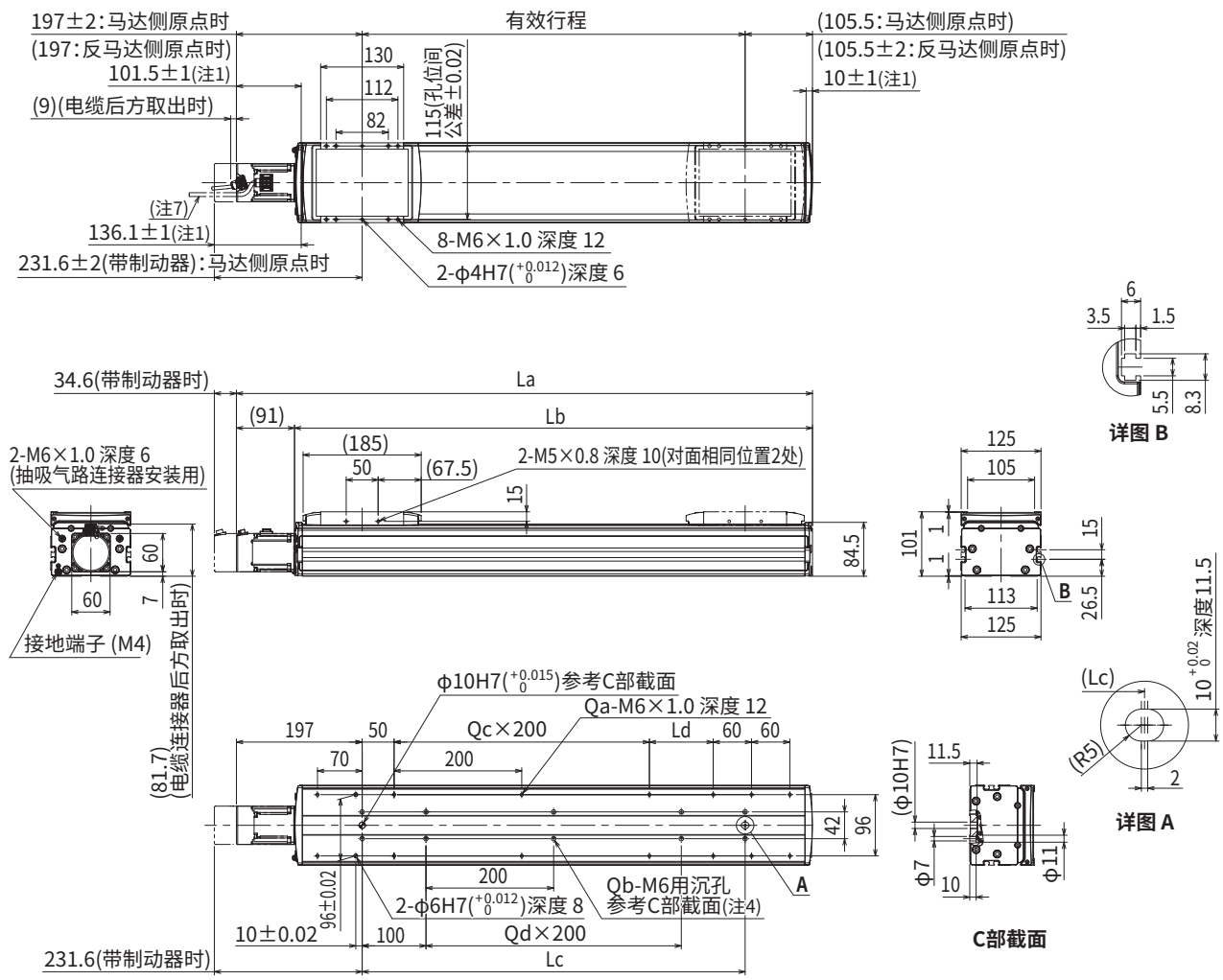
※ 使用高加减速规格时，不能使用弯折规格。
※ 高加减速规格请在100~650(50 mm间距)之间使用。
※ 没有设定危险速度。在可选行程下可以设定为最高速度。
移动距离短时，受动作条件的影响，有时可能无法达到最高速度。
※ 使用高加减速规格时，需要考虑动作负载和马达负载率。(参照P.217)
※ 加速度/减速度请参阅P.252。

YAMAHA

▶在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。

适用控制器 EP-01 ▶ 584

AGXS12　直线型 (S)



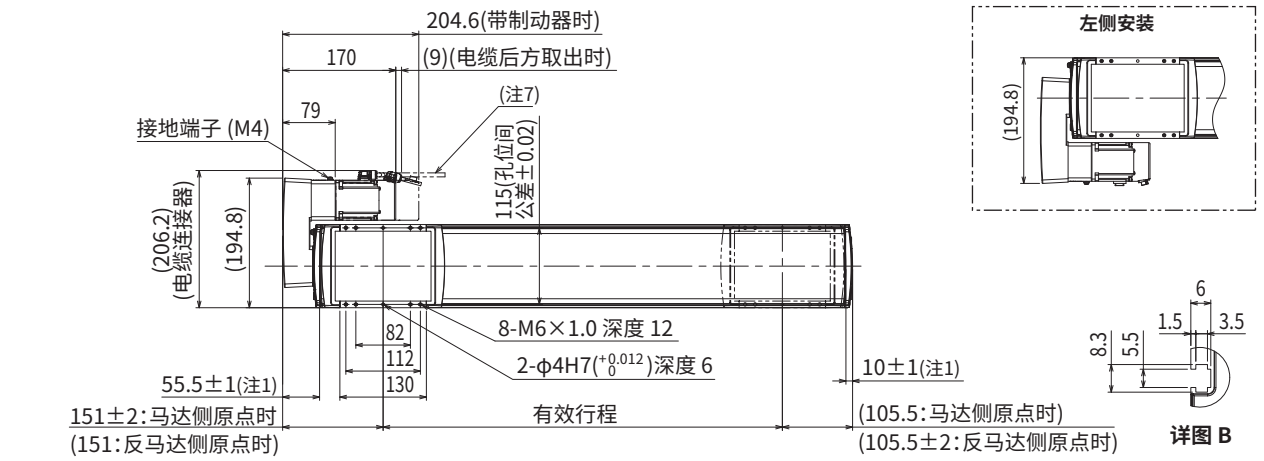
注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. 变更原点复归方向时，可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)
注3. 用安装沉孔(C部截面)向主机安装时应使用杆长为≪20mm以上≫的内六角螺栓<M6×1.0>。
用安装螺孔规格向主机安装时推荐使用杆长为≪台架厚度+10mm以下≫的内六角螺栓<M6×1.0>。
注4. 用安装沉孔(C部截面)安装主机时，请揭下贴纸后进行固定。
注5. 不含制动器的重量。带制动器时的重量比主机重量表中所示值重0.4kg。
注6. 机器人电缆前方取出时。
注7. 机器人电缆后方取出时。
注8. 机器人电缆(带制动器)前方取出时。
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. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.267)

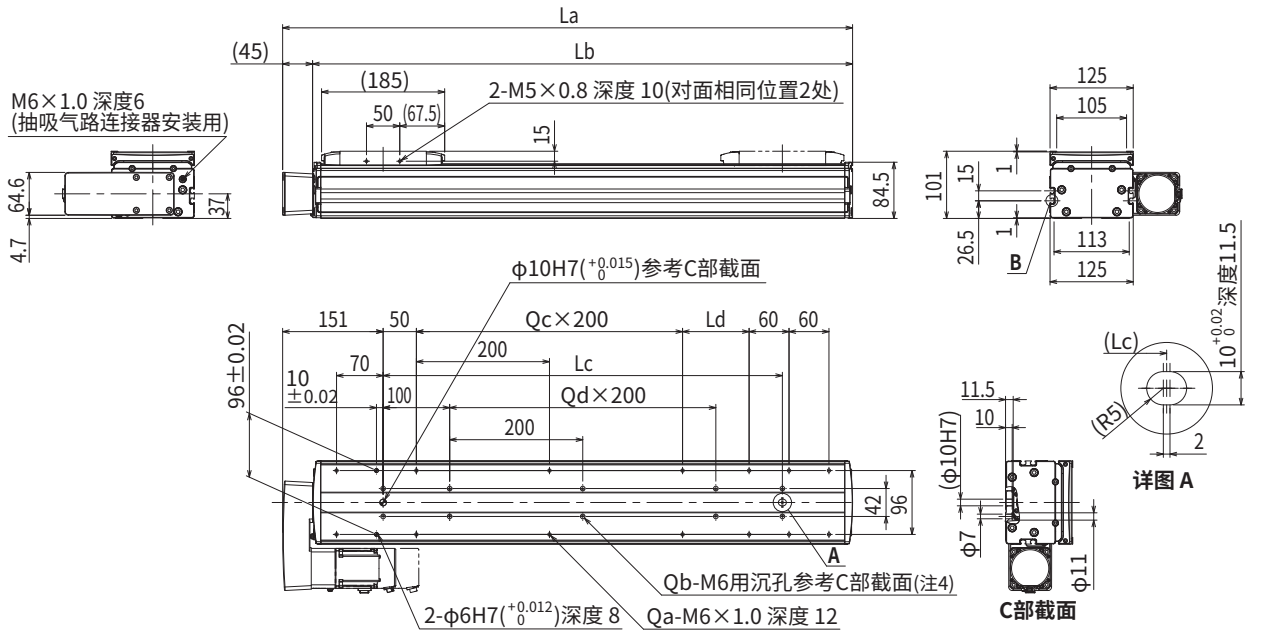
有效行程		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La		402.5	452.5	502.5	552.5	602.5	652.5	702.5	752.5	802.5	852.5	902.5	952.5	1002.5	1052.5	1102.5	1152.5	1202.5	1252.5	1302.5	1352.5	1402.5	1452.5	1502.5	1552.5
Lb		311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	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
主机重量(Kg)注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)	导程30	1800													1530	1350	1170	990	900	810	720	630	540		450
	导程20	1200													1020	900	780	660	600	540	480	420	360		300
	导程10	600													510	450	390	330	300	270	240	210	180		150
	导程5	300													255	225	195	165	150	135	120	105	90		75
	速度设定	—													85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%		25%

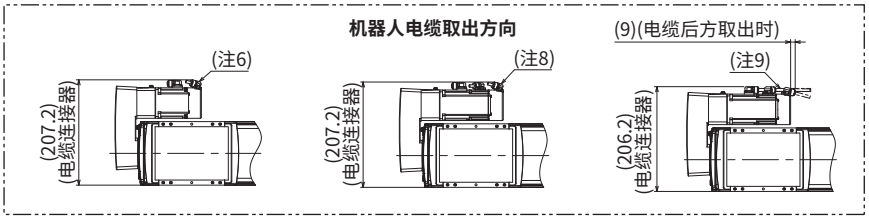
适用控制器 EP-01 ▶ 584

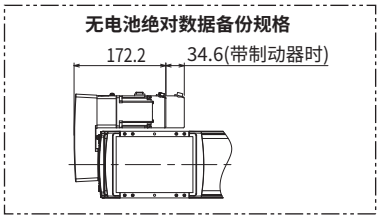
AGXS12

AGXS12　弯折 (R/L)







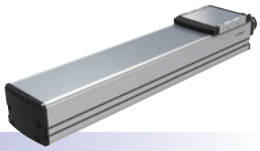


注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. 变更原点复归方向时，可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)
注3. 用安装沉孔(C部截面)向主机安装时应使用杆长为≪20mm以上≫的内六角螺栓<M6×1.0>。
用安装螺孔规格向主机安装时推荐使用杆长为≪台架厚度+10mm以下≫的内六角螺栓<M6×1.0>。
注4. 用安装沉孔(C部截面)安装主机时，请揭下贴纸后进行固定。
注5. 不含制动器的重量。带制动器时的重量比主机重量表中所示值重0.4kg。
注6. 机器人电缆前方取出时。
注7. 机器人电缆后方取出时。
注8. 机器人电缆(带制动器)前方取出时。
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. 形状为弯折(R、L)时，不能选择高加减速规格。
注12. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.267)

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	605.5	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	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
主机重量(Kg)注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)	导程30	1800													1530	1350	1170	990	900	810	720	630	540		450
	导程20	1200													1020	900	780	660	600	540	480	420	360		300
	导程10	600													510	450	390	330	300	270	240	210	180		150
	导程5	300													255	225	195	165	150	135	120	105	90		75
	速度设定	—													85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%		25%

AGXS16

Advanced机型 ●单轴机器人 ●滑块型



订购型号

AGXS16 - [ ] [ ] [ ] [ ] - [ ] - [ ] [ ] - EP-01 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

主机	加减速规格	导程指定	形状※1	马达规格	行程※2	电缆长度※3	电缆取出方向	定位器	驱动器：马达功率	再生装置※4	输入输出选择	电池※5
	空白:标准 H:高加减速规格	40:40 mm 20:20 mm 10:10 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	100～1450 (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	A30: 400W/750W	空白: 无 R: 带EP-RU	EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC:CC-Link	B:有 N:无

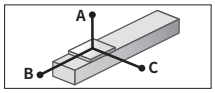
※1.形状为弯折(R、L)时，不能选择高加减速规格。
※2.高加减速规格为100~800(50 mm间距)。
※3.机器人电缆为耐弯曲电缆。
※4.垂直使用时需要再生装置。
水平使用的导程为20且行程为400~850mm以及导程为40且行程为600~950mm时，需要再生装置。
※5.马达规格为标准(S、BK)规格时，需要选择有无电池。
※ 变更原点复归方向时，可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)

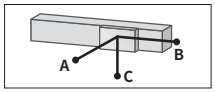
基本规格

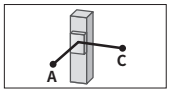
马达输出 AC		750 W		
重复定位精度※1		±0.005 mm		
减速机构		研磨滚珠丝杆φ20(C5级)		
行程		100 mm~1450 mm(50 mm间距)		
最高速度※2		2400 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
滚珠丝杆导程		40 mm	20 mm	10 mm
最大可搬运重量	水平	45 kg	95 kg	130 kg
	垂直	12 kg	28 kg	55 kg
额定推力		320 N	640 N	1280 N
主机最大截面外形		W 160 mm × H 130 mm		
全长	直线型	ST + 344.8 mm		
	弯折	ST + 294.5 mm		
洁净度※3		相当于ISO CLASS 3(ISO14644-1)		
抽吸量空气※4		30 Nℓ/min~90 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800mm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.254。

允许突出量※







AGXS16-40

水平使用时 (单位:mm)

	A	B	C
15kg	2876	1866	1253
30kg	2385	997	776
45kg	2339	720	604

壁面安装使用时 (单位:mm)

	A	B	C
15kg	1273	1802	2797
30kg	782	935	2263
45kg	598	658	2174

垂直使用时 (单位:mm)

	A	C
3kg	6605	6605
6kg	3699	3699
12kg	2827	2827

AGXS16-20

水平使用时 (单位:mm)

	A	B	C
30kg	3862	1255	1106
50kg	2568	733	652
80kg	1798	440	394
95kg	1579	362	325

壁面安装使用时 (单位:mm)

	A	B	C
30kg	1102	1192	3742
50kg	630	671	2422
80kg	360	377	1612
95kg	288	300	1373

垂直使用时 (单位:mm)

	A	C
10kg	3404	3404
20kg	1740	1740
28kg	1504	1504

AGXS16-10

水平使用时 (单位:mm)

	A	B	C
50kg	6253	1026	1024
80kg	4447	623	624
100kg	3957	489	490
130kg	3786	365	367

壁面安装使用时 (单位:mm)

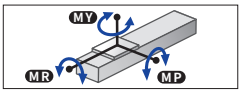
	A	B	C
50kg	980	964	6089
80kg	573	561	4240
100kg	437	426	3706
130kg	312	302	3422

垂直使用时 (单位:mm)

	A	C
15kg	3434	3434
30kg	1684	1684
55kg	889	889

※ 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
706	706	620

适用控制器

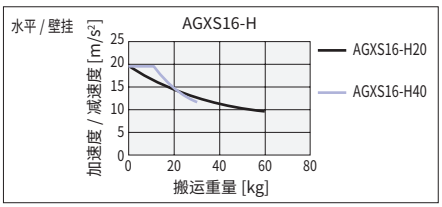
控制器	运行方法
EP-01	坐标点跟踪/远程命令

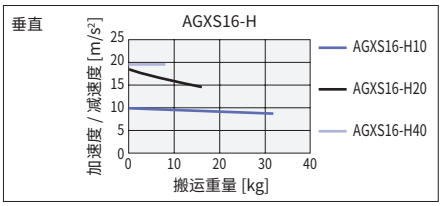
在高加减速下使用时(高加减速规格)

基本规格

行程		100 mm~800 mm(50 mm间距)		
滚珠丝杆导程		40 mm	20 mm	10 mm
最大可搬运重量	水平	30 kg	60 kg	—
最大加速度	水平	19.62 m/s² (2 G)	19.84 m/s² (2 G)	—
最大可搬运重量	垂直	8 kg	16 kg	32 kg
最大加速度	垂直	19.62 m/s² (2 G)	18.43 m/s² (1.9 G)	11.17 m/s² (1.1 G)

搬运重量－加速度/减速度图表(参考基准)





允许突出量※

AGXS16-H40

水平使用时 (单位:mm)

	A	B	C
10kg	1271	1669	836
20kg	725	803	429
30kg	534	514	287

壁面安装使用时 (单位:mm)

	A	B	C
10kg	816	1585	1240
20kg	404	725	683
30kg	259	441	480

垂直使用时 (单位:mm)

	A	C
3kg	2904	2904
5kg	1710	1710
8kg	1038	1038

AGXS16-H20

水平使用时 (单位:mm)

	A	B	C
20kg	1722	1123	875
40kg	952	535	428
60kg	682	339	276

壁面安装使用时 (单位:mm)

	A	B	C
20kg	842	1056	1679
40kg	388	470	895
60kg	232	275	611

垂直使用时 (单位:mm)

	A	C
5kg	3473	3473
10kg	1723	1723
16kg	1064	1064

AGXS16-H10

垂直使用时 (单位:mm)

	A	C
10kg	2951	2951
20kg	1438	1438
32kg	870	870

※ 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。

高加减速时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	700	750	800
最高速度 (mm/sec)	导程40	2400														
	导程20	1200														
	导程10	600														

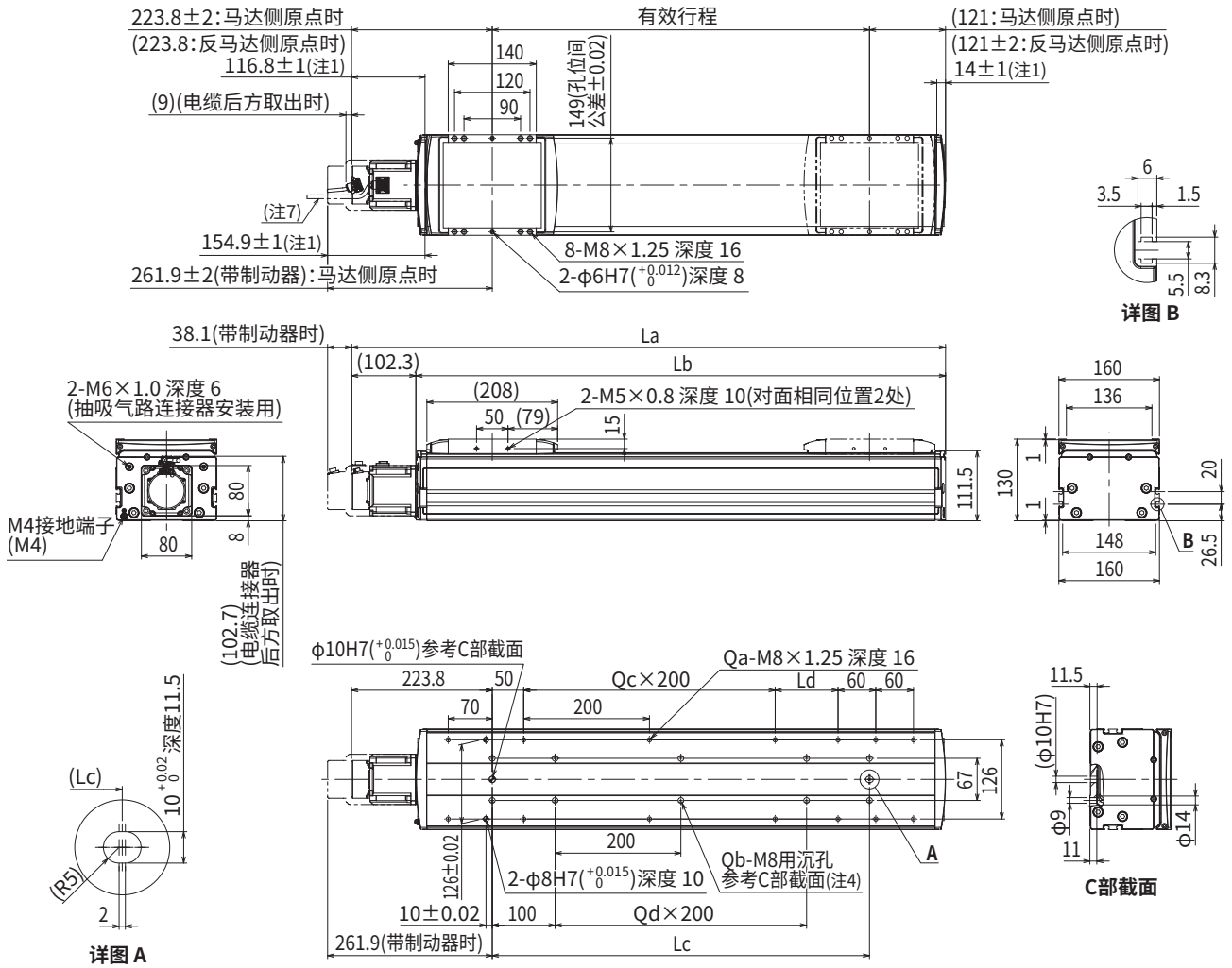
※ 使用高加减速规格时，不能使用弯折规格。
※ 高加减速规格请在100~800(50 mm间距)之间使用。
※ 没有设定危险速度。在可选行程下可以设定为最高速度。
移动距离短时，受动作条件的影响，有时可能无法达到最高速度。
※ 使用高加减速规格时，需要考虑动作负载和马达负载率。(参照P.217)
※ 加速度/减速度请参阅P.256。

YAMAHA ▶在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。

适用控制器 EP-01 ▶ 584

AGXS16

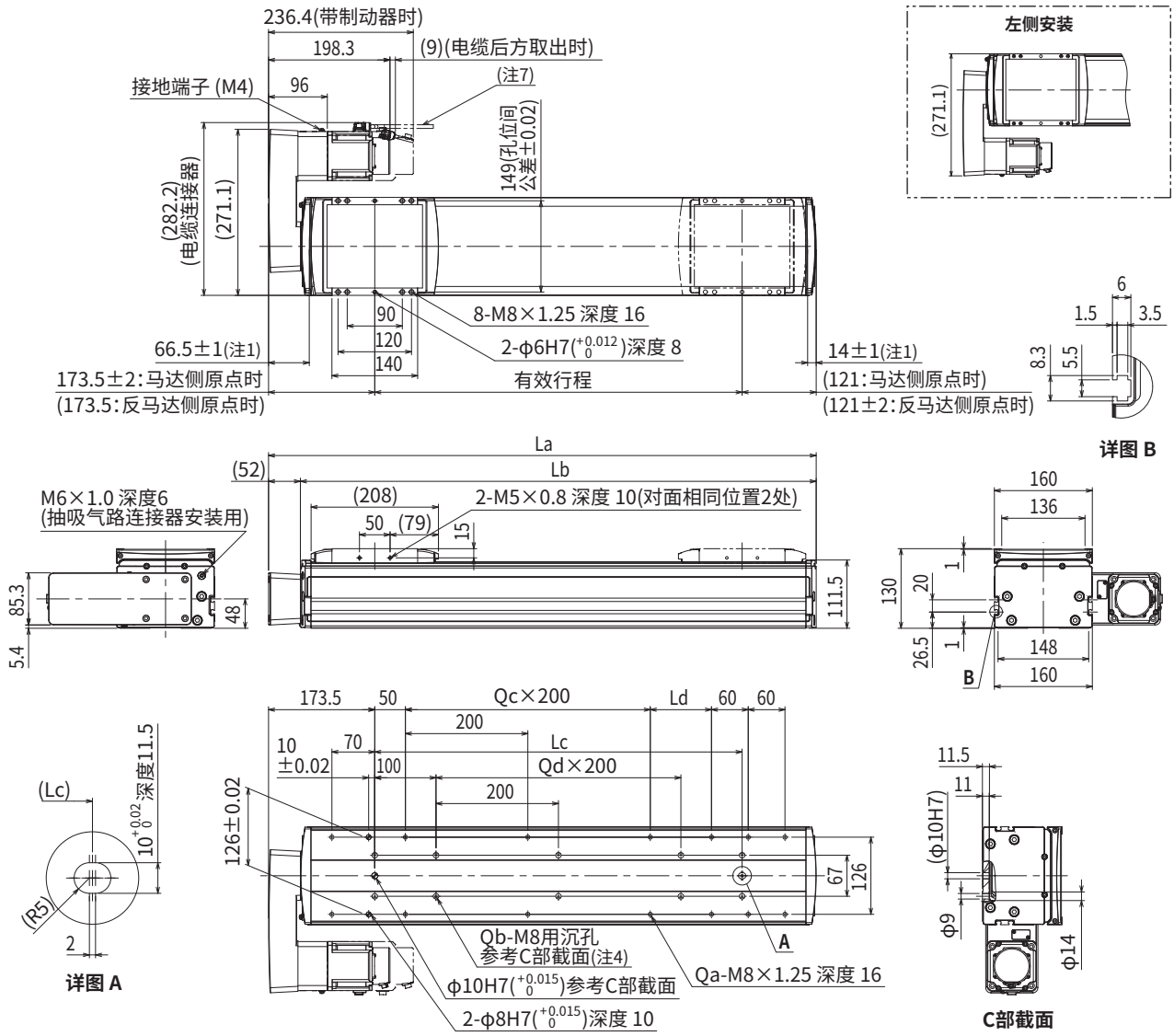
AGXS16　直线型 (S)



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. 用安装沉孔(C部截面)向主机安装时应使用杆长为≪25mm以上≫的内六角螺栓<M8×1.25>。
用安装螺孔规格向主机安装时推荐使用杆长为≪台架厚度+15mm以下≫的内六角螺栓<M8×1.25>。
注4. 用安装沉孔(C部截面)安装主机时，请揭下贴纸后进行固定。
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0.9kg。
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. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.267)

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	1300	1350	1400	1450
La		444.8	494.8	544.8	594.8	644.8	694.8	744.8	794.8	844.8	894.8	944.8	994.8	1044.8	1094.8	1144.8	1194.8	1244.8	1294.8	1344.8	1394.8	1444.8	1494.8	1544.8	1594.8	1644.8	1694.8	1744.8	1794.8
Lb		342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5	1192.5	1242.5	1292.5	1342.5	1392.5	1442.5	1492.5	1542.5	1592.5	1642.5	1692.5
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	1300	1350	1400	1450
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	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	20	22	22	22
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	16	18	18	18
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	5	6	6	6
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	5	6	6	6
主机重量(Kg)注5		13.6	14.6	15.6	16.6	17.6	18.5	19.5	20.5	21.5	22.5	23.4	24.4	25.4	26.4	27.4	28.4	29.3	30.3	31.3	32.3	33.3	34.3	35.2	36.2	37.2	38.2	39.2	40.1
最高速度(mm/sec)	导程40	2400															2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960		840	720		600
	导程20	1200															1080	960	840	720	660	600	540	480		420	360		300
	导程10	600															540	480	420	360	330	300	270	240		210	180		150
	速度设定	—															90%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%		35%	30%		25%

AGXS16　弯折 (R/L)



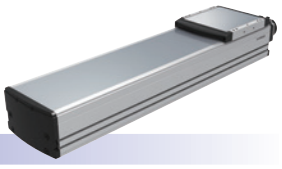
注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. 变更原点复归方向时，可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)
注3. 用安装沉孔(C部截面)向主机安装时应使用杆长为≪25mm以上≫的内六角螺栓<M8×1.25>。
用安装螺孔规格向主机安装时推荐使用杆长为≪台架厚度+15mm以下≫的内六角螺栓<M8×1.25>。
注4. 用安装沉孔(C部截面)安装主机时，请揭下贴纸后进行固定。
注5. 不含制动器的重量。带制动器时的重量比主机重量表中所示值重0.9kg。
注6. 机器人电缆前方取出时。
注7. 机器人电缆后方取出时。
注8. 机器人电缆(带制动器)前方取出时。
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. 形状为弯折(R、L)时，不能选择高加减速规格。
注12. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.267)

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	1300	1350	1400	1450
La		394.5	444.5	494.5	544.5	594.5	644.5	694.5	744.5	794.5	844.5	894.5	944.5	994.5	1044.5	1094.5	1144.5	1194.5	1244.5	1294.5	1344.5	1394.5	1444.5	1494.5	1544.5	1594.5	1644.5	1694.5	1744.5
Lb		342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5	1192.5	1242.5	1292.5	1342.5	1392.5	1442.5	1492.5	1542.5	1592.5	1642.5	1692.5
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	1300	1350	1400	1450
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	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	20	22	22	22
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	16	18	18	18
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	5	6	6	6
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	5	6	6	6
主机重量(Kg)注5		16.3	17.3	18.3	19.3	20.3	21.2	22.2	23.2	24.2	25.2	26.1	27.1	28.1	29.1	30.1	31.1	32.0	33.0	34.0	35.0	36.0	37.0	37.9	38.9	39.9	40.9	41.9	42.8
最高速度(mm/sec)	导程40	2400															2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960		840	720		600
	导程20	1200															1080	960	840	720	660	600	540	480		420	360		300
	导程10	600															540	480	420	360	330	300	270	240		210	180		150
	速度设定	—															90%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%		35%	30%		25%

适用控制器 EP-01 ▶ 584

AGXS20

Advanced机型 ●单轴机器人
●滑块型



订购型号

AGXS20 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - EP-01 - □ - □ - □ - □

主机	导程指定	形状	马达规格	行程	电缆长度※1	电缆取出方向	定位器	驱动器：马达功率	再生装置※2	输入输出选择	电池※3
	40：40 mm 20：20 mm 10：10 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	100～1450 (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	A30: 400W/750W	空白: 无 R: 带EP-RU	EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC：CC-Link	B：有 N：无

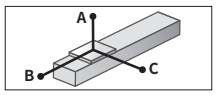
※1.机器人电缆为耐弯曲电缆。
※2.垂直使用时需要再生装置。
水平使用的导程为20且行程为400~850mm以及导程为40且行程为600~950mm时，需要再生装置。
※3.马达规格为标准(S、BK)规格时，需要选择有无电池。
※ 变更原点复归方向时，可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)

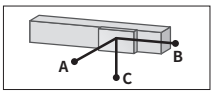
基本规格

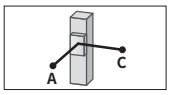
马达输出 AC		750 W		
重复定位精度※1		±0.005 mm		
减速机构		研磨滚珠丝杆φ20(C5级)		
行程		100 mm~1450 mm(50 mm间距)		
最高速度※2		2400 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
滚珠丝杆导程		40 mm	20 mm	10 mm
最大可搬运重量	水平	65 kg	130 kg	160 kg
	垂直	15 kg	35 kg	65 kg
额定推力		320 N	640 N	1280 N
主机最大截面外形		W 200 mm × H 140 mm		
全长	直线型	ST + 390.8 mm		
	弯折	ST + 340.5 mm		
洁净度※3		相当于ISO CLASS 3(ISO14644-1)		
抽吸量空气※4		30 Nℓ/min~90 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800mm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.257。

允许突出量※







AGXS20-40

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
20kg	5318	2821	2096
40kg	4836	1609	1369
65kg	4824	1088	1001

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
20kg	2171	2751	5211
40kg	1417	1539	4667
65kg	1013	1018	4575

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
5kg	8187	8187
10kg	5203	5203
15kg	4810	4810

AGXS20-20

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
50kg	5436	1493	1377
80kg	4417	911	854
100kg	4592	756	727
130kg	4338	596	584

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
50kg	1390	1423	5265
80kg	849	841	4153
100kg	708	686	4253
130kg	550	526	3933

垂直使用时 (单位：mm)

	A	C
20kg	3436	3436
30kg	2600	2600
35kg	3073	3073

AGXS20-10

水平使用时 (单位：mm)

	A	B	C
40kg	22519	2607	2713
80kg	16716	1274	1331
120kg	14066	830	868
160kg	12284	608	637

壁面安装使用时 (单位：mm)

	A	B	C
40kg	2704	2537	22210
80kg	1293	1204	16141
120kg	818	760	13223
160kg	580	538	11190

垂直使用时 (单位：mm)

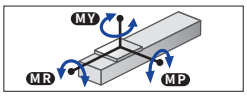
	A	C
20kg	5157	5157
40kg	2553	2553
65kg	1600	1600

※ 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。

适用控制器

控制器	运行方法
EP-01	坐标点跟踪/远程命令

容许静态力矩

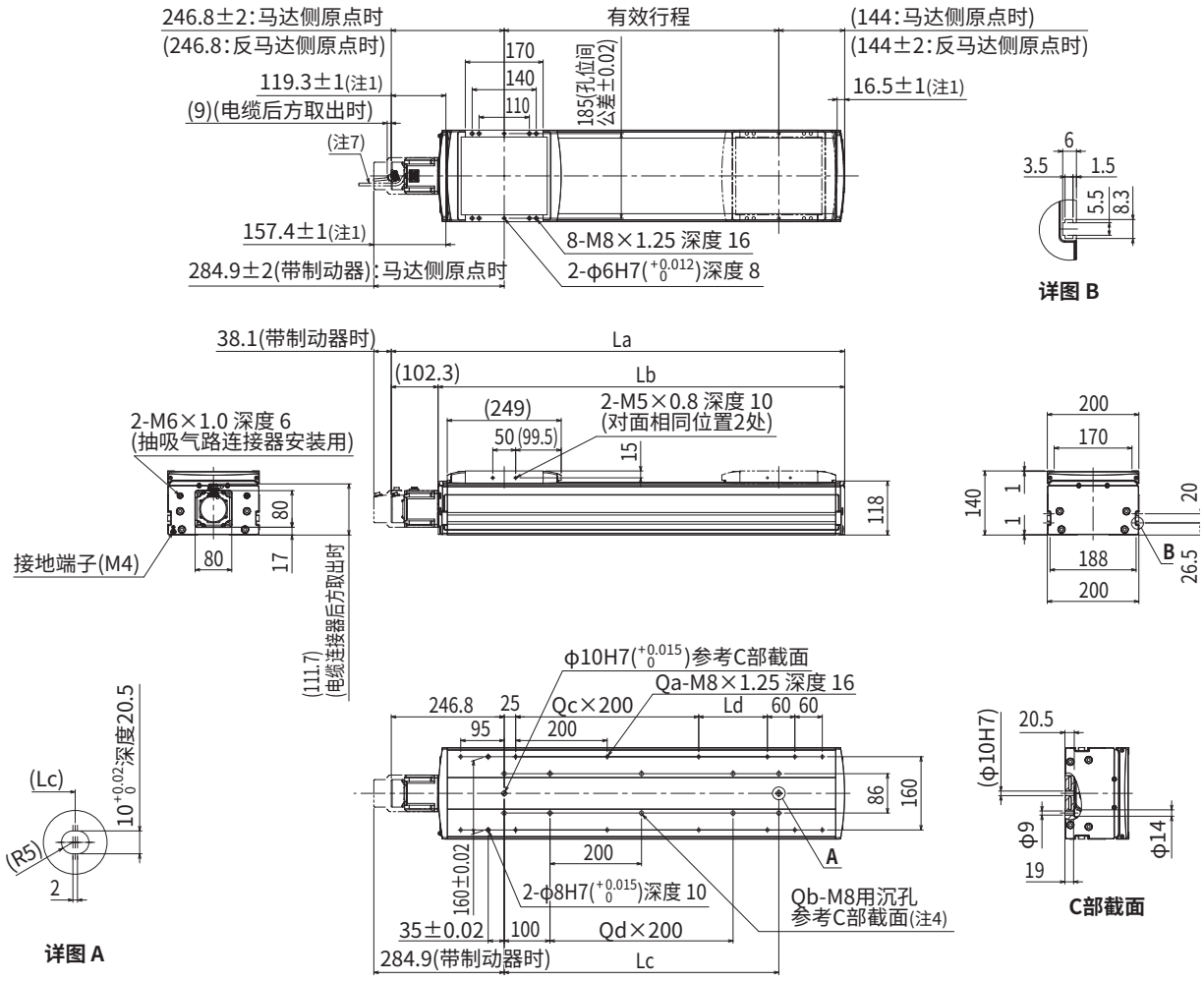


(单位：N・m)

MY	MP	MR
1423	1423	1251

适用控制器 EP-01 ▶ 584

AGXS20　直线型 (S)



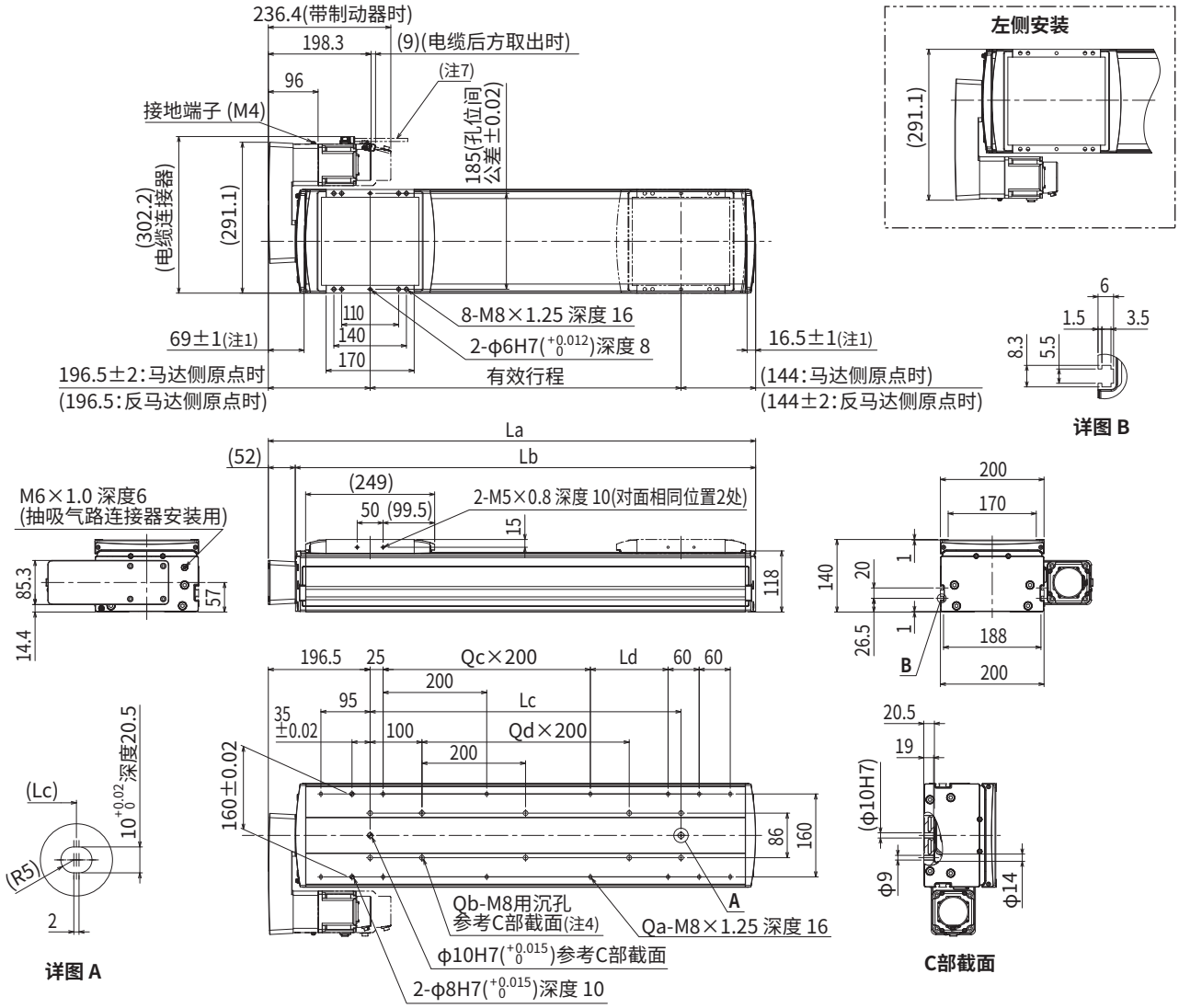
注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. 变更原点复归方向时，可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)
注3. 用安装沉孔(C部截面)向主机安装时应使用杆长为≪25mm以上≫的内六角螺栓<M8×1.25>。
用安装螺孔规格向主机安装时推荐使用杆长为≪台架厚度+15mm以下≫的内六角螺栓<M8×1.25>。
注4. 用安装沉孔(C部截面)安装主机时，请揭下贴纸后进行固定。
注5. 不含制动器的重量。带制动器时的重量比主机重量表中所示值重1.1kg。
注6. 机器人电缆前方取出时。
注7. 机器人电缆后方取出时。
注8. 机器人电缆(带制动器)前方取出时。
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. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.267)

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	1300	1350	1400	1450
La		490.8	540.8	590.8	640.8	690.8	740.8	790.8	840.8	890.8	940.8	990.8	1040.8	1090.8	1140.8	1190.8	1240.8	1290.8	1340.8	1390.8	1440.8	1490.8	1540.8	1590.8	1640.8	1690.8	1740.8	1790.8	1840.8
Lb		388.5	438.5	488.5	538.5	588.5	638.5	688.5	738.5	788.5	838.5	888.5	938.5	988.5	1038.5	1088.5	1138.5	1188.5	1238.5	1288.5	1338.5	1388.5	1438.5	1488.5	1538.5	1588.5	1638.5	1688.5	1738.5
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	1300	1350	1400	1450
Ld		50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
Qa		10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22
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	16	18	18	18
Qc		0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6
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	5	6	6	6
主机重量(Kg)注5		19.1	20.4	21.7	23.0	24.3	25.6	26.9	28.2	29.5	30.7	32.0	33.3	34.6	35.9	37.2	38.5	39.8	41.1	42.3	43.6	44.9	46.2	47.5	48.8	50.1	51.4	52.7	53.9
最高速度(mm/sec)	导程40	2400															2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960		840	720		600
	导程20	1200															1080	960	840	720	660	600	540	480		420	360		300
	导程10	600															540	480	420	360	330	300	270	240		210	180		150
	速度设定	—															90%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%		35%	30%		25%

适用控制器 EP-01 ▶ 584

AGXS20

AGXS20　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. 用安装沉孔(C部截面)向主机安装时应使用杆长为≪25mm以上≫的内六角螺栓<M8×1.25>。
用安装螺孔规格向主机安装时推荐使用杆长为≪台架厚度+15mm以下≫的内六角螺栓<M8×1.25>。
注4. 用安装沉孔(C部截面)安装主机时，请揭下贴纸后进行固定。
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1.1kg。
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. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.267)

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	1300	1350	1400	1450
La		440.5	490.5	540.5	590.5	640.5	690.5	740.5	790.5	840.5	890.5	940.5	990.5	1040.5	1090.5	1140.5	1190.5	1240.5	1290.5	1340.5	1390.5	1440.5	1490.5	1540.5	1590.5	1640.5	1690.5	1740.5	1790.5
Lb		388.5	438.5	488.5	538.5	588.5	638.5	688.5	738.5	788.5	838.5	888.5	938.5	988.5	1038.5	1088.5	1138.5	1188.5	1238.5	1288.5	1338.5	1388.5	1438.5	1488.5	1538.5	1588.5	1638.5	1688.5	1738.5
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	1300	1350	1400	1450
Ld		50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
Qa		10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22
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	16	18	18	18
Qc		0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6
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	5	6	6	6
主机重量(Kg)注5		21.8	23.1	24.4	25.7	27.0	28.3	29.6	30.9	32.2	33.4	34.7	36.0	37.3	38.6	39.9	41.2	42.5	43.8	45.0	46.3	47.6	48.9	50.2	51.5	52.8	54.1	55.4	56.6
最高速度 (mm/sec)	导程40	2400															2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960		840	720		600
	导程20	1200															1080	960	840	720	660	600	540	480		420	360		300
	导程10	600															540	480	420	360	330	300	270	240		210	180		150
	速度设定	—															90%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%		35%	30%		25%

动作负载和马达负载率

■高加减速规格时

可使用的动作负载会根据搬运重量及加速度动作条件而发生变化，请确认后再使用。
动作负载比与可连续运行时间的关系图表仅供参考。
图表中未记载机型的动作负载请参考标准机型(50%以内)进行探讨。

实际动作会有偏差。
请一边确认控制器的马达负载率一边调整动作条件。
机器人的动作负载过高时可能会发生“过载”等错误。
在这种情况下，为了降低马达负载率，请降低加减速或延长停止时间等。

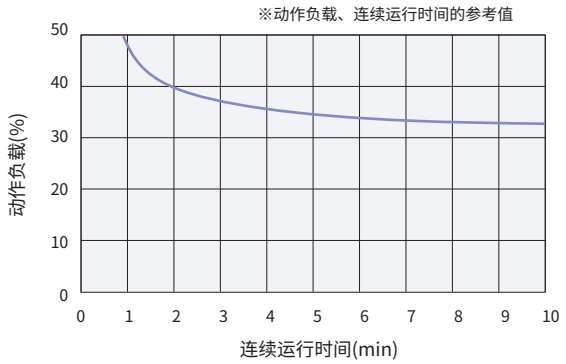
马达负载率的确认方法请参阅控制器手册。
另外，请使用EP-Manager的信息监控画面等进行确认。

※动作负载

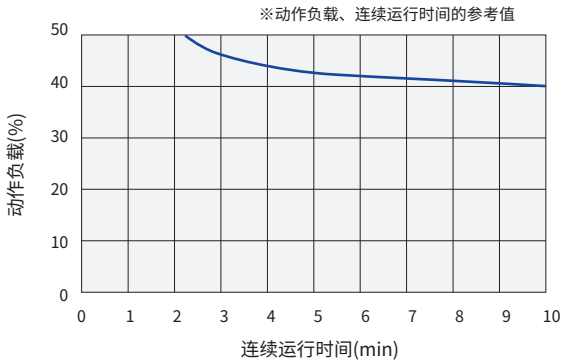
动作负载＝{单轴动作时间 / (单轴动作时间 + 单轴停止时间) } * 100 [%]

■动作负载、连续运行时间(参考值)

AGXS07-H [高加减速规格]

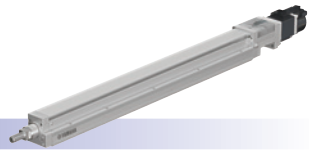


AGXS16-H [高加减速规格]



ABAR04

Basic机型 ●单轴机器人 ●拉杆型



订购型号

ABAR04 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - EP-01 - □ - □ - □ - □

主机	导程指定	形状	马达规格	行程	电缆长度※1	电缆取出方向	定位器	驱动器：马达功率	再生装置※2	输入输出选择	电池※3
	12：12 mm 6：6 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	50～500 (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	空白: 无 R: 带EP-RU	EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC：CC-Link	B：有 N：无

※1.机器人电缆为耐弯曲电缆。
※2.垂直使用的行程为250mm以上时，需要再生装置。
※3.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		±0.01 mm	
减速机构		轧制滚珠丝杆φ10(C7级)	
行程		50 mm~500 mm(50 mm间距)	
最高速度※2		720 mm/sec	360 mm/sec
滚珠丝杆导程		12 mm	6 mm
最大可搬运重量	水平	15 kg	25 kg
	垂直	3 kg	5 kg
最大推进力		83 N	167 N
拉杆不旋转精度		±0°	
主机最大截面外形		W 44 mm × H 46 mm	
全长	直线型	ST + 326.5 mm	
	弯折	ST + 245 mm	
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)	

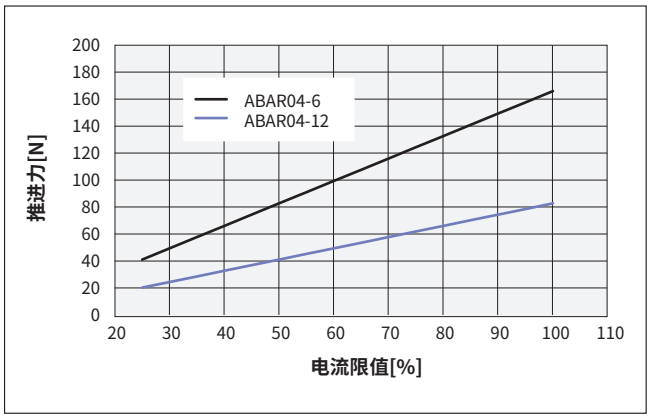
※1.单方向的重复定位精度
※2.移动距离短时，受动作条件的影响，有时可能无法达到最高速度。
有效行程超过300mm时，根据动作区域不同，可能会出现滚珠丝杆共振的情况。(危险速度)
此时请参考表中所示的最高速度，对速度进行下调。
※ 加速度/减速度请参阅P.259。

适用控制器

控制器	运行方法
EP-01	坐标点跟踪/远程命令

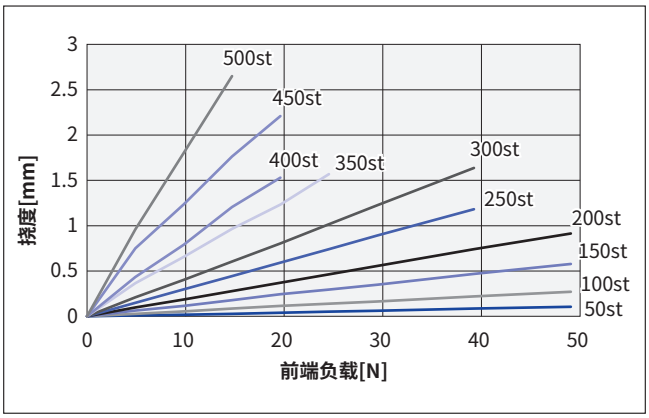
推进力(参考值)

推进运行时的推进力请参照下述图表。
※ 可运行时间(推进判定时间)取决于电流限值。请在不发生超负荷错误的条件下使用。



拉杆挠度(参考值)

各行程的挠度请参照下述图表。

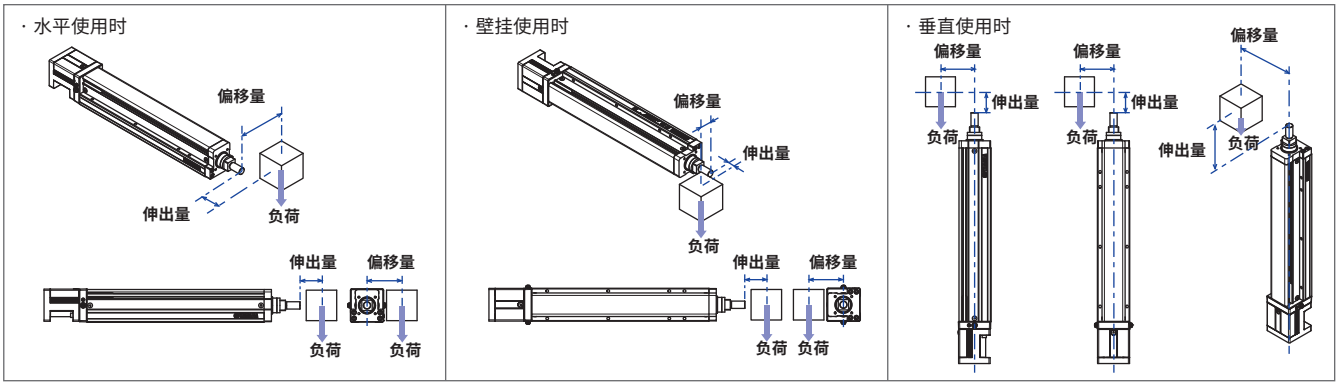


YAMAHA
▶在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。

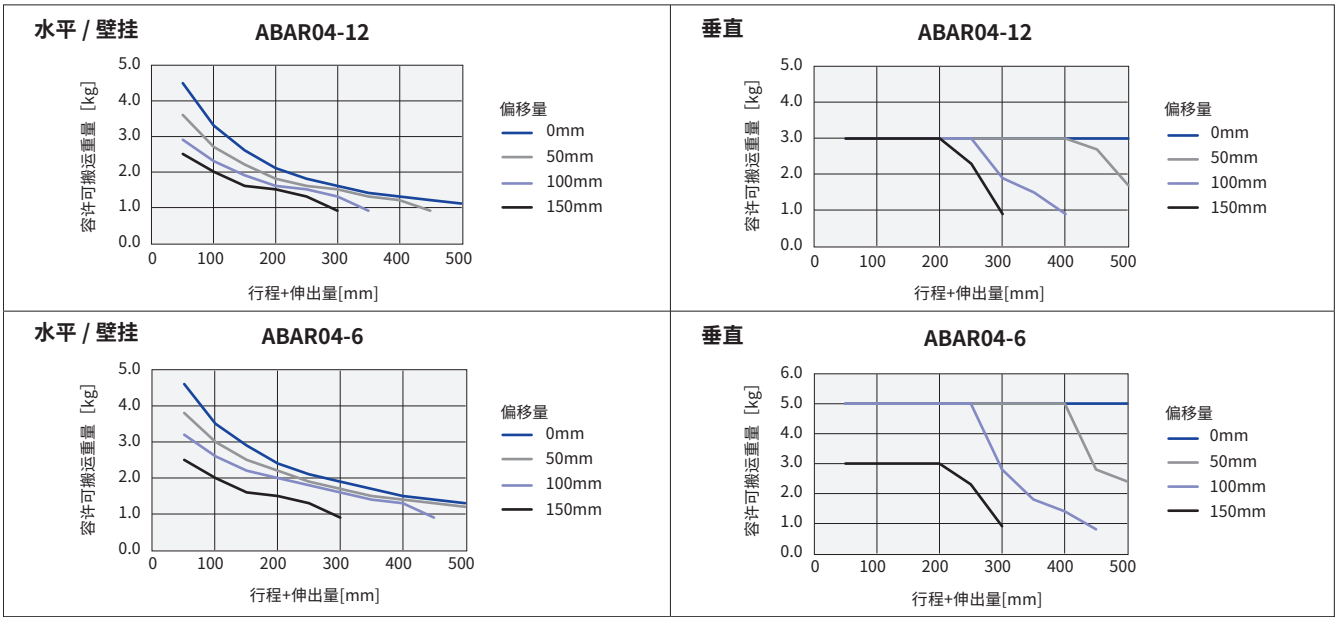
适用控制器 EP-01 ▶ 584

■容许可搬运重量

各偏移量的容许可搬运重量请参照下述图表。



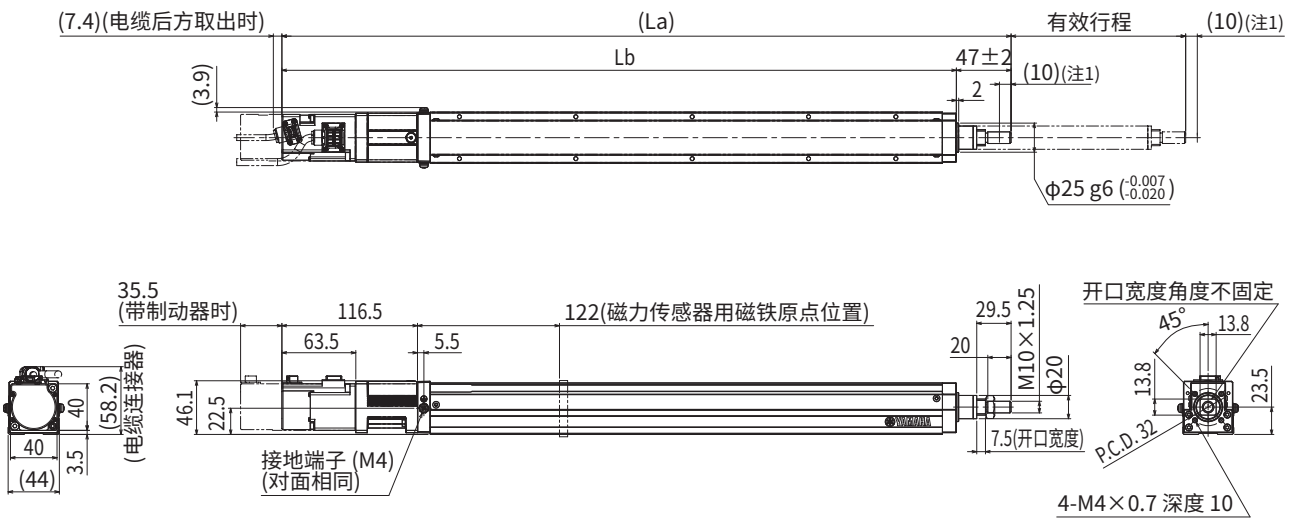
※1.可搬运超过以下重量的搬运物时，请使用外置支撑导杆。
为了避免对拉杆施加不必要的负荷，请灵活安装支撑导杆。
※2.导杆寿命为5000km时的值。

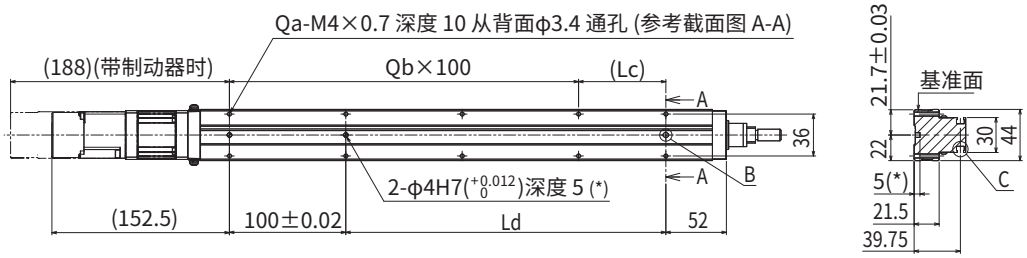


适用控制器 EP-01 ▶ 584

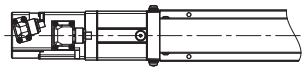
ABAR04

ABAR04　直线型 (S)

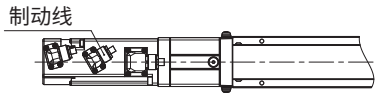




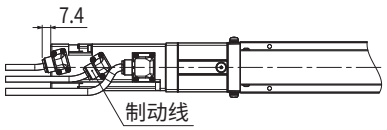
截面图 A-A



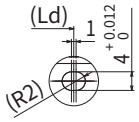
电缆前方取出时



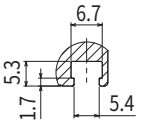
电缆前方取出时(带制动器)



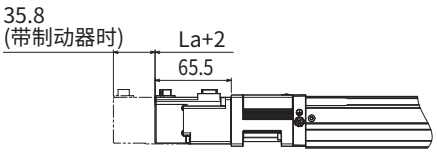
电缆后方取出时(带制动器)



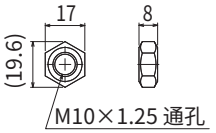
详图 B



详图 C



无电池绝对数据备份规格



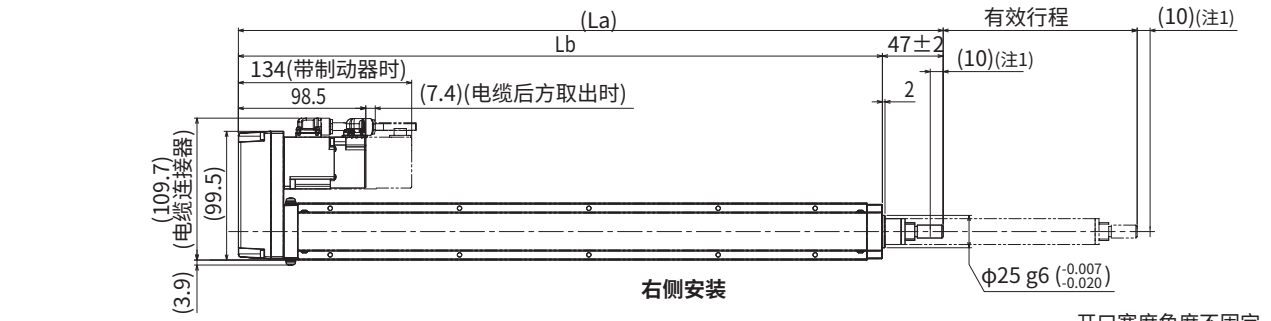
附带六角螺母尺寸

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. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为≪30 mm以上≫的内六角螺栓＜M3×0.5＞。
　　用安装螺孔向主机安装时推荐使用杆长为≪台架厚度+10mm以下≫的内六角螺栓＜M4×0.7＞。
注4. 带制动器马达时，主机重量增加0.2kg。
注5. 机器人电缆的最小弯曲半径为固定：R30/耐弯曲：R50。取出方向因规格而异。
注6. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.267)
　　部件编号：KFU-M3861-00

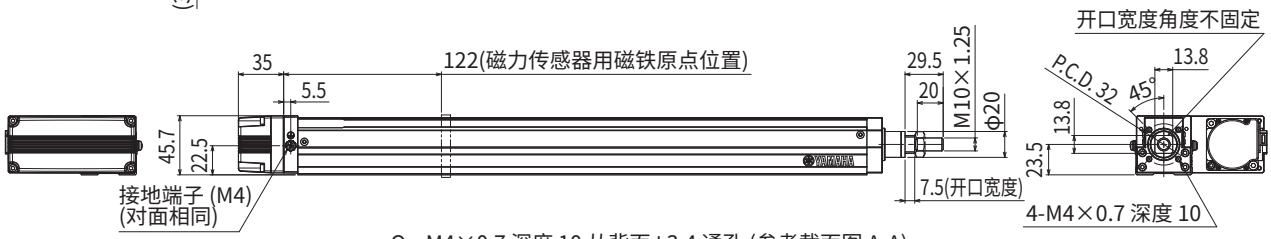
有效行程		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
La		376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5	726.5	776.5	826.5
Lb		329.5	379.5	429.5	479.5	529.5	579.5	629.5	679.5	729.5	779.5
Lc		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Ld		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
主机重量(kg)(注4)		1.2	1.3	1.5	1.7	1.9	2	2.2	2.4	2.6	2.8
最高速度 (mm/sec)	导程12	720						648	504	396	324
	导程6	360						324	252	198	162
	速度设定	—						90%	70%	55%	45%

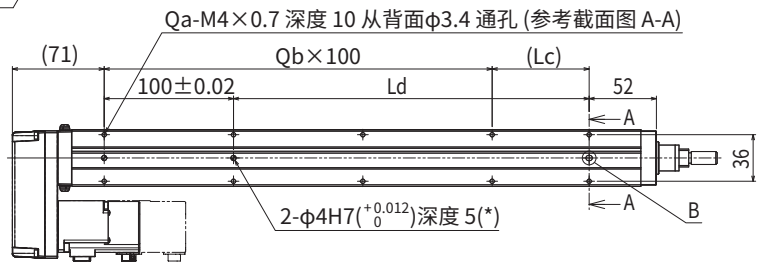
适用控制器 EP-01 ▶ 584

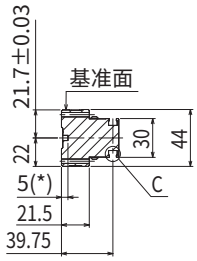
ABAR04　弯折 (R/L)



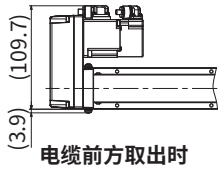
右侧安装



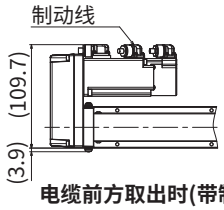




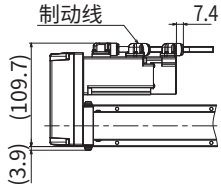
截面图 A-A



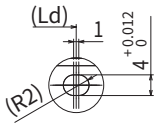
电缆前方取出时



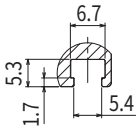
电缆前方取出时(带制动器)



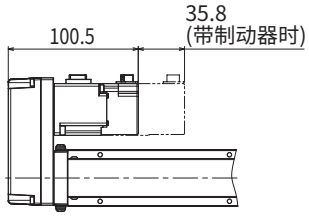
电缆后方取出时(带制动器)



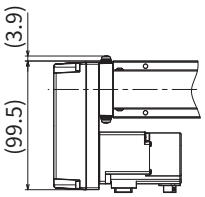
详图 B



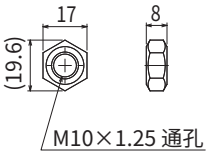
详图 C



无电池绝对数据备份规格



左侧安装



附带六角螺母尺寸

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.用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为≪30mm以上≫的内六角螺栓＜M3×0.5＞。
　用安装螺孔向主机安装时推荐使用杆长为≪台架厚度+10mm以下≫的内六角螺栓＜M4×0.7＞。
注4.带制动器马达时，主机重量增加0.2kg。
注5.机器人电缆的最小弯曲半径为固定：R30/耐弯曲：R50。取出方向因规格而异。
注6.供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.267)
　部件编号：KFU-M3861-00

有效行程		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
La		295	345	395	445	495	545	595	645	695	745
Lb		248	298	348	398	448	498	548	598	648	698
Lc		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Ld		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
主机重量(kg)(注4)		1.3	1.4	1.6	1.8	2	2.2	2.3	2.5	2.7	2.9
最高速度 (mm/sec)	导程12	720						648	504	396	324
	导程6	360						324	252	198	162
	速度设定	—						90%	70%	55%	45%

适用控制器 EP-01 ▶ 584

ABAR05

Basic机型 ●单轴机器人 ●拉杆型

■订购型号

ABAR05 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - EP-01 - □ - □ - □ - □

主机	导程指定	形状	马达规格	行程	电缆长度※1	电缆取出方向	定位器	驱动器：马达功率	再生装置※2	输入输出选择	电池※3
	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	50～600 (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	空白: 无 R: 带EP-RU	EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC：CC-Link	B：有 N：无

※1.机器人电缆为耐弯曲电缆。
※2.垂直使用的行程为150mm以上时，需要再生装置。
水平使用的导程为20且行程为300~400mm时，需要再生装置。
※3.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		100 W		
重复定位精度※1		±0.01 mm		
减速机构		轧制滚珠丝杆φ12(C7级)		
行程		50 mm~600 mm(50 mm间距)		
最高速度※2		1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
滚珠丝杆导程		20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬运重量	水平	15 kg	25 kg	50 kg
	垂直	4 kg	8 kg	16 kg
最大推进力		100 N	200 N	400 N
拉杆不旋转精度		±0°		
主机最大截面外形		W 54 mm × H 54.7 mm		
全长	直线型	ST + 344 mm		
	弯折	ST + 249 mm		
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)		

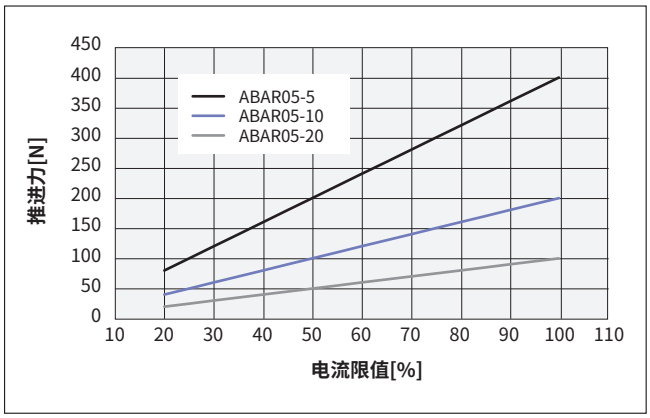
※1.单方向的重复定位精度
※2.移动距离短时，受动作条件的影响，有时可能无法达到最高速度。
有效行程超过350mm时，根据动作区域不同，可能会出现滚珠丝杆共振的情况。(危险速度)
此时请参考表中所示的最高速度，对速度进行下调。
※ 加速度/减速度请参阅P.260。

■适用控制器

控制器	运行方法
EP-01	坐标点跟踪/远程命令

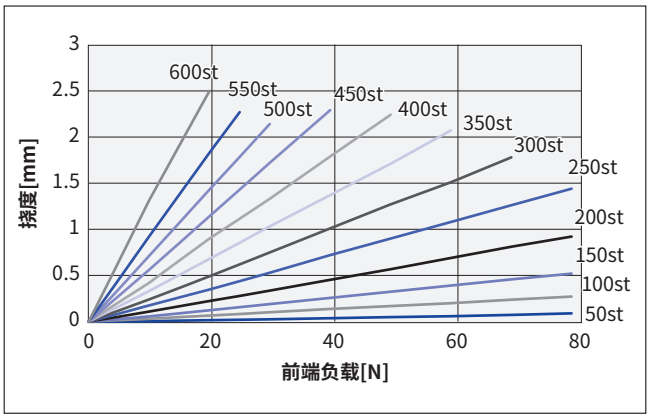
■推进力(参考值)

推进运行时的推进力请参照下述图表。
※ 可运行时间(推进判定时间)取决于电流限值。请在不发生超负荷错误的条件下使用。



■拉杆挠度(参考值)

各行程的挠度请参照下述图表。

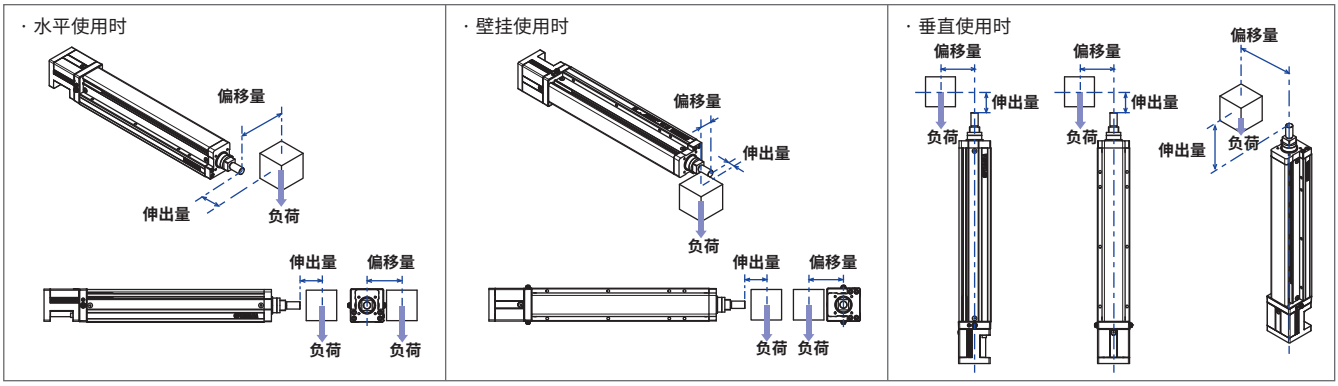


▶在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。

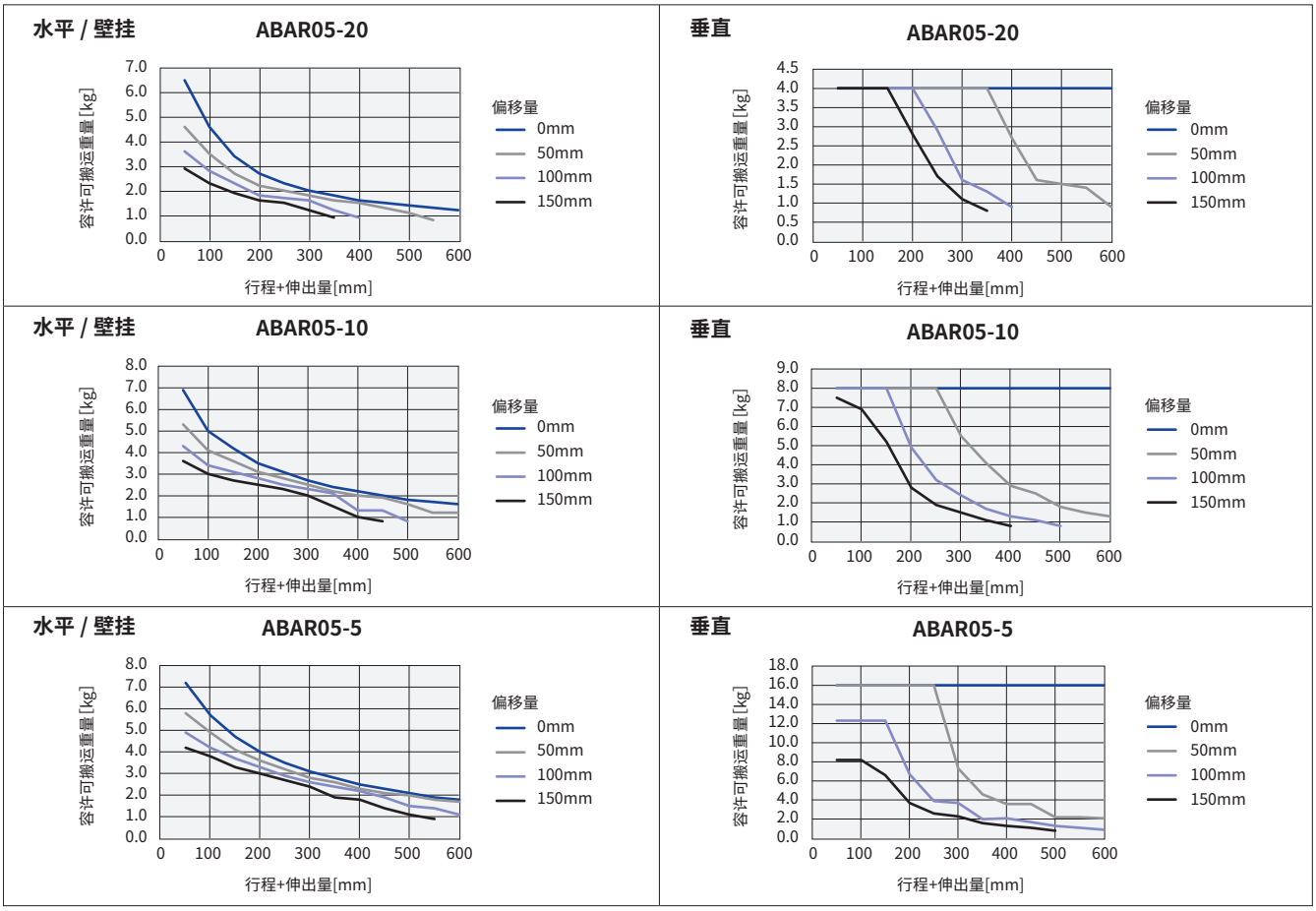
适用控制器 EP-01 ▶ 584

■容许可搬运重量

各偏移量的容许可搬运重量请参照下述图表。



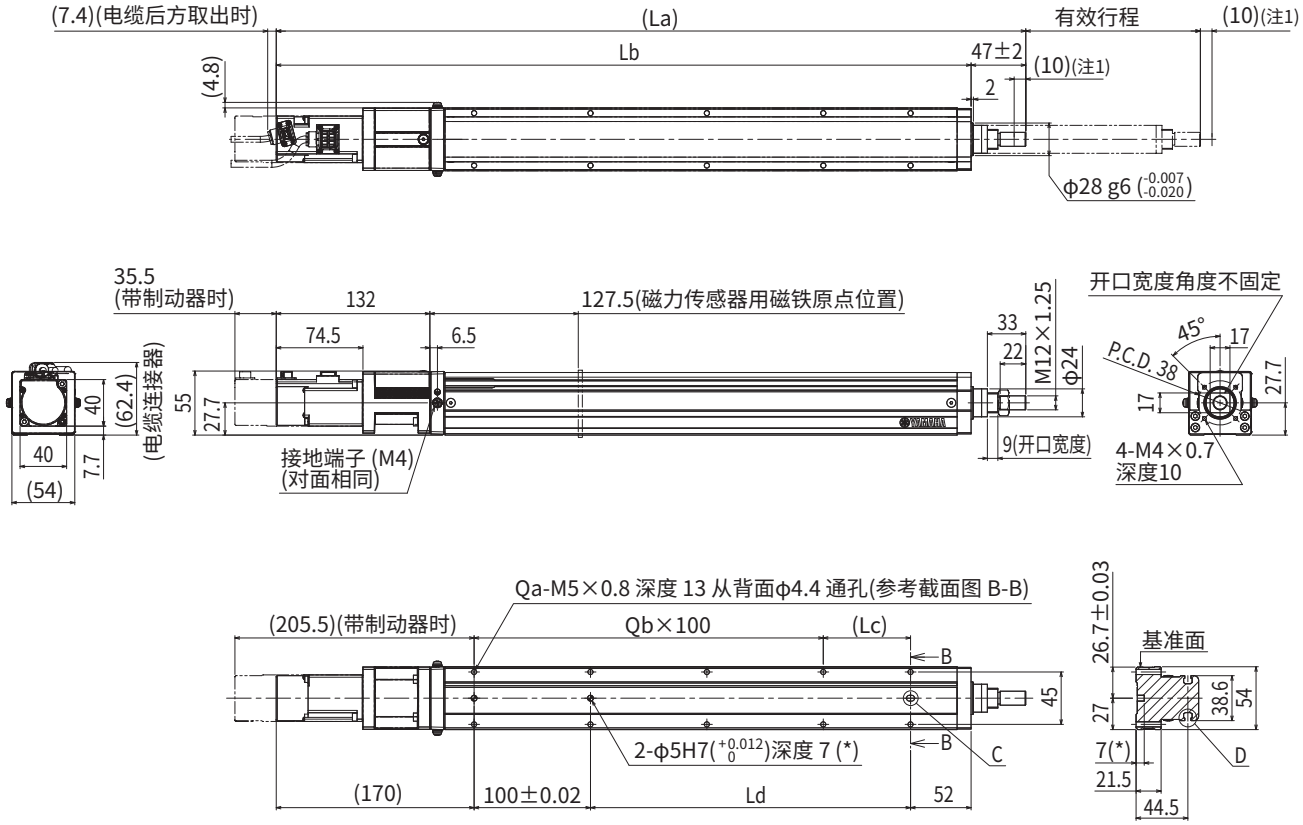
※1.可搬运超过以下重量的搬运物时，请使用外置支撑导杆。
为了避免对拉杆施加不必要的负荷，请灵活安装支撑导杆。
※2.导杆寿命为5000km时的值。



适用控制器 EP-01 ▶ 584

ABAR05

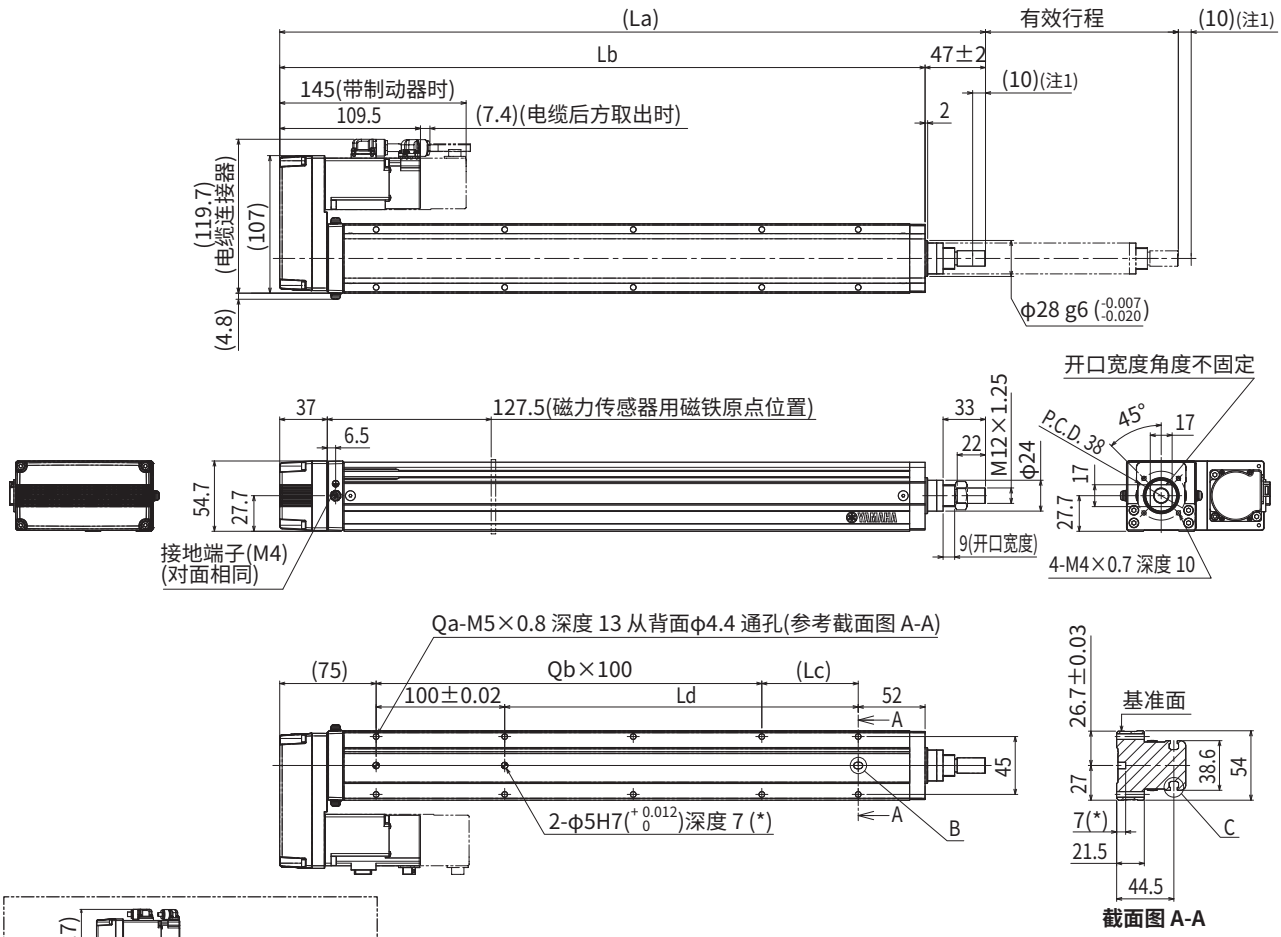
ABAR05　直线型 (S)



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. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为≪30mm以上≫的内六角螺栓＜M3×0.5＞。
　　用安装螺孔向主机安装时推荐使用杆长为≪台架厚度+10mm以下≫的内六角螺栓＜M4×0.7＞。
注4. 带制动器马达时，主机重量增加0.2kg。
注5. 机器人电缆的最小弯曲半径为固定：R30/耐弯曲：R50。取出方向因规格而异。
注6. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.267)
　　部件编号：KFU-M3861-00

有效行程		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
La		394	444	494	544	594	644	694	744	794	844	894	944
Lb		347	397	447	497	547	597	647	697	747	797	847	897
Lc		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Ld		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
主机重量(kg)注4		2.1	2.3	2.4	2.6	2.8	3	3.1	3.2	3.3	3.4	3.6	3.8
最高速度 (mm/sec)	导程20	1200							960	780	600	480	420
	导程10	600							480	390	300	240	210
	导程5	300							240	195	150	120	105
	速度设定	—							80%	65%	50%	40%	35%

ABAR05　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. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为≪30mm以上≫的内六角螺栓＜M3×0.5＞。
　　用安装螺孔向主机安装时推荐使用杆长为≪台架厚度+10mm以下≫的内六角螺栓＜M4×0.7＞。
注4. 带制动器马达时，主机重量增加0.2kg。
注5. 机器人电缆的最小弯曲半径为固定：R30/耐弯曲：R50。取出方向因规格而异。
注6. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.267)
　　部件编号：KFU-M3861-00

有效行程		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
La		299	349	399	449	499	549	599	649	699	749	799	849
Lb		252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802
Lc		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Ld		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
主机重量(kg)注4		2.2	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.2	3.3	3.4	3.5	3.7	3.8
最高速度 (mm/sec)	导程20	1200							960	780	600	480	420
	导程10	600							480	390	300	240	210
	导程5	300							240	195	150	120	105
	速度设定	—							80%	65%	50%	40%	35%

适用控制器 EP-01 ▶ 584

ABAR08

Basic机型 ●单轴机器人 ●拉杆型

订购型号

ABAR08 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - EP-01 - □ - □ - □ - □

主机	导程指定	形状	马达规格	行程	电缆长度※1	电缆取出方向	定位器	驱动器：马达功率	再生装置※2	输入输出选择	电池※3
	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	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	空白: 无 R: 带EP-RU	EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC：CC-Link	B：有 N：无

※1.机器人电缆为耐弯曲电缆。
※2.垂直使用时需要再生装置。
　水平使用的导程为10、20且行程为150~500mm时，需要再生装置。
※3.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		200 W		
重复定位精度※1		±0.01 mm		
减速机构		轧制滚珠丝杆φ16(C7级)		
行程		50 mm~800 mm(50 mm间距)		
最高速度※2		1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
滚珠丝杆导程		20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬运重量	水平	30 kg	60 kg	80 kg
	垂直	8 kg	20 kg	30 kg
最大推进力		201 N	402 N	804 N
拉杆不旋转精度		±0°		
主机最大截面外形		W 82 mm × H 73.5 mm		
全长	直线型	ST + 401 mm		
	弯折	ST + 312.5 mm		
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400mm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。
※ 加速度/减速度请参阅P.262。

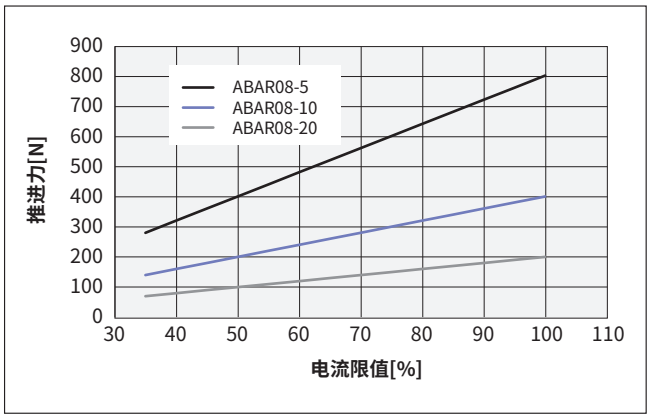
适用控制器

控制器	运行方法
EP-01	坐标点跟踪/远程命令

推进力(参考值)

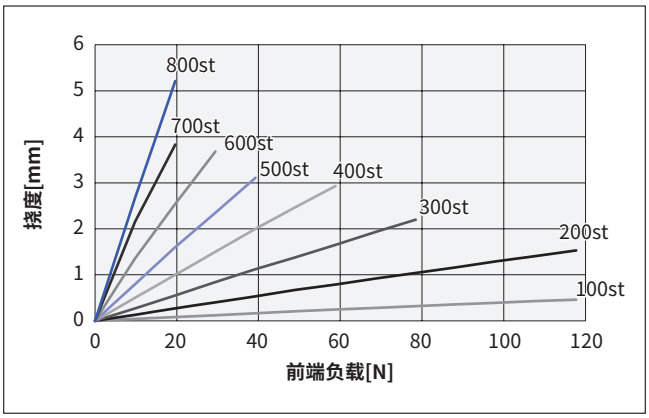
推进运行时的推进力请参照下述图表。

※ 可运行时间(推进判定时间)取决于电流限值。请在不发生超负荷错误的条件下使用。



拉杆挠度(参考值)

各行程的挠度请参照下述图表。

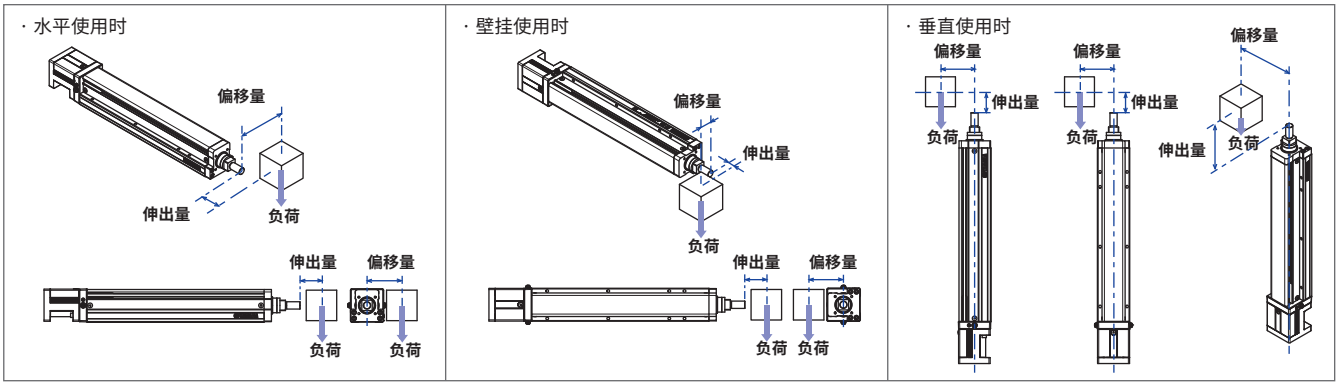


YAMAHA ▶在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟、寿命计算。

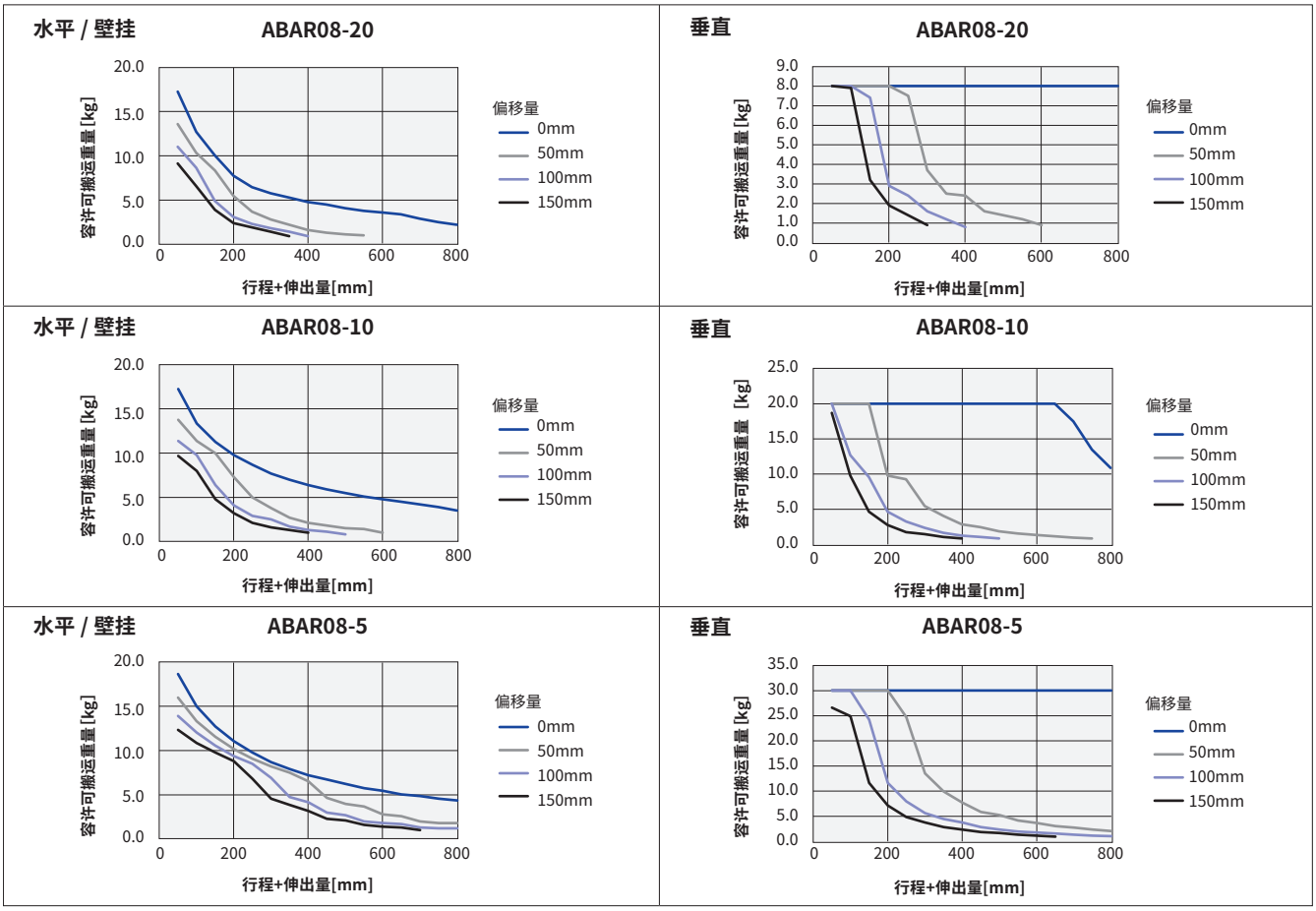
适用控制器 EP-01 ▶ 584

■容许可搬运重量

各偏移量的容许可搬运重量请参照下述图表。



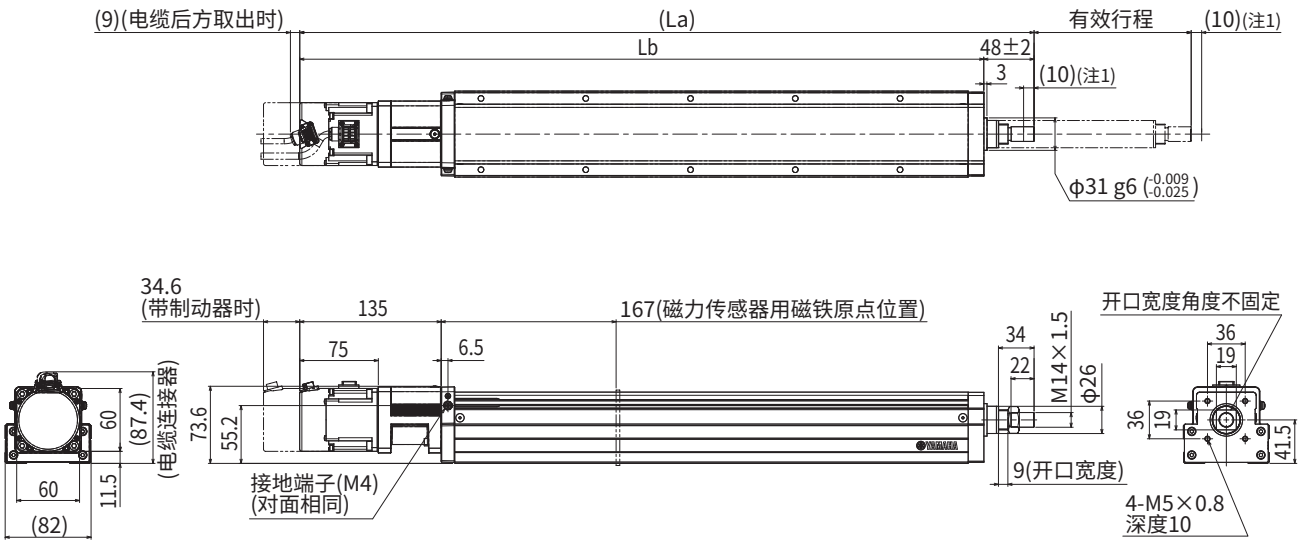
※1.可搬运超过以下重量的搬运物时，请使用外置支撑导杆。
为了避免对拉杆施加不必要的负荷，请灵活安装支撑导杆。
※2.导杆寿命为5000km时的值。

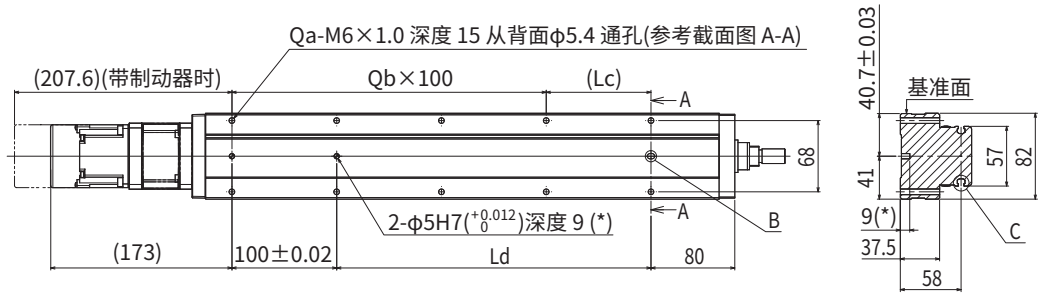


适用控制器 EP-01 ▶ 584

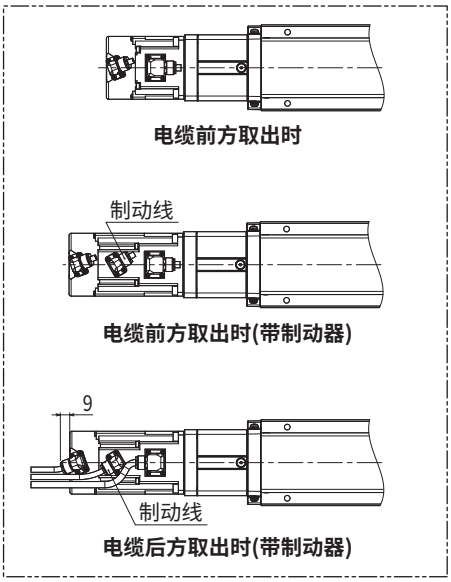
ABAR08

ABAR08　直线型 (S)





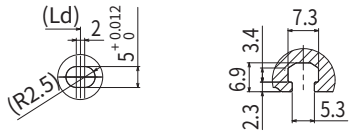
截面图 A-A



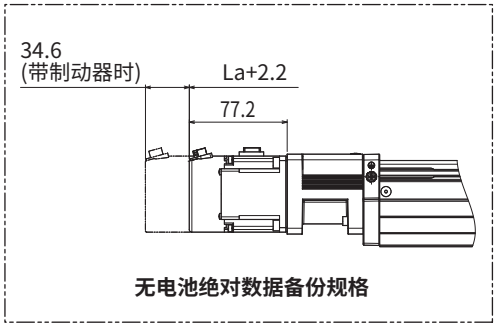
电缆前方取出时

电缆前方取出时(带制动器)

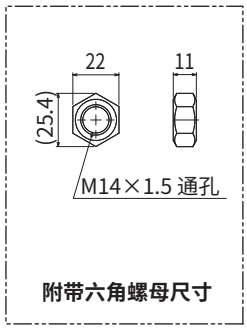
电缆后方取出时(带制动器)



详图 B　　详图 C



无电池绝对数据备份规格

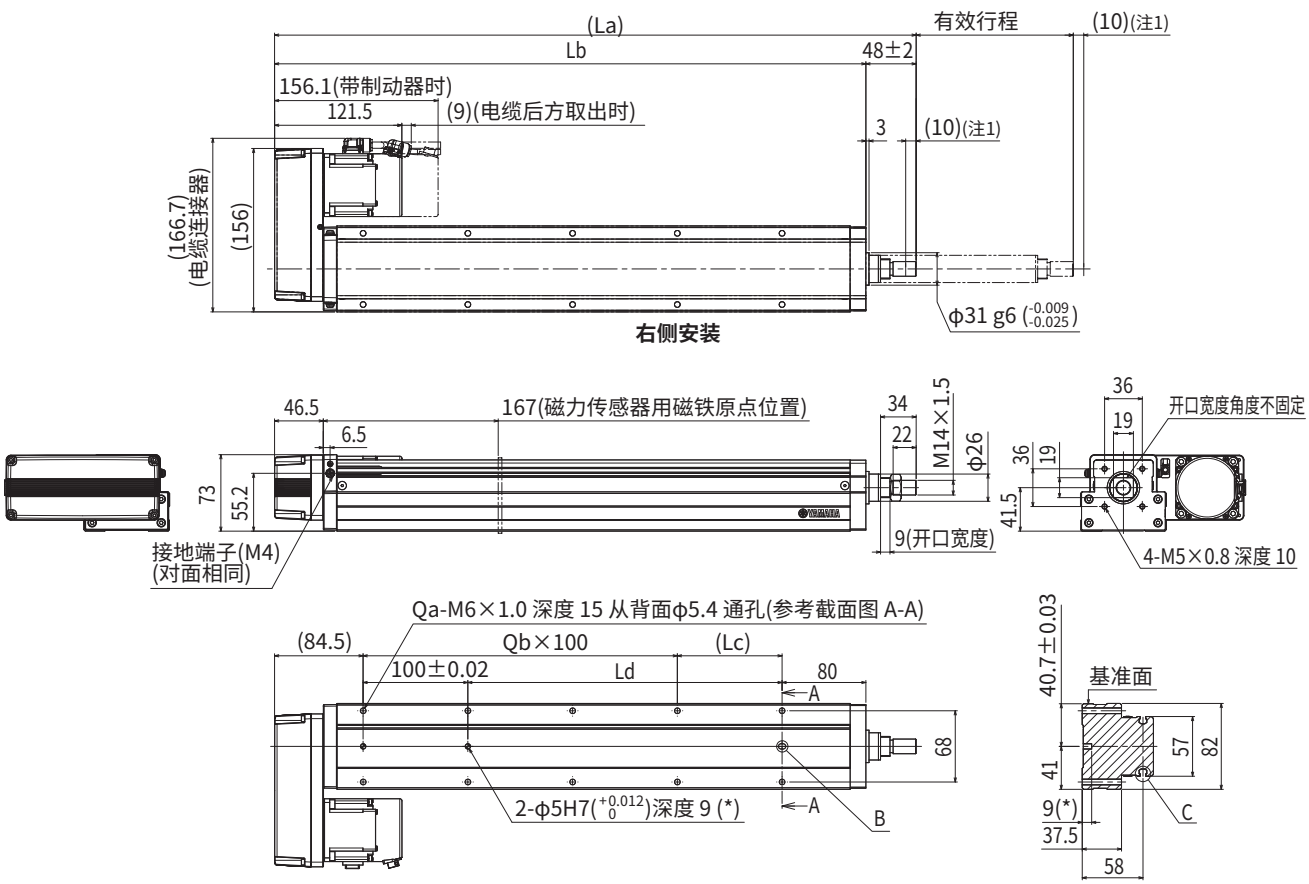


附带六角螺母尺寸

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. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为≪45mm以上≫的内六角螺栓＜M5×0.8＞。
　　用安装螺孔规格向主机安装时推荐使用杆长为≪台架厚度+15mm以下≫的内六角螺栓<M6×1.0>。
注4. 带制动器马达时，主机重量增加0.4kg。
注5. 机器人电缆的最小弯曲半径为固定：R30/耐弯曲：R50。取出方向因规格而异。
注6. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.267)
　　部件编号：KFU-M3861-00

有效行程		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051	1101	1151	1201
Lb		403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153
Lc		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Ld		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
主机重量(kg)注4		4.7	5.1	5.5	5.8	6.1	6.5	6.8	7.1	7.4	7.8	8.2	8.5	8.9	9.2	9.4	9.7
最高速度 (mm/sec)	导程20	1200								900	720	600	480	420	360	300	240
	导程10	600								450	360	300	240	210	180	150	120
	导程5	300								225	180	150	120	105	90	75	60
	速度设定	—								75%	60%	50%	40%	35%	30%	25%	20%

ABAR08　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. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为≪45mm以上≫的内六角螺栓＜M5×0.8＞。
　　用安装螺孔规格向主机安装时推荐使用杆长为≪台架厚度+15mm以下≫的内六角螺栓<M6×1.0>。
注4. 带制动器马达时，主机重量增加0.4kg。
注5. 机器人电缆的最小弯曲半径为固定：R30/耐弯曲：R50。取出方向因规格而异。
注6. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.267)
　　部件编号：KFU-M3861-00

有效行程		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5	762.5	812.5	862.5	912.5	962.5	1012.5	1062.5	1112.5
Lb		314.5	364.5	414.5	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5	814.5	864.5	914.5	964.5	1014.5	1064.5
Lc		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Ld		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
主机重量(kg)注4		5.1	5.5	5.9	6.2	6.5	6.9	7.2	7.5	7.8	8.2	8.6	8.9	9.3	9.6	9.8	10.1
最高速度 (mm/sec)	导程20	1200								900	720	600	480	420	360	300	240
	导程10	600								450	360	300	240	210	180	150	120
	导程5	300								225	180	150	120	105	90	75	60
	速度设定	—								75%	60%	50%	40%	35%	30%	25%	20%

适用控制器 EP-01 ▶ 584

加速度/减速度、惯性力矩（Basic机型）

LBAS04

■惯性力矩

[kg·m²×10⁻⁴]	有效行程 [mm]															
机型	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
LBAS04-6	0.060	0.063	0.067	0.071	0.075	0.079	0.083	0.087	0.090	0.094	0.098	0.102	0.106	0.110	0.114	0.117
LBAS04-12	0.069	0.072	0.076	0.080	0.084	0.088	0.092	0.096	0.099	0.103	0.107	0.111	0.115	0.119	0.123	0.126

LBAS04 **ABAS04**

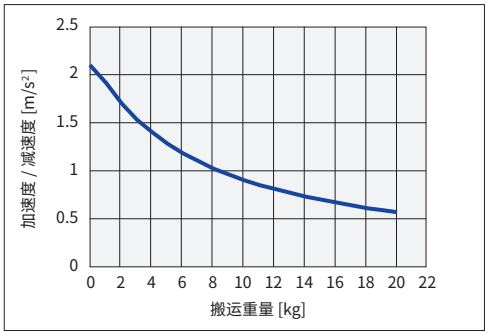
■加速度/减速度

机型	LBAS04-6/ABAS04-6		LBAS04-12/ABAS04-12	
	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直
搬运重量 [kg]	加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]	
0	2.1	2.1	4.2	3.6
1	1.91	2.1	3.84	2.4
2	1.7	1.64	2.99	1.8
3	1.53	1.34	2.45	
4	1.4	1.14	2.07	
5	1.28	0.99	1.8	
6	1.18		1.58	
7	1.1		1.42	
8	1.02		1.28	
9	0.96		1.17	
10	0.9		1.08	
11	0.85		1	
12	0.81		0.93	
13	0.77			
14	0.73			
15	0.7			
16	0.67			
17	0.64			
18	0.61			
19	0.59			
20	0.57			

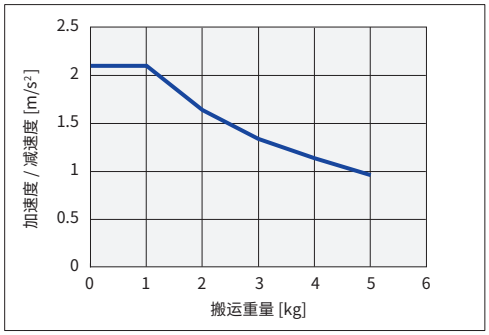
● 搬运重量－加速度/减速度图表(参考基准)

LBAS04-6 / ABAS04-6

水平 / 壁挂

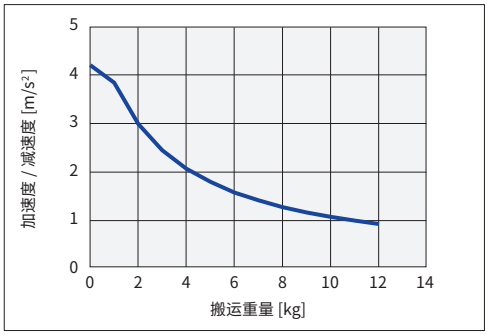


垂直

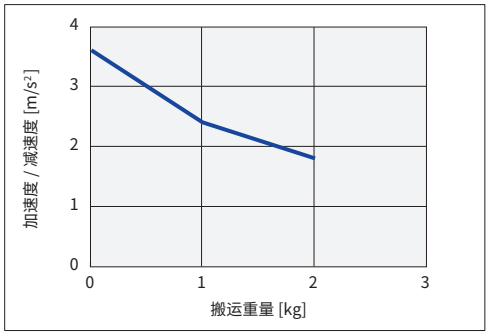


LBAS04-12 / ABAS04-12

水平 / 壁挂



垂直



LBAS05

■惯性力矩

[kg·m²×10⁻⁴]	有效行程 [mm]															
机型	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
LBAS05-5	0.085	0.093	0.101	0.109	0.117	0.125	0.133	0.141	0.149	0.157	0.165	0.173	0.181	0.189	0.197	0.205
LBAS05-10	0.097	0.105	0.113	0.121	0.129	0.137	0.145	0.153	0.161	0.169	0.177	0.185	0.193	0.201	0.209	0.217
LBAS05-20	0.145	0.153	0.161	0.169	0.177	0.185	0.193	0.201	0.209	0.217	0.224	0.232	0.240	0.248	0.256	0.264

LBAS05 ABAS05

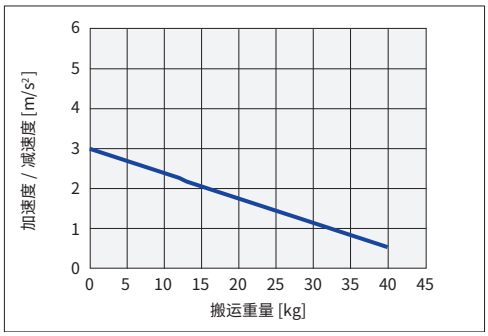
■加速度/减速度

机型	LBAS05-5/ABAS05-5		LBAS05-10/ABAS05-10		LBAS05-20/ABAS05-20	
	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直
搬运重量 [kg]	加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]	
0	3.04	3.34	4.64	4.86	7.44	7.44
1	2.97	3.18	4.44	4.56	7.44	6.99
2	2.91	3.03	4.25	4.3	7.44	5.65
3	2.85	2.88	4.07	4.06	7.44	3.42
4	2.79	2.73	3.9	3.85	7.44	
5	2.73	2.58	3.73	3.66	7.44	
6	2.67	2.43	3.57	3.49	6.64	
7	2.61	2.28	3.41		6	
8	2.55	2.13	3.27		5.47	
9	2.49	1.98	3.12		5.02	
10	2.43	1.83	2.99		4.65	
11	2.37	1.68	2.86		4.32	
12	2.31	1.53	2.74		4.04	
13	2.24		2.62			
14	2.18		2.51			
15	2.12		2.41			
16	2.06		2.31			
17	2		2.22			
18	1.94		2.14			
19	1.88		2.06			
20	1.82		1.99			
21	1.76		1.93			
22	1.7		1.87			
23	1.64		1.82			
24	1.58		1.77			
25	1.52					
26	1.45					
27	1.39					
28	1.33					
29	1.27					
30	1.21					
31	1.15					
32	1.09					
33	1.03					
34	0.97					
35	0.91					
36	0.85					
37	0.79					
38	0.72					
39	0.66					
40	0.6					

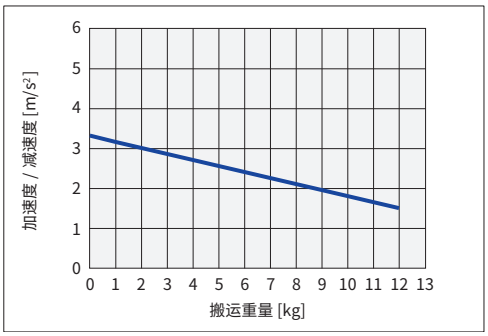
● 搬运重量－加速度/减速度图表(参考基准)

LBAS05-5 / ABAS05-5

水平 / 壁挂



垂直

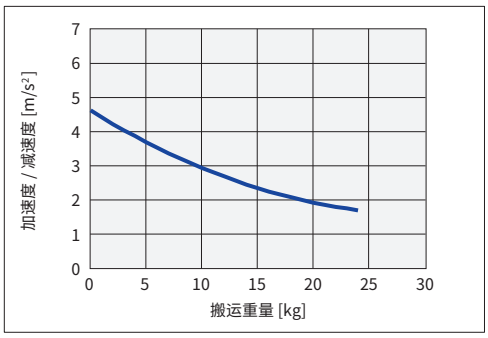


加速度/减速度、惯性力矩（Basic机型）

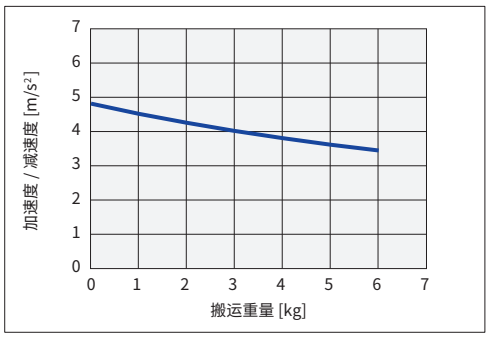
● 搬运重量－加速度/减速度图表(参考基准)

LBAS05-10 / ABAS05-10

水平 / 壁挂

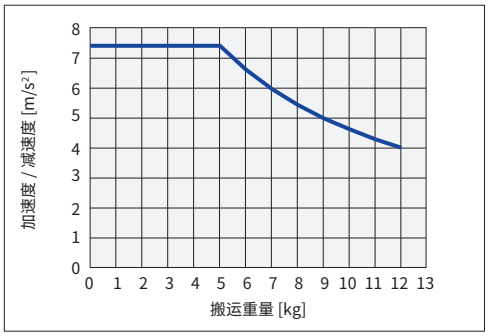


垂直

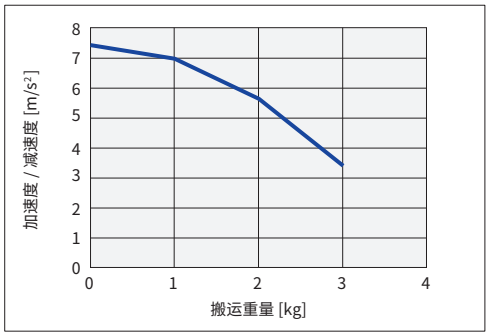


LBAS05-20 / ABAS05-20

水平 / 壁挂



垂直



LBAS08

惯性力矩

[kg·m²×10⁻⁴]	有效行程 [mm]																					
机型	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
LBAS08-5	0.160	0.168	0.176	0.184	0.192	0.200	0.208	0.216	0.224	0.232	0.240	0.248	0.256	0.263	0.271	0.279	0.287	0.295	0.303	0.311	0.319	0.327
LBAS08-10	0.190	0.198	0.206	0.214	0.222	0.230	0.238	0.246	0.254	0.261	0.269	0.277	0.285	0.293	0.301	0.309	0.317	0.325	0.333	0.341	0.349	0.357
LBAS08-20	0.309	0.317	0.325	0.333	0.341	0.349	0.357	0.365	0.373	0.381	0.389	0.397	0.405	0.413	0.421	0.429	0.437	0.445	0.453	0.461	0.469	0.477

LBAS08 ABAS08

加速度/减速度

机型	LBAS08-5/ABAS08-5		LBAS08-10/ABAS08-10		LBAS08-20/ABAS08-20	
	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直
搬运重量 [kg]	加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]	
0	1.65	1.65	6.09	4.79	8.51	8.5
1	1.63	1.62	5.97	4.54	8.2	7.39
2	1.62	1.59	5.86	4.31	7.9	6.42
3	1.6	1.57	5.74	4.09	7.61	5.59
4	1.59	1.54	5.63	3.88	7.33	4.89
5	1.58	1.51	5.52	3.68	7.05	4.33
6	1.56	1.49	5.42	3.5	6.77	3.91
7	1.55	1.46	5.31	3.32	6.51	3.62
8	1.54	1.44	5.21	3.16	6.24	3.46
9	1.52	1.41	5.1	3.01	5.99	
10	1.51	1.38	5	2.87	5.74	
11	1.5	1.36	4.9	2.74	5.5	
12	1.49	1.33	4.8	2.62	5.26	
13	1.47	1.3	4.7	2.52	5.03	
14	1.46	1.28	4.61	2.42	4.8	
15	1.45	1.25	4.51	2.34	4.58	
16	1.43	1.23	4.42	2.27	4.37	
17	1.42	1.2	4.33	2.21	4.16	
18	1.41	1.17	4.24	2.16	3.96	
19	1.4	1.15	4.15	2.13	3.76	
20	1.38	1.12	4.06	2.1	3.57	
21	1.37	1.09	3.98		3.38	
22	1.36	1.07	3.89		3.21	
23	1.35	1.04	3.81		3.03	
24	1.34	1.02	3.73		2.87	
25	1.32	0.99	3.65		2.71	
26	1.31	0.96	3.57		2.55	
27	1.3	0.94	3.49		2.4	
28	1.29	0.91	3.42		2.26	
29	1.28	0.88	3.34		2.13	
30	1.26	0.86	3.27		1.99	
31	1.25		3.2		1.87	
32	1.24		3.13		1.75	
33	1.23		3.06		1.64	
34	1.22		2.99		1.53	
35	1.21		2.93		1.43	
36	1.19		2.86		1.34	
37	1.18		2.8		1.25	
38	1.17		2.74		1.16	
39	1.16		2.68		1.09	
40	1.15		2.62		1.02	
41	1.14		2.57			
42	1.13		2.51			
43	1.12		2.46			
44	1.11		2.41			
45	1.09		2.36			
46	1.08		2.31			
47	1.07		2.26			
48	1.06		2.21			
49	1.05		2.17			
50	1.04		2.12			
51	1.03		2.08			
52	1.02		2.04			
53	1.01		2			
54	1		1.96			
55	0.99		1.93			
56	0.98		1.89			
57	0.97		1.86			
58	0.96		1.83			
59	0.95		1.8			
60	0.94		1.77			
61	0.93		1.74			
62	0.92		1.72			
63	0.91		1.69			
64	0.9		1.67			
65	0.89		1.65			
66	0.88		1.63			
67	0.87		1.61			
68	0.86		1.59			
69	0.85		1.57			
70	0.84		1.56			
71	0.84		1.55			
72	0.83		1.54			
73	0.82		1.53			
74	0.81		1.52			
75	0.8		1.51			
76	0.79		1.51			
77	0.78		1.5			

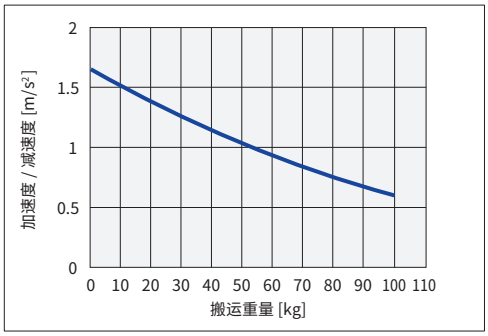
机型	LBAS08-5/ABAS08-5		LBAS08-10/ABAS08-10		LBAS08-20/ABAS08-20	
	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直
搬运重量 [kg]	加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]	
78	0.77		1.5			
79	0.76		1.5			
80	0.76		1.5			
81	0.75					
82	0.74					
83	0.73					
84	0.72					
85	0.71					
86	0.71					
87	0.7					
88	0.69					
89	0.68					
90	0.67					
91	0.67					
92	0.66					
93	0.65					
94	0.64					
95	0.63					
96	0.63					
97	0.62					
98	0.61					
99	0.6					
100	0.6					

加速度/减速度、惯性力矩（Basic机型）

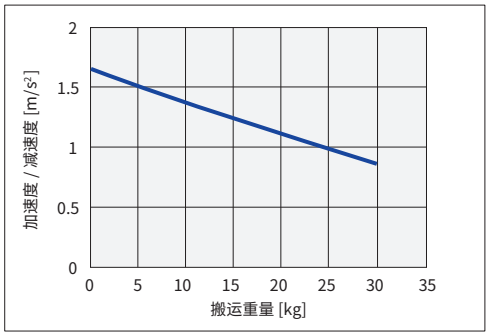
● 搬运重量－加速度/减速度图表(参考基准)

LBAS08-5 / ABAS08-5

水平 / 壁挂

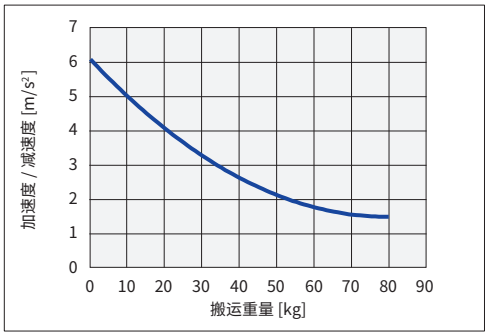


垂直

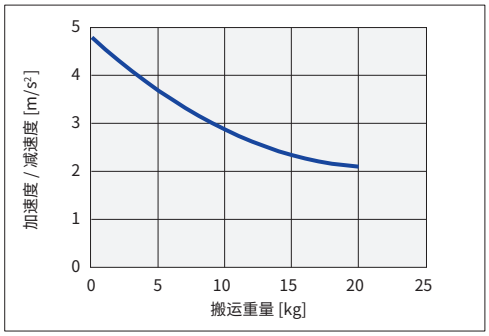


LBAS08-10 / ABAS08-10

水平 / 壁挂

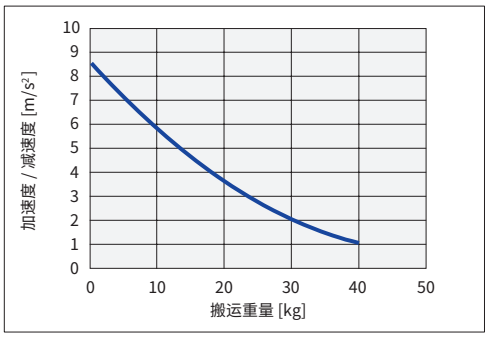


垂直

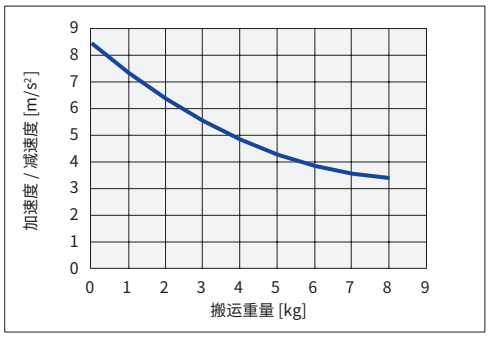


LBAS08-20 / ABAS08-20

水平 / 壁挂



垂直



LBAS12

惯性力矩

[kg·m²×10⁻⁴]	有效行程 [mm]																									
机型	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
LBAS12-5	0.396	0.422	0.447	0.472	0.497	0.523	0.548	0.573	0.598	0.624	0.649	0.674	0.699	0.725	0.750	0.775	0.800	0.826	0.851	0.876	0.901	0.927	0.952	0.977	1.002
LBAS12-10	0.426	0.451	0.477	0.502	0.527	0.552	0.578	0.603	0.628	0.653	0.679	0.704	0.729	0.754	0.780	0.805	0.830	0.855	0.881	0.906	0.931	0.956	0.982	1.007	1.032
LBAS12-20	0.548	0.573	0.598	0.623	0.649	0.674	0.699	0.724	0.750	0.775	0.800	0.826	0.851	0.876	0.901	0.927	0.952	0.977	1.002	1.028	1.053	1.078	1.103	1.129	1.154
LBAS12-32	0.799	0.824	0.849	0.875	0.900	0.925	0.951	0.976	1.001	1.026	1.052	1.077	1.102	1.127	1.153	1.178	1.203	1.228	1.254	1.279	1.304	1.329	1.355	1.380	1.405

LBAS12 (200W) ABAS12

加速度/减速度

机型	LBAS12-5/ ABAS12-5		LBAS12-10/ ABAS12-10		LBAS12-20/ ABAS12-20		LBAS12-32/ ABAS12-32	
	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直
搬运重量 [kg]	加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]	
0	2.27	1.9	6.89	3.29	6.59	8.11	9.75	9.75
1	2.24	1.87	6.78	3.26	6.53	7.85	9.75	9.75
2	2.22	1.84	6.67	3.24	6.48	7.6	9.75	9.75
3	2.2	1.82	6.56	3.22	6.43	7.34	9.75	9.75
4	2.18	1.79	6.45	3.19	6.38	7.09	9.75	
5	2.16	1.77	6.35	3.17	6.33	6.84	9.75	
6	2.14	1.74	6.24	3.15	6.28	6.58	9.75	
7	2.12	1.72	6.14	3.12	6.23	6.33	9.75	
8	2.1	1.69	6.03	3.1	6.18	6.07	9.75	
9	2.08	1.67	5.93	3.07	6.13		9.01	
10	2.06	1.64	5.83	3.05	6.08		8.37	
11	2.04	1.62	5.73	3.02	6.03		7.82	
12	2.02	1.59	5.63	3	5.98		7.34	
13	2	1.57	5.53	2.97	5.93		6.91	
14	1.98	1.54	5.44	2.94	5.88		6.53	
15	1.96	1.52	5.34	2.92	5.82		6.19	
16	1.95	1.49	5.24	2.89	5.77		5.88	
17	1.93	1.47	5.15	2.86	5.72		5.6	
18	1.91	1.44	5.06	2.83	5.67		5.35	
19	1.89	1.41	4.96	2.81	5.62		5.12	
20	1.87	1.39	4.87	2.78	5.57		4.91	
21	1.85	1.36	4.78		5.52			
22	1.84	1.34	4.69		5.47			
23	1.82	1.31	4.6		5.42			
24	1.8	1.29	4.52		5.37			
25	1.78	1.26	4.43		5.32			
26	1.76	1.24	4.34		5.27			
27	1.75	1.21	4.26		5.22			
28	1.73	1.19	4.18		5.17			
29	1.71	1.16	4.09		5.12			
30	1.7	1.14	4.01		5.06			
31	1.68		3.93		5.01			
32	1.66		3.85		4.96			
33	1.65		3.77		4.91			
34	1.63		3.69		4.86			
35	1.61		3.62		4.81			
36	1.6		3.54		4.76			
37	1.58		3.47		4.71			
38	1.57		3.39		4.66			
39	1.55		3.32		4.61			
40	1.53		3.25		4.56			
41	1.52		3.18					
42	1.5		3.11					
43	1.49		3.04					
44	1.47		2.97					
45	1.46		2.9					
46	1.44		2.83					
47	1.43		2.77					
48	1.42		2.7					
49	1.4		2.64					
50	1.39		2.58					
51	1.37		2.52					
52	1.36		2.46					
53	1.35		2.4					
54	1.33		2.34					
55	1.32		2.28					
56	1.3		2.22					
57	1.29		2.17					
58	1.28		2.11					
59	1.27		2.06					
60	1.25		2.01					
61	1.24		1.95					
62	1.23		1.9					
63	1.22		1.85					
64	1.2		1.81					
65	1.19		1.76					
66	1.18		1.71					
67	1.17		1.66					
68	1.16		1.62					
69	1.14		1.57					
70	1.13		1.53					
71	1.12		1.49					
72	1.11		1.45					
73	1.1		1.41					

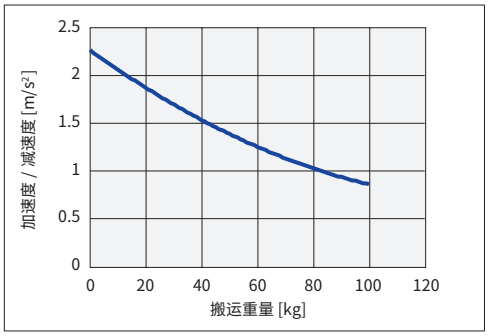
机型	LBAS12-5/ ABAS12-5		LBAS12-10/ ABAS12-10		LBAS12-20/ ABAS12-20		LBAS12-32/ ABAS12-32	
	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直
搬运重量 [kg]	加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]	
74	1.09		1.37					
75	1.08		1.33					
76	1.07		1.29					
77	1.06		1.26					
78	1.05		1.22					
79	1.04		1.19					
80	1.03		1.15					
81	1.02							
82	1.01							
83	1							
84	0.99							
85	0.98							
86	0.97							
87	0.96							
88	0.95							
89	0.94							
90	0.94							
91	0.93							
92	0.92							
93	0.91							
94	0.9							
95	0.9							
96	0.89							
97	0.88							
98	0.87							
99	0.87							
100	0.86							

加速度/减速度、惯性力矩 (Basic机型)

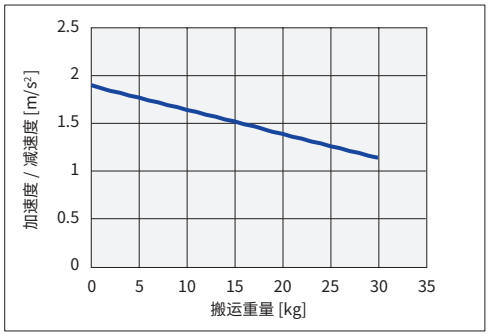
● 搬运重量－加速度/减速度图表(参考基准)

LBAS12-5 (200W) / ABAS12-5

水平 / 壁挂

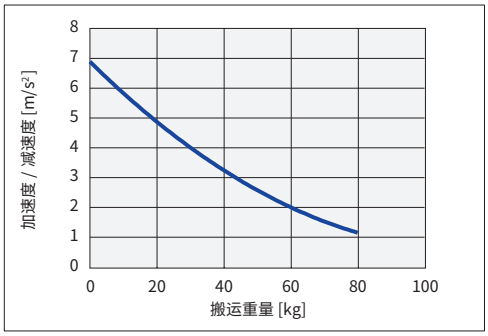


垂直

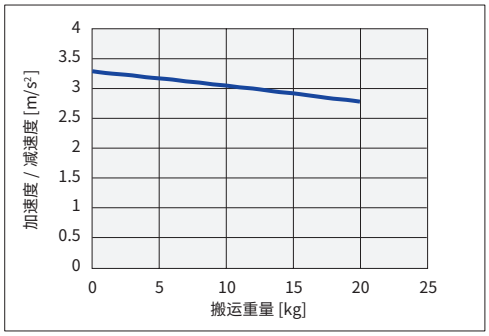


LBAS12-10 (200W) / ABAS12-10

水平 / 壁挂

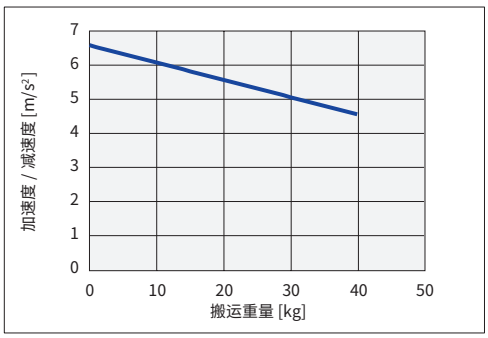


垂直

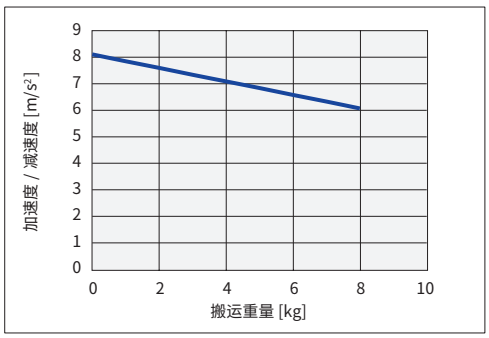


LBAS12-20 (200W) / ABAS12-20

水平 / 壁挂

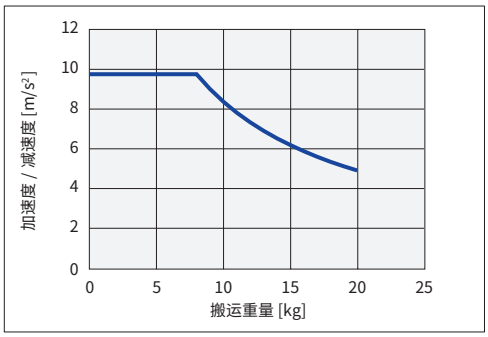


垂直

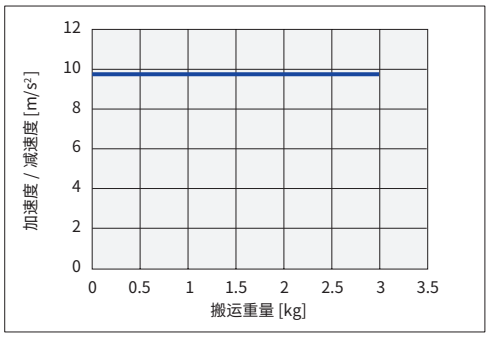


LBAS12-32 (200W) / ABAS12-32

水平 / 壁挂



垂直



LBAS12 (400W) ABAS12H

加速度/减速度

机型	LBAS12-5/ ABAS12H-5		LBAS12-10/ ABAS12H-10		LBAS12-20/ ABAS12H-20		LBAS12-32/ ABAS12H-32	
	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直
搬运重量 [kg]	加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]	
0	2.27	1.9	8.61	3.29	9.73	8.11	9.75	9.75
1	2.24	1.87	8.47	3.26	9.53	7.85	9.75	9.75
2	2.22	1.84	8.33	3.24	9.35	7.6	9.75	9.75
3	2.2	1.82	8.2	3.22	9.16	7.34	9.75	9.75
4	2.18	1.79	8.06	3.19	8.98	7.09	9.75	9.75
5	2.16	1.77	7.93	3.17	8.8	6.84	9.75	9.75
6	2.14	1.74	7.8	3.15	8.62	6.58	9.75	9.75
7	2.12	1.72	7.67	3.12	8.45	6.33	9.75	9.75
8	2.1	1.69	7.54	3.1	8.28	6.07	9.75	9.75
9	2.08	1.67	7.41	3.07	8.11	5.82	9.01	
10	2.06	1.64	7.29	3.05	7.95	5.57	8.37	
11	2.04	1.62	7.16	3.02	7.79	5.31	7.82	
12	2.02	1.59	7.04	3	7.63	5.06	7.34	
13	2	1.57	6.92	2.97	7.48	4.81	6.91	
14	1.98	1.54	6.79	2.94	7.33	4.55	6.53	
15	1.96	1.52	6.67	2.92	7.18	4.3	6.19	
16	1.95	1.49	6.56	2.89	7.03		5.88	
17	1.93	1.47	6.44	2.86	6.89		5.6	
18	1.91	1.44	6.32	2.83	6.75		5.35	
19	1.89	1.41	6.21	2.81	6.61		5.12	
20	1.87	1.39	6.09	2.78	6.48		4.91	
21	1.85	1.36	5.98	2.75	6.35		4.71	
22	1.84	1.34	5.87	2.72	6.22		4.53	
23	1.82	1.31	5.76	2.69	6.1		4.37	
24	1.8	1.29	5.65	2.66	5.98		4.21	
25	1.78	1.26	5.54	2.63	5.86		4.07	
26	1.76	1.24	5.43		5.74		3.93	
27	1.75	1.21	5.32		5.63		3.81	
28	1.73	1.19	5.22		5.52		3.69	
29	1.71	1.16	5.12		5.41		3.58	
30	1.7	1.14	5.01		5.31		3.47	
31	1.68	1.11	4.91		5.21		3.37	
32	1.66	1.09	4.81		5.11		3.28	
33	1.65	1.06	4.72		5.02		3.19	
34	1.63	1.04	4.62		4.93		3.11	
35	1.61	1.01	4.52		4.84		3.03	
36	1.6	0.99	4.43		4.76			
37	1.58	0.96	4.33		4.67			
38	1.57	0.93	4.24		4.6			
39	1.55	0.91	4.15		4.52			
40	1.53	0.88	4.06		4.45			
41	1.52		3.97		4.38			
42	1.5		3.88		4.31			
43	1.49		3.8		4.25			
44	1.47		3.71		4.19			
45	1.46		3.63		4.13			
46	1.44		3.54		4.07			
47	1.43		3.46		4.02			
48	1.42		3.38		3.97			
49	1.4		3.3		3.93			
50	1.39		3.22		3.89			
51	1.37		3.15					
52	1.36		3.07					
53	1.35		3					
54	1.33		2.92					
55	1.32		2.85					
56	1.3		2.78					
57	1.29		2.71					
58	1.28		2.64					
59	1.27		2.58					
60	1.25		2.51					
61	1.24		2.44					
62	1.23		2.38					
63	1.22		2.32					
64	1.2		2.26					
65	1.19		2.2					
66	1.18		2.14					
67	1.17		2.08					
68	1.16		2.02					
69	1.14		1.97					
70	1.13		1.92					
71	1.12		1.86					
72	1.11		1.81					
73	1.1		1.76					
74	1.09		1.71					
75	1.08		1.66					
76	1.07		1.62					
77	1.06		1.57					
78	1.05		1.53					
79	1.04		1.48					
80	1.03		1.44					
81	1.02		1.4					
82	1.01		1.36					
83	1		1.32					
84	0.99		1.29					
85	0.98		1.25					
86	0.97		1.22					
87	0.96		1.18					
88	0.95		1.15					
89	0.94		1.12					

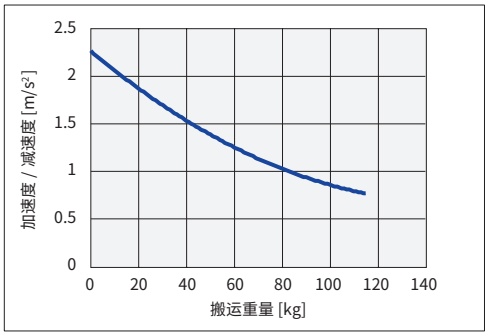
机型	LBAS12-5/ ABAS12H-5		LBAS12-10/ ABAS12H-10		LBAS12-20/ ABAS12H-20		LBAS12-32/ ABAS12H-32	
	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直
搬运重量 [kg]	加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]	
90	0.94		1.09					
91	0.93		1.06					
92	0.92		1.03					
93	0.91		1.01					
94	0.9		0.98					
95	0.9		0.96					
96	0.89							
97	0.88							
98	0.87							
99	0.87							
100	0.86							
101	0.85							
102	0.84							
103	0.84							
104	0.83							
105	0.82							
106	0.82							
107	0.81							
108	0.81							
109	0.8							
110	0.79							
111	0.79							
112	0.78							
113	0.78							
114	0.77							
115	0.77							

加速度/减速度、惯性力矩 (Basic机型)

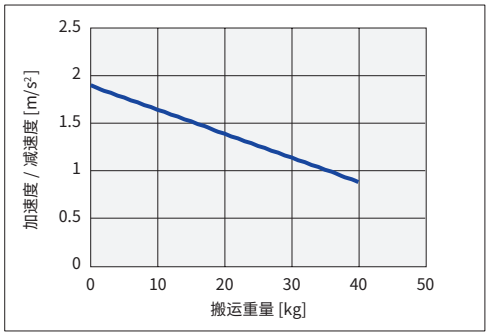
● 搬运重量－加速度/减速度图表(参考基准)

LBAS12-5 (400W) / ABAS12H-5

水平 / 壁挂

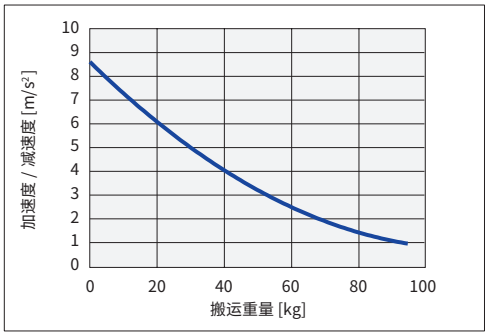


垂直

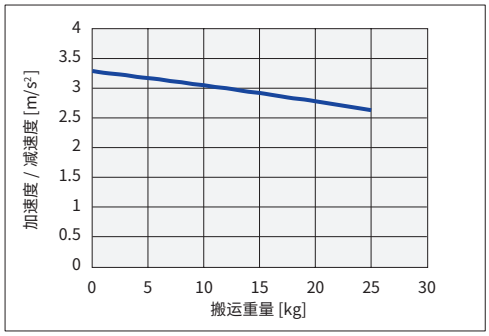


LBAS12-10 (400W) / ABAS12H-10

水平 / 壁挂

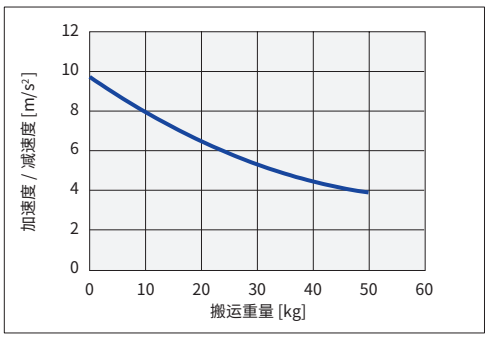


垂直

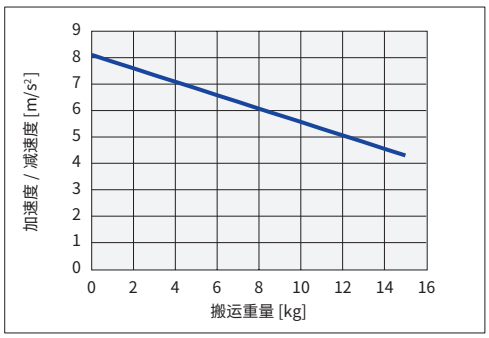


LBAS12-20 (400W) / ABAS12H-20

水平 / 壁挂

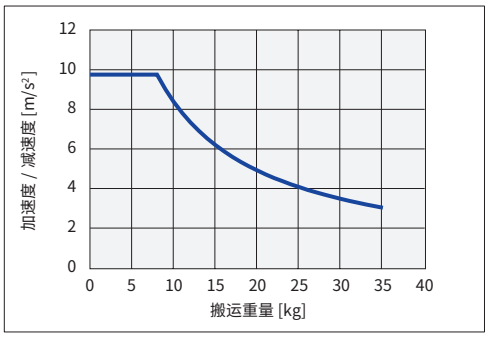


垂直

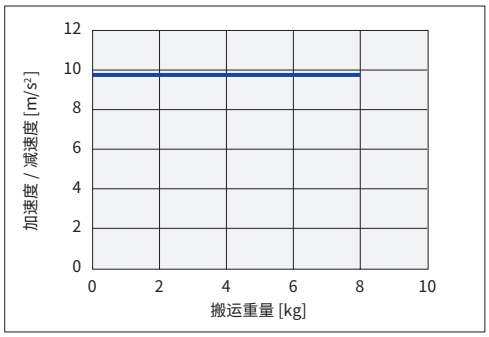


LBAS12-32 (400W) / ABAS12H-32

水平 / 壁挂



垂直



LGXS05

惯性力矩

[kg·m²×10⁻⁴]	有效行程 [mm]															
机型	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
LGXS05-5	0.139	0.147	0.155	0.163	0.171	0.179	0.187	0.195	0.203	0.211	0.219	0.227	0.235	0.243	0.251	0.259
LGXS05-10	0.146	0.154	0.162	0.170	0.178	0.186	0.194	0.202	0.210	0.218	0.226	0.234	0.242	0.250	0.258	0.266
LGXS05-20	0.177	0.185	0.193	0.201	0.209	0.217	0.225	0.233	0.241	0.249	0.257	0.265	0.273	0.281	0.289	0.297

LGXS05 AGXS05

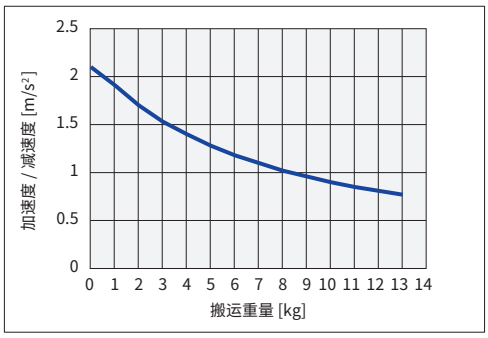
加速度/减速度

机型	LGXS05-5/AGXS05-5		LGXS05-10/AGXS05-10		LGXS05-20/AGXS05-20	
	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直
搬运重量 [kg]	加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]	
0	2.1	2.1	4.2	3.6	5.3	5.3
1	1.91	2.1	3.84	2.4	5.3	5.3
2	1.7	1.64	2.99	1.8	3.98	3.98
3	1.53	1.34	2.45	1.44	3.19	
4	1.4	1.14	2.07	1.2	2.66	
5	1.28	0.99	1.8		2.28	
6	1.18	0.87	1.58			
7	1.1	0.78	1.42			
8	1.02	0.7	1.28			
9	0.96					
10	0.9					
11	0.85					
12	0.81					
13	0.77					

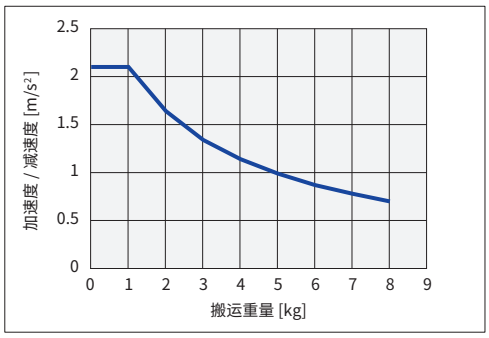
● 搬运重量－加速度/减速度图表(参考基准)

LGXS05-5 / AGXS05-5

水平 / 壁挂

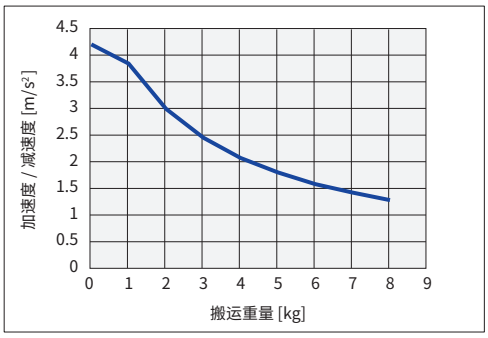


垂直

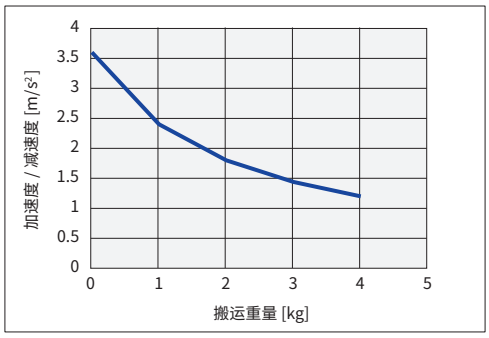


LGXS05-10 / AGXS05-10

水平 / 壁挂

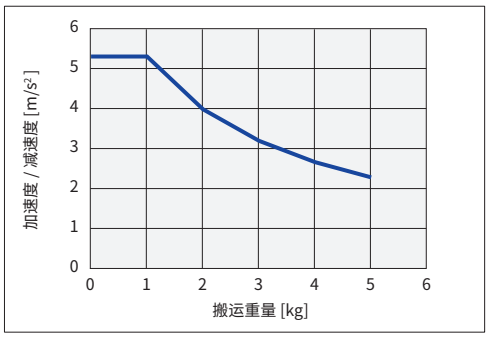


垂直

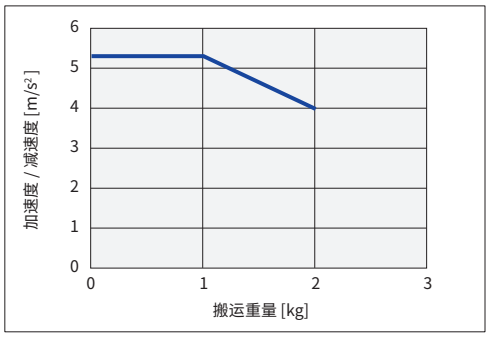


LGXS05-20 / AGXS05-20

水平 / 壁挂



垂直



加速度/减速度、惯性力矩（Advanced机型）

LGXS05 **AGXS05-H** **高加减速规格**

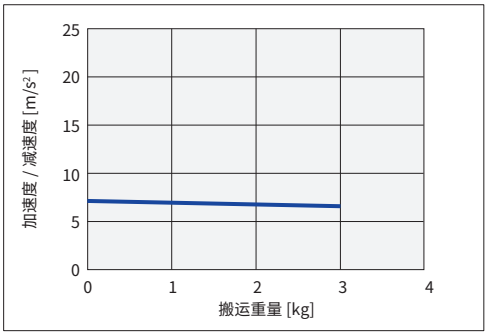
■ 加速度/减速度

机型	LGXS05-5/ AGXS05-H5	LGXS05-10/ AGXS05-H10		LGXS05-20/ AGXS05-H20	
	（垂直）	（水平/壁挂）	（垂直）	（水平/壁挂）	（垂直）
搬运重量 [kg]	加速度/减速度 [m/s²]	加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]	
0	7.17	11.77	11.77	11.77	11.77
1	6.99	11.77	11.77	11.77	11.77
2	6.82	11.77	11.58	11.77	
3	6.66	10.91			

● 搬运重量－加速度/减速度图表(参考基准)

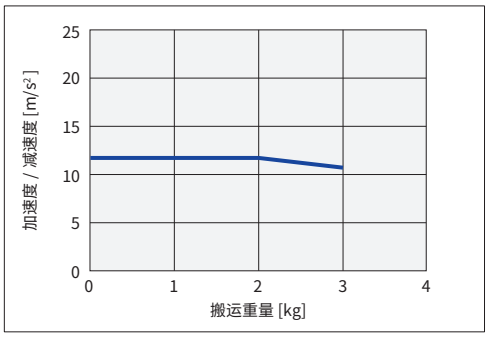
LGXS05-5 / AGXS05-H5

垂直

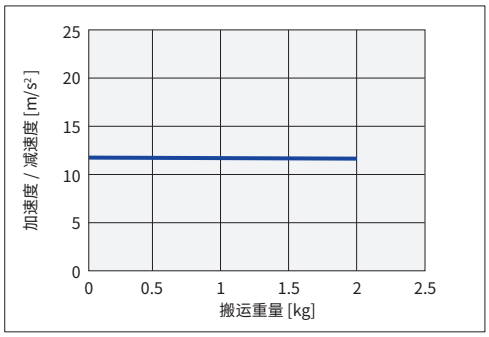


LGXS05-10 / AGXS05-H10

水平 / 壁挂

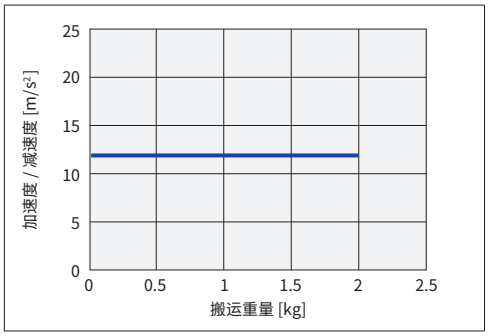


垂直

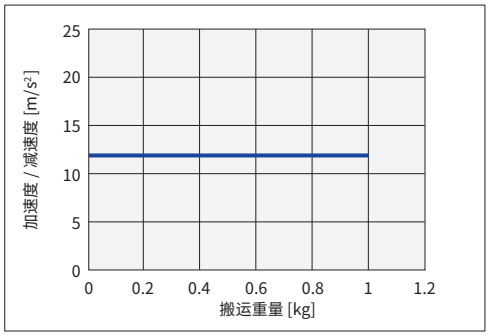


LGXS05-20 / AGXS05-H20

水平 / 壁挂



垂直



LGXS05L

惯性力矩

[kg·m²×10⁻⁴]	有效行程 [mm]															
机型	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
LGXS05L-5	0.144	0.152	0.160	0.168	0.176	0.184	0.192	0.200	0.208	0.216	0.224	0.232	0.240	0.248	0.256	0.264
LGXS05L-10	0.153	0.161	0.169	0.177	0.185	0.193	0.201	0.209	0.217	0.225	0.233	0.241	0.249	0.257	0.265	0.273
LGXS05L-20	0.192	0.200	0.208	0.216	0.224	0.232	0.240	0.248	0.256	0.264	0.271	0.279	0.287	0.295	0.303	0.311

LGXS05L AGXS05L

加速度/减速度

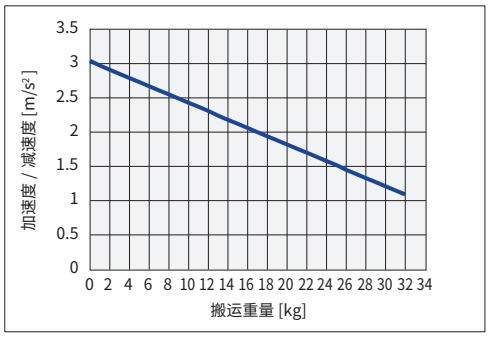
机型	LGXS05L-5/AGXS05L-5		LGXS05L-10/AGXS05L-10		LGXS05L-20/AGXS05L-20	
	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直
搬运重量 [kg]	加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]	
0	3.04	3.34	4.26	4.86	5.07	5.07
1	2.97	3.18	4.08	4.56	4.86	4.86
2	2.91	3.03	3.9	4.3	4.66	4.66
3	2.85	2.88	3.74	4.06	4.46	4.46
4	2.79	2.73	3.58	3.85	4.25	
5	2.73	2.58	3.42	3.66	4.05	
6	2.67	2.43	3.28	3.49	3.85	
7	2.61	2.28	3.13		3.65	
8	2.55	2.13	3		3.44	
9	2.49	1.98	2.87		3.24	
10	2.43	1.83	2.74		3.04	
11	2.37	1.68	2.62		2.83	
12	2.31	1.53	2.51		2.63	
13	2.24		2.41			
14	2.18		2.3			
15	2.12		2.21			
16	2.06		2.12			
17	2		2.04			

机型	LGXS05L-5/AGXS05L-5		LGXS05L-10/AGXS05L-10		LGXS05L-20/AGXS05L-20	
	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直
搬运重量 [kg]	加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]	
18	1.94		1.96			
19	1.88		1.89			
20	1.82		1.83			
21	1.76		1.77			
22	1.7		1.72			
23	1.64		1.67			
24	1.58		1.63			
25	1.52					
26	1.45					
27	1.39					
28	1.33					
29	1.27					
30	1.21					
31	1.15					
32	1.09					

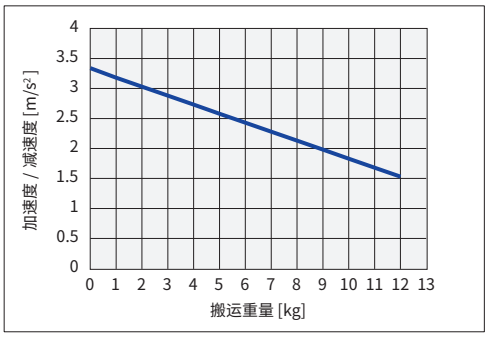
● 搬运重量－加速度/减速度图表(参考基准)

LGXS05L-5 / AGXS05L-5

水平 / 壁挂

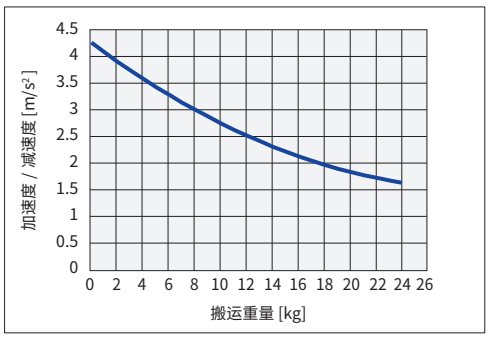


垂直

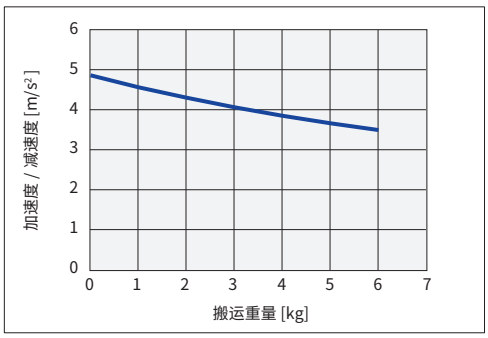


LGXS05L-10 / AGXS05L-10

水平 / 壁挂

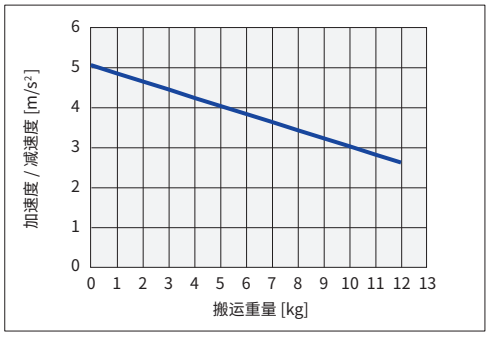


垂直

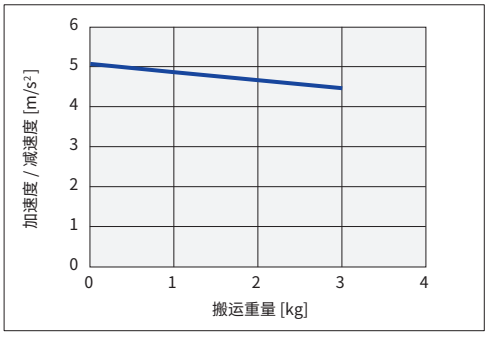


LGXS05L-20 / AGXS05L-20

水平 / 壁挂



垂直



加速度/减速度、惯性力矩（Advanced机型）

LGXS05L **AGXS05L-H** **高加减速规格**

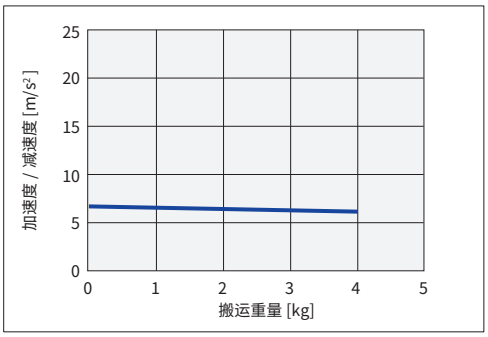
加速度/减速度

机型	LGXS05L-5/ AGXS05L-H5	LGXS05L-10/ AGXS05L-H10		LGXS05L-20/ AGXS05L-H20	
	（垂直）	（水平/壁挂）	（垂直）	（水平/壁挂）	（垂直）
搬运重量 [kg]	加速度/减速度 [m/s²]	加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]	
0	6.65	14.72	12.68	14.72	14.72
1	6.50	13.50	11.65	14.72	14.72
2	6.35	12.46	10.78	14.72	
3	6.22	11.58		12.93	
4	6.08	10.81		11.16	
5		10.13		9.81	
6		9.54			
7		9.01			
8		8.54			
9		8.11			
10		7.73			

● 搬运重量一加速度/减速度图表(参考基准)

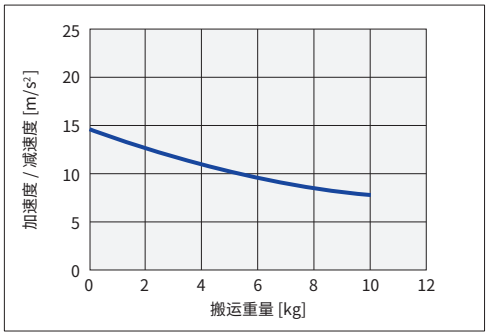
LGXS05L-5 / AGXS05L-H5

垂直

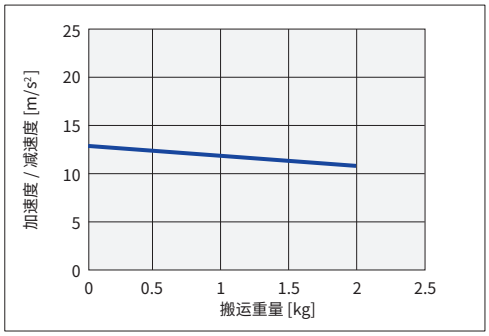


LGXS05L-10 / AGXS05L-H10

水平 / 壁挂

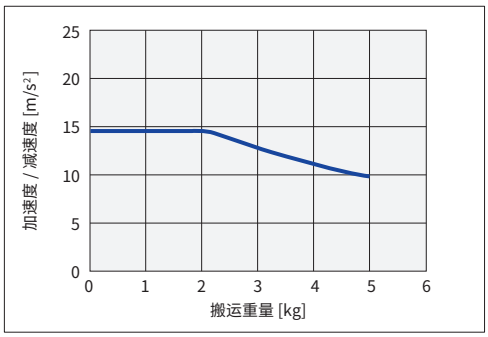


垂直

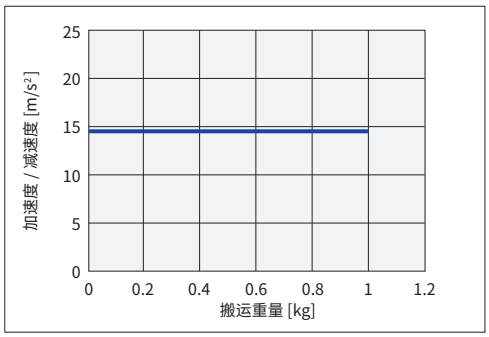


LGXS05L-20 / AGXS05L-H20

水平 / 壁挂



垂直



LGXS07

惯性力矩

[kg·m²×10⁻⁴]	有效行程 [mm]																					
机型	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
LGXS07-5	0.623	0.643	0.662	0.682	0.701	0.721	0.740	0.760	0.779	0.799	0.818	0.838	0.857	0.877	0.896	0.916	0.935	0.955	0.974	0.994	1.013	1.033
LGXS07-10	0.644	0.663	0.683	0.702	0.722	0.741	0.761	0.780	0.800	0.819	0.839	0.858	0.878	0.897	0.917	0.936	0.956	0.975	0.995	1.014	1.034	1.053
LGXS07-20	0.728	0.747	0.767	0.787	0.806	0.826	0.845	0.865	0.884	0.904	0.923	0.943	0.962	0.982	1.001	1.021	1.040	1.060	1.079	1.099	1.118	1.138
LGXS07-30	0.885	0.905	0.924	0.944	0.963	0.983	1.002	1.022	1.041	1.061	1.080	1.100	1.119	1.139	1.158	1.178	1.197	1.217	1.236	1.256	1.275	1.295

LGXS07 AGXS07

加速度/减速度

机型	LGXS07-5/AGXS07-5		LGXS07-10/AGXS07-10		LGXS07-20/AGXS07-20		LGXS07-30/AGXS07-30	
	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直
搬运重量 [kg]	加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]	
0	3.04	2.53	6.08	5.57	7.09	6.08	6.99	6.99
1	3.04	2.47	5.68	5.29	6.74	5.57	6.64	6.64
2	3.04	2.42	5.33	5.02	6.4	5.15	6.31	6.31
3	3.04	2.37	5.02	4.75	6.07	4.78	5.98	
4	3.04	2.32	4.75	4.5	5.75	4.47	5.67	
5	3.04	2.27	4.5	4.24	5.44		5.36	
6	3.04	2.22	4.28	3.99	5.14		5.06	
7	3.04	2.17	4.08	3.75	4.85		4.78	
8	3.04	2.12	3.89	3.52	4.57		4.5	
9	3.04	2.07	3.73		4.3		4.24	
10	3.04	2.02	3.57		4.04		3.98	
11	3.04	1.97	3.43		3.79			
12	3.04	1.92	3.3		3.55			
13	3.04	1.87	3.18		3.32			
14	3.04	1.82	3.07		3.09			
15	3.04	1.77	2.96		2.88			
16	3.04	1.72	2.86		2.68			
17	3.04		2.77		2.49			
18	3.04		2.69		2.31			
19	3.04		2.6		2.14			
20	3.04		2.53		1.98			
21	2.82		2.46		1.83			
22	2.64		2.39		1.69			
23	2.48		2.32		1.56			
24	2.33		2.26		1.44			
25	2.21		2.21		1.32			
26	2.09		2.15					
27	1.99		2.1					
28	1.9		2.05					
29	1.81		2					
30	1.73		1.96					
31	1.66		1.91					
32	1.6		1.87					
33	1.53		1.83					
34	1.48		1.79					
35	1.43		1.76					
36	1.38		1.72					
37	1.33		1.69					
38	1.29		1.66					
39	1.25		1.63					
40	1.21		1.6					
41	1.18		1.57					
42	1.14		1.54					
43	1.11		1.51					
44	1.08		1.49					
45	1.05		1.46					
46	1.03							
47	1							
48	0.98							
49	0.95							
50	0.93							
51	0.91							
52	0.89							
53	0.87							
54	0.85							
55	0.83							
56	0.82							
57	0.8							
58	0.78							
59	0.77							
60	0.76							
61	0.74							
62	0.73							
63	0.71							
64	0.7							
65	0.69							
66	0.68							
67	0.67							
68	0.66							
69	0.65							
70	0.64							
71	0.63							
72	0.62							
73	0.61							
74	0.6							
75	0.59							

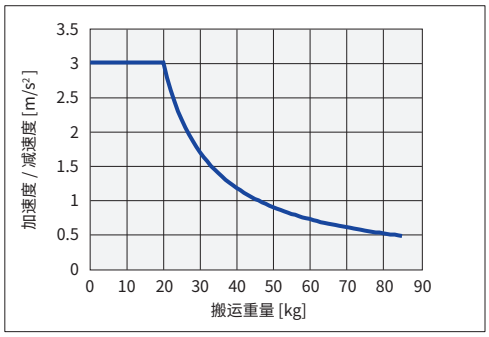
机型	LGXS07-5/AGXS07-5		LGXS07-10/AGXS07-10		LGXS07-20/AGXS07-20		LGXS07-30/AGXS07-30	
	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直
搬运重量 [kg]	加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]	
76	0.58							
77	0.57							
78	0.56							
79	0.56							
80	0.55							
81	0.54							
82	0.53							
83	0.53							
84	0.52							
85	0.51							

加速度/减速度、惯性力矩（Advanced机型）

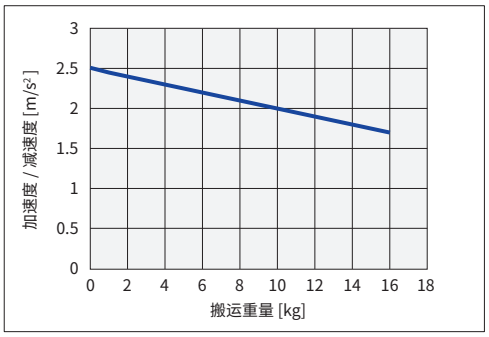
● 搬运重量－加速度/减速度图表(参考基准)

LGXS07-5 / AGXS07-5

水平 / 壁挂

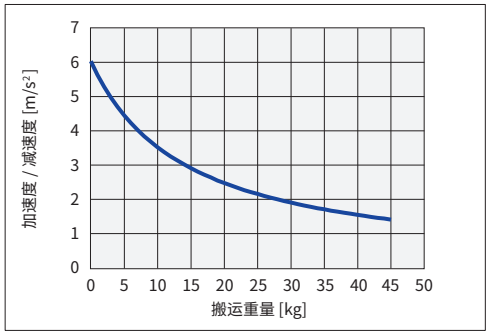


垂直

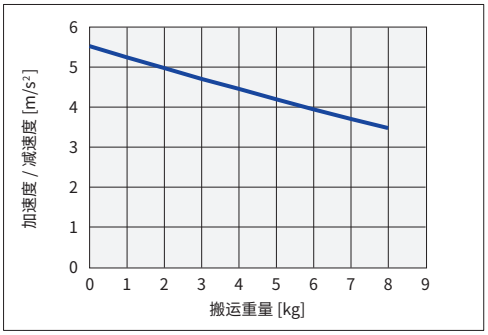


LGXS07-10 / AGXS07-10

水平 / 壁挂

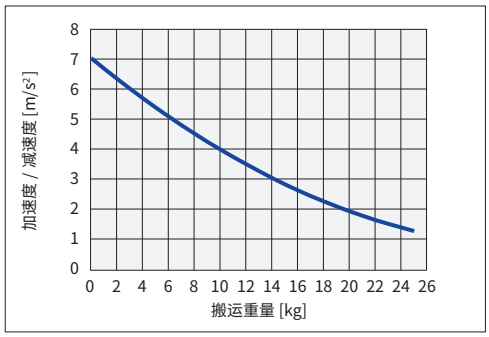


垂直

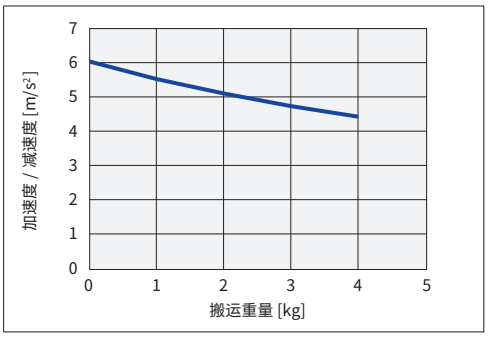


LGXS07-20 / AGXS07-20

水平 / 壁挂

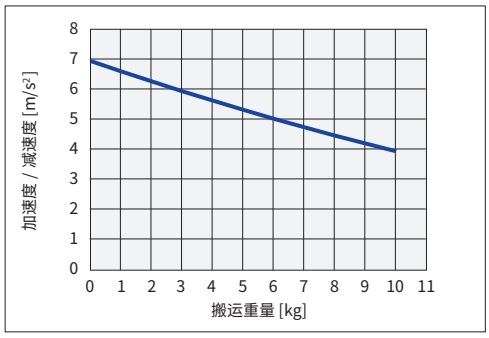


垂直

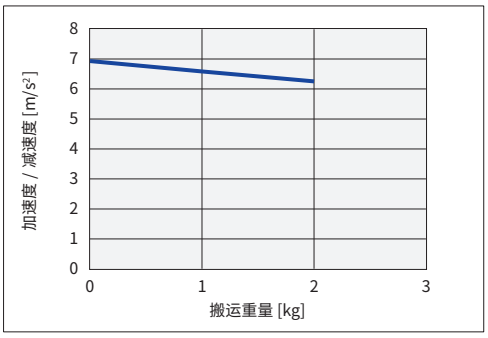


LGXS07-30 / AGXS07-30

水平 / 壁挂



垂直



LGXS07 **AGXS07-H** **高加减速规格**

■加速度/减速度

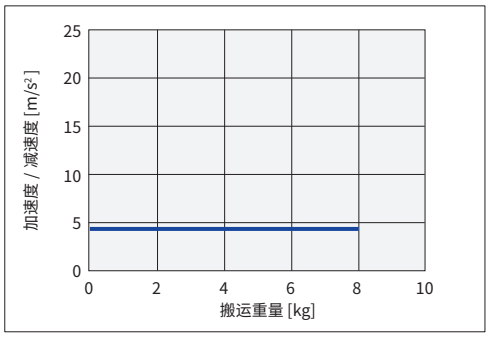
机型	LGXS07-5/ AGXS07-H5	LGXS07-10/ AGXS07-H10		LGXS07-20/ AGXS07-H20		LGXS07-30/ AGXS07-H30	
	（垂直）	（水平/壁挂）	（垂直）	（水平/壁挂）	（垂直）	（水平/壁挂）	（垂直）
搬运重量 [kg]	加速度/减速度 [m/s²]	加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]	
0	4.32	9.64	8.44	14.72	14.72	14.72	14.72
1	4.29	9.36	8.20	14.72	13.96	14.72	14.72
2	4.26	9.10	7.97	14.47	12.71	14.72	
3	4.23	8.85	7.75	13.26		14.03	
4	4.20	8.61	7.54	12.23		12.39	
5	4.17	8.39		11.36		11.09	
6	4.14	8.17		10.59			
7	4.11	7.97		9.93			
8	4.08	7.78		9.34			
9		7.59		8.82			
10		7.42		8.36			

机型	LGXS07-5/ AGXS07-H5	LGXS07-10/ AGXS07-H10		LGXS07-20/ AGXS07-H20		LGXS07-30/ AGXS07-H30	
	（垂直）	（水平/壁挂）	（垂直）	（水平/壁挂）	（垂直）	（水平/壁挂）	（垂直）
搬运重量 [kg]	加速度/减速度 [m/s²]	加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]	
11		7.25					
12		7.09					
13		6.94					
14		6.79					
15		6.65					
16		6.52					
17		6.39					
18		6.26					
19		6.14					
20		6.03					

● 搬运重量－加速度/减速度图表(参考基准)

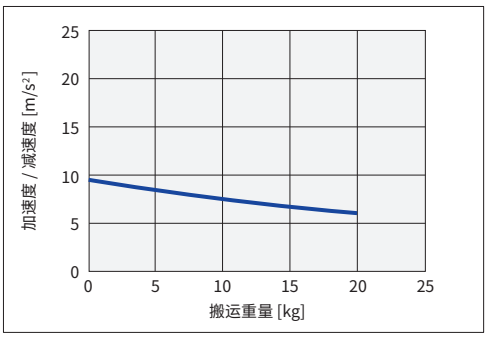
LGXS07-5 / AGXS07-H5

垂直

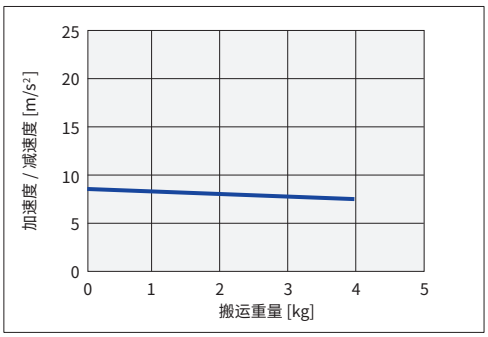


LGXS07-10 / AGXS07-H10

水平 / 壁挂

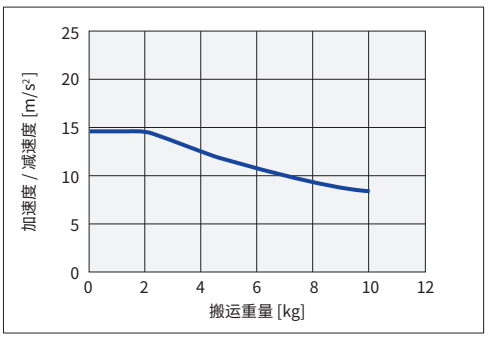


垂直

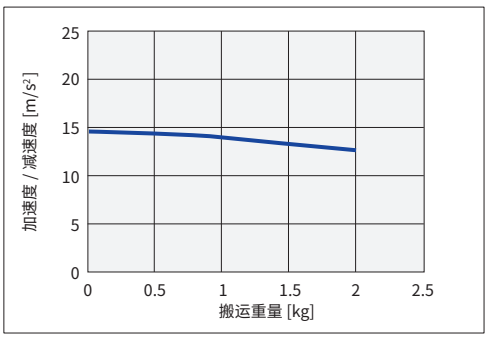


LGXS07-20 / AGXS07-H20

水平 / 壁挂

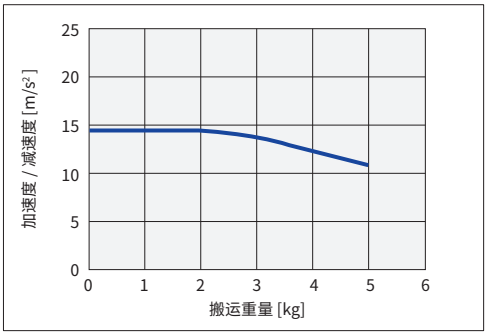


垂直

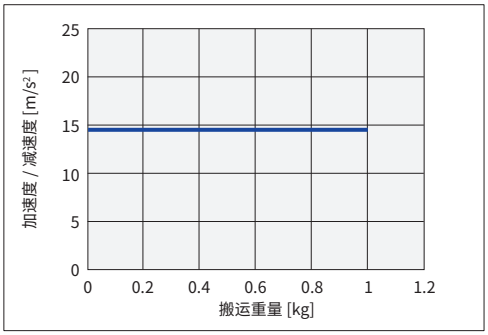


LGXS07-30 / AGXS07-H30

水平 / 壁挂



垂直



加速度/减速度、惯性力矩（Advanced机型）

LGXS10

惯性力矩

[kg·m²×10⁻⁴]	有效行程 [mm]																								
机型	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
LGXS10-5	-	0.686	0.706	0.726	0.745	0.765	0.784	0.804	0.823	0.843	0.862	0.882	0.901	0.921	0.940	0.960	0.979	0.999	1.018	1.038	1.057	1.077	1.096	1.116	1.135
LGXS10-10	-	0.707	0.726	0.746	0.765	0.785	0.804	0.824	0.843	0.863	0.882	0.902	0.921	0.941	0.960	0.980	0.999	1.019	1.038	1.058	1.077	1.097	1.116	1.136	1.155
LGXS10-20	-	0.789	0.809	0.828	0.848	0.867	0.887	0.906	0.926	0.945	0.965	0.984	1.004	1.023	1.043	1.062	1.082	1.101	1.121	1.140	1.160	1.179	1.199	1.218	1.238
LGXS10-30	-	0.944	0.963	0.983	1.002	1.022	1.041	1.061	1.080	1.100	1.119	1.139	1.158	1.178	1.197	1.217	1.236	1.256	1.275	1.295	1.314	1.334	1.353	1.373	1.392

LGXS10 AGXS10

加速度/减速度

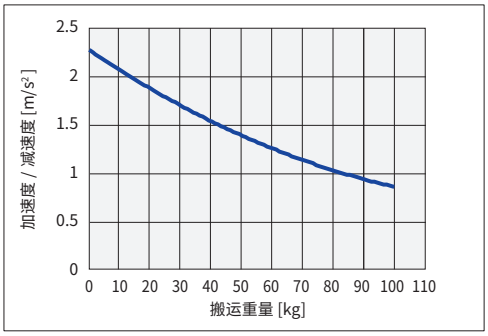
机型	LGXS10-5/AGXS10-5		LGXS10-10/AGXS10-10		LGXS10-20/AGXS10-20		LGXS10-30/AGXS10-30	
	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直
搬运重量 [kg]	加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]	
0	2.27	1.9	6.89	3.29	6.59	8.11	9.75	9.75
1	2.25	1.87	6.78	3.27	6.54	7.86	9.75	9.75
2	2.23	1.85	6.67	3.24	6.49	7.6	9.75	9.75
3	2.21	1.82	6.56	3.22	6.44	7.35	9.75	9.75
4	2.19	1.8	6.46	3.2	6.39	7.09	9.75	9.75
5	2.17	1.77	6.35	3.17	6.34	6.84	9.75	
6	2.15	1.75	6.25	3.15	6.29	6.59	9.75	
7	2.13	1.72	6.14	3.13	6.24	6.33	9.75	
8	2.11	1.7	6.04	3.1	6.18	6.08	9.75	
9	2.09	1.67	5.94	3.08	6.13		9.01	
10	2.07	1.65	5.84	3.05	6.08		8.38	
11	2.05	1.62	5.74	3.03	6.03		7.83	
12	2.03	1.6	5.64	3	5.98		7.34	
13	2.01	1.57	5.54	2.97	5.93		6.91	
14	1.99	1.55	5.44	2.95	5.88		6.53	
15	1.97	1.52	5.34	2.92	5.83		6.19	
16	1.95	1.5	5.25	2.89	5.78		5.89	
17	1.93	1.47	5.16	2.87	5.73		5.61	
18	1.91	1.45	5.06	2.84	5.68		5.36	
19	1.9	1.42	4.97	2.81	5.63		5.13	
20	1.88	1.39	4.88	2.78	5.58		4.91	
21	1.86	1.37	4.79		5.53		4.72	
22	1.84	1.34	4.7		5.48		4.54	
23	1.82	1.32	4.61		5.42		4.37	
24	1.8	1.29	4.52		5.37		4.22	
25	1.79	1.27	4.44		5.32		4.07	
26	1.77	1.24	4.35		5.27			
27	1.75	1.22	4.27		5.22			
28	1.74	1.19	4.18		5.17			
29	1.72	1.17	4.1		5.12			
30	1.7	1.14	4.02		5.07			
31	1.68		3.94		5.02			
32	1.67		3.86		4.97			
33	1.65		3.78		4.92			
34	1.63		3.7		4.87			
35	1.62		3.62		4.82			
36	1.6		3.55		4.77			
37	1.59		3.47		4.71			
38	1.57		3.4		4.66			
39	1.55		3.32		4.61			
40	1.54		3.25		4.56			
41	1.52		3.18					
42	1.51		3.11					
43	1.49		3.04					
44	1.48		2.97					
45	1.46		2.91					
46	1.45		2.84					
47	1.43		2.77					
48	1.42		2.71					
49	1.41		2.65					
50	1.39		2.58					
51	1.38		2.52					
52	1.36		2.46					
53	1.35		2.4					
54	1.34		2.34					
55	1.32		2.29					
56	1.31		2.23					
57	1.3		2.17					
58	1.28		2.12					
59	1.27		2.06					
60	1.26		2.01					
61	1.25		1.96					
62	1.23		1.91					
63	1.22		1.86					
64	1.21		1.81					
65	1.2		1.76					
66	1.18		1.72					
67	1.17		1.67					
68	1.16		1.62					
69	1.15		1.58					
70	1.14		1.54					
71	1.13		1.49					
72	1.12		1.45					
73	1.11		1.41					
74	1.09		1.37					
75	1.08		1.33					

机型	LGXS10-5/AGXS10-5		LGXS10-10/AGXS10-10		LGXS10-20/AGXS10-20		LGXS10-30/AGXS10-30	
	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直
搬运重量 [kg]	加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]	
76	1.07		1.3					
77	1.06		1.26					
78	1.05		1.23					
79	1.04		1.19					
80	1.03		1.16					
81	1.02							
82	1.01							
83	1							
84	0.99							
85	0.99							
86	0.98							
87	0.97							
88	0.96							
89	0.95							
90	0.94							
91	0.93							
92	0.92							
93	0.92							
94	0.91							
95	0.9							
96	0.89							
97	0.89							
98	0.88							
99	0.87							
100	0.86							

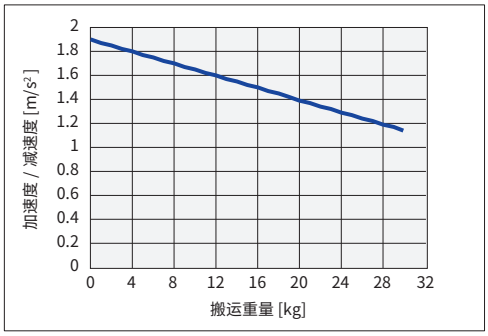
● 搬运重量－加速度/减速度图表(参考基准)

LGXS10-5 / AGXS10-5

水平 / 壁挂

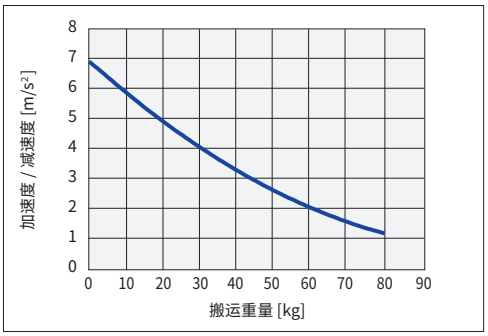


垂直

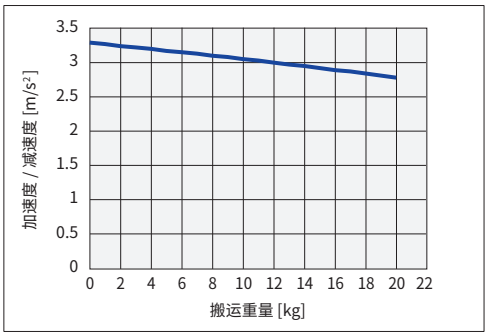


LGXS10-10 / AGXS10-10

水平 / 壁挂

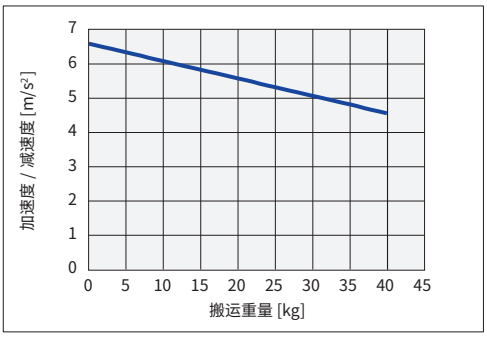


垂直

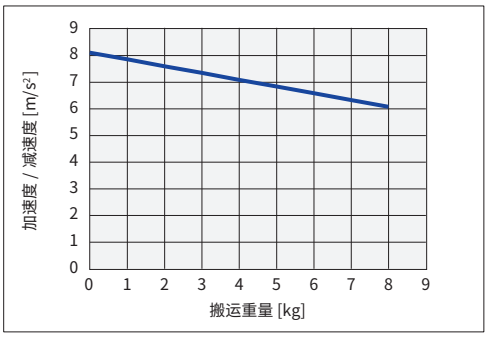


LGXS10-20 / AGXS10-20

水平 / 壁挂

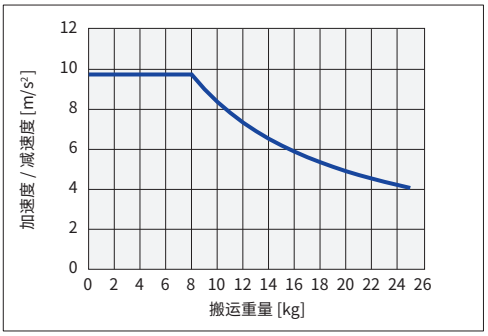


垂直

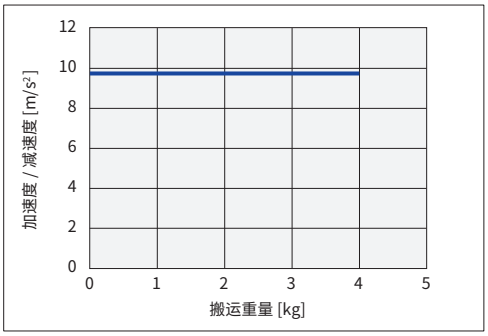


LGXS10-30 / AGXS10-30

水平 / 壁挂



垂直



加速度/减速度、惯性力矩（Advanced机型）

LGXS10 **AGXS10-H** **高加减速规格**

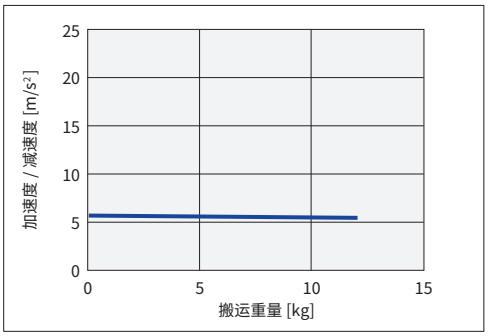
■加速度/减速度

机型	LGXS10-5/ AGXS10-H5	LGXS10-10/ AGXS10-H10		LGXS10-20/ AGXS10-H20		LGXS10-30/ AGXS10-H30	
	（垂直）	（水平/壁挂）	（垂直）	（水平/壁挂）	（垂直）	（水平/壁挂）	（垂直）
搬运重量 [kg]	加速度/减速度 [m/s²]	加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]	
0	5.53	11.71	10.84	19.62	19.62	19.62	19.62
1	5.51	11.47	10.63	19.62	18.69	19.62	19.62
2	5.48	11.25	10.44	18.66	17.55	19.62	19.62
3	5.46	11.03	10.26	17.52	16.54	19.55	
4	5.43	10.82	10.08	16.52	15.65	17.74	
5	5.41	10.62	9.90	15.62		16.24	
6	5.38	10.43	9.74	14.81		14.96	
7	5.36	10.24	9.57	14.09		13.88	
8	5.33	10.06	9.42	13.43		12.94	
9	5.31	9.89		12.83		12.12	
10	5.28	9.72		12.28		11.40	
11	5.26	9.56		11.78			
12	5.23	9.40		11.32			
13		9.25		10.89			
14		9.10		10.49			
15		8.96		10.12			
16		8.82		9.78			
17		8.69		9.45			
18		8.56		9.15			
19		8.43		8.87			
20		8.31		8.60			
21		8.19					
22		8.07					
23		7.96					
24		7.85					
25		7.75					
26		7.64					
27		7.54					
28		7.44					
29		7.35					
30		7.26					

● 搬运重量－加速度/减速度图表(参考基准)

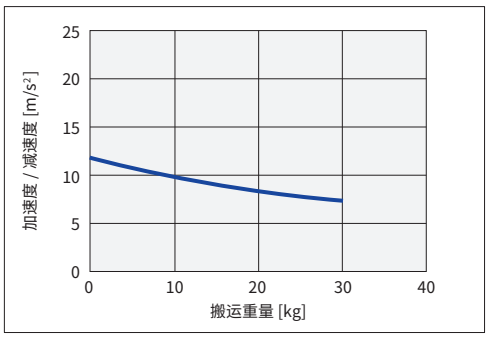
LGXS10-5 / AGXS10-H5

垂直

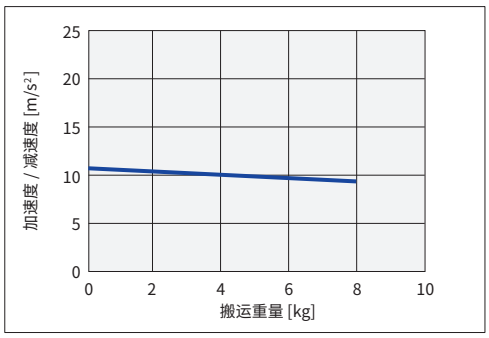


LGXS10-10 / AGXS10-H10

水平 / 壁挂



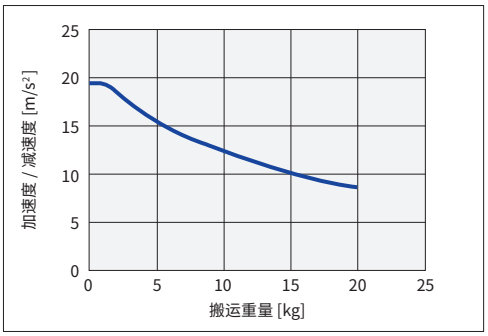
垂直



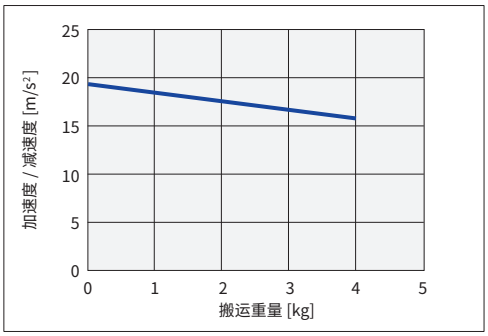
● 搬运重量－加速度/减速度图表(参考基准)

LGXS10-20 / AGXS10-H20

水平 / 壁挂

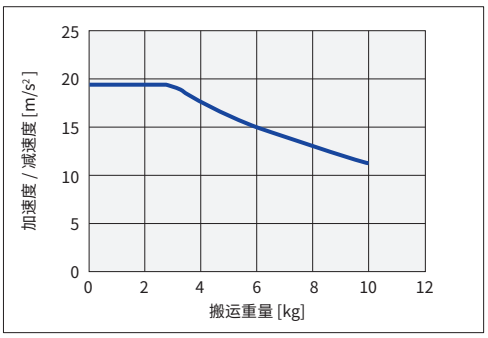


垂直

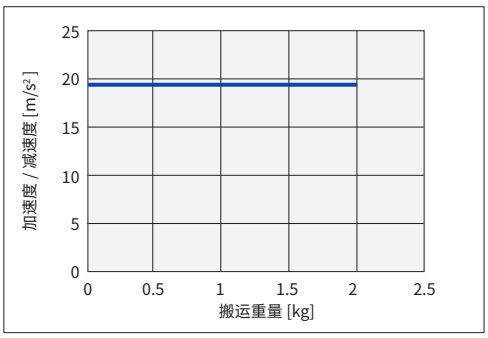


LGXS10-30 / AGXS10-H30

水平 / 壁挂



垂直



加速度/减速度、惯性力矩（Advanced机型）

LGXS12

惯性力矩

[kg·m²×10⁻⁴]	有效行程 [mm]																							
机型	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
LGXS12-5	-	0.702	0.721	0.741	0.761	0.780	0.800	0.819	0.839	0.858	0.878	0.897	0.917	0.936	0.956	0.975	0.995	1.014	1.034	1.053	1.073	1.092	1.112	1.131	1.151
LGXS12-10	-	0.733	0.753	0.772	0.792	0.811	0.831	0.850	0.870	0.889	0.909	0.928	0.948	0.967	0.987	1.006	1.026	1.045	1.065	1.085	1.104	1.124	1.143	1.163	1.182
LGXS12-20	-	0.862	0.881	0.901	0.920	0.940	0.959	0.979	0.998	1.018	1.037	1.057	1.076	1.096	1.115	1.135	1.154	1.174	1.193	1.213	1.232	1.252	1.271	1.291	1.310
LGXS12-30	-	1.092	1.111	1.131	1.150	1.170	1.189	1.209	1.228	1.248	1.267	1.287	1.306	1.326	1.345	1.365	1.384	1.404	1.423	1.443	1.462	1.482	1.501	1.521	1.540

LGXS12 AGXS12

加速度/减速度

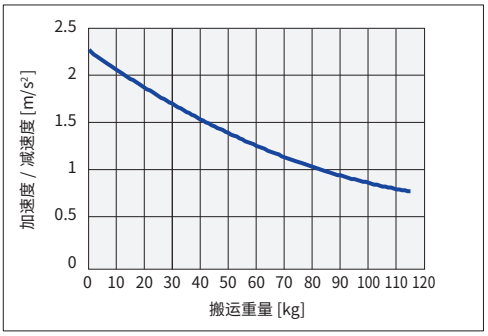
机型	LGXS12-5/AGXS12-5		LGXS12-10/AGXS12-10		LGXS12-20/AGXS12-20		LGXS12-30/AGXS12-30	
	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直
搬运重量 [kg]	加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]	
0	2.27	1.9	8.61	3.29	9.73	8.11	9.75	9.75
1	2.24	1.87	8.47	3.26	9.53	7.85	9.75	9.75
2	2.22	1.84	8.33	3.24	9.35	7.6	9.75	9.75
3	2.2	1.82	8.2	3.22	9.16	7.34	9.75	9.75
4	2.18	1.79	8.06	3.19	8.98	7.09	9.75	9.75
5	2.16	1.77	7.93	3.17	8.8	6.84	9.75	9.75
6	2.14	1.74	7.8	3.15	8.62	6.58	9.75	9.75
7	2.12	1.72	7.67	3.12	8.45	6.33	9.75	9.75
8	2.1	1.69	7.54	3.1	8.28	6.07	9.75	9.75
9	2.08	1.67	7.41	3.07	8.11	5.82	9.01	
10	2.06	1.64	7.29	3.05	7.95	5.57	8.37	
11	2.04	1.62	7.16	3.02	7.79	5.31	7.82	
12	2.02	1.59	7.04	3	7.63	5.06	7.34	
13	2	1.57	6.92	2.97	7.48	4.81	6.91	
14	1.98	1.54	6.79	2.94	7.33	4.55	6.53	
15	1.96	1.52	6.67	2.92	7.18	4.3	6.19	
16	1.95	1.49	6.56	2.89	7.03		5.88	
17	1.93	1.47	6.44	2.86	6.89		5.6	
18	1.91	1.44	6.32	2.83	6.75		5.35	
19	1.89	1.41	6.21	2.81	6.61		5.12	
20	1.87	1.39	6.09	2.78	6.48		4.91	
21	1.85	1.36	5.98	2.75	6.35		4.71	
22	1.84	1.34	5.87	2.72	6.22		4.53	
23	1.82	1.31	5.76	2.69	6.1		4.37	
24	1.8	1.29	5.65	2.66	5.98		4.21	
25	1.78	1.26	5.54	2.63	5.86		4.07	
26	1.76	1.24	5.43		5.74		3.93	
27	1.75	1.21	5.32		5.63		3.81	
28	1.73	1.19	5.22		5.52		3.69	
29	1.71	1.16	5.12		5.41		3.58	
30	1.7	1.14	5.01		5.31		3.47	
31	1.68	1.11	4.91		5.21		3.37	
32	1.66	1.09	4.81		5.11		3.28	
33	1.65	1.06	4.72		5.02		3.19	
34	1.63	1.04	4.62		4.93		3.11	
35	1.61	1.01	4.52		4.84		3.03	
36	1.6	0.99	4.43		4.76			
37	1.58	0.96	4.33		4.67			
38	1.57	0.93	4.24		4.6			
39	1.55	0.91	4.15		4.52			
40	1.53	0.88	4.06		4.45			
41	1.52	0.86	3.97		4.38			
42	1.5	0.83	3.88		4.31			
43	1.49	0.81	3.8		4.25			
44	1.47	0.78	3.71		4.19			
45	1.46	0.76	3.63		4.13			
46	1.44		3.54		4.07			
47	1.43		3.46		4.02			
48	1.42		3.38		3.97			
49	1.4		3.3		3.93			
50	1.39		3.22		3.89			
51	1.37		3.15					
52	1.36		3.07					
53	1.35		3					
54	1.33		2.92					
55	1.32		2.85					
56	1.3		2.78					
57	1.29		2.71					
58	1.28		2.64					
59	1.27		2.58					
60	1.25		2.51					
61	1.24		2.44					
62	1.23		2.38					
63	1.22		2.32					
64	1.2		2.26					
65	1.19		2.2					
66	1.18		2.14					
67	1.17		2.08					
68	1.16		2.02					
69	1.14		1.97					
70	1.13		1.92					
71	1.12		1.86					
72	1.11		1.81					
73	1.1		1.76					
74	1.09		1.71					
75	1.08		1.66					
76	1.07		1.62					

机型	LGXS12-5/AGXS12-5		LGXS12-10/AGXS12-10		LGXS12-20/AGXS12-20		LGXS12-30/AGXS12-30	
	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直
搬运重量 [kg]	加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]	
77	1.06		1.57					
78	1.05		1.53					
79	1.04		1.48					
80	1.03		1.44					
81	1.02		1.4					
82	1.01		1.36					
83	1		1.32					
84	0.99		1.29					
85	0.98		1.25					
86	0.97		1.22					
87	0.96		1.18					
88	0.95		1.15					
89	0.94		1.12					
90	0.94		1.09					
91	0.93		1.06					
92	0.92		1.03					
93	0.91		1.01					
94	0.9		0.98					
95	0.9		0.96					
96	0.89							
97	0.88							
98	0.87							
99	0.87							
100	0.86							
101	0.85							
102	0.84							
103	0.84							
104	0.83							
105	0.82							
106	0.82							
107	0.81							
108	0.81							
109	0.8							
110	0.79							
111	0.79							
112	0.78							
113	0.78							
114	0.77							
115	0.77							

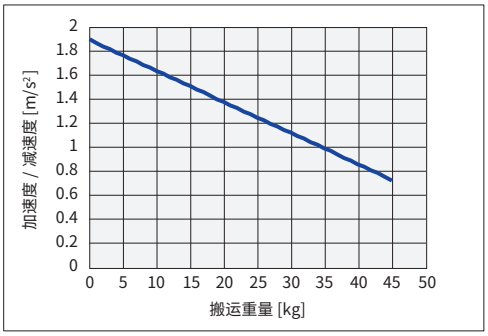
● 搬运重量－加速度/减速度图表(参考基准)

LGXS12-5 / AGXS12-5

水平 / 壁挂

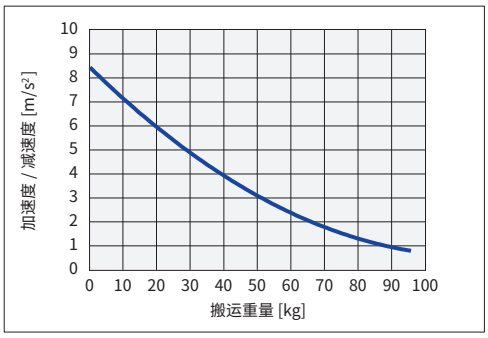


垂直

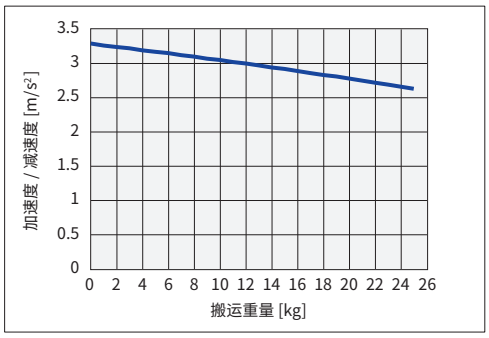


LGXS12-10 / AGXS12-10

水平 / 壁挂

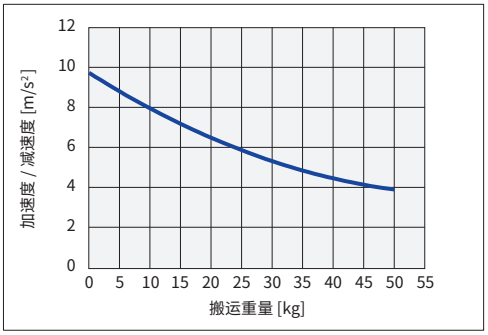


垂直

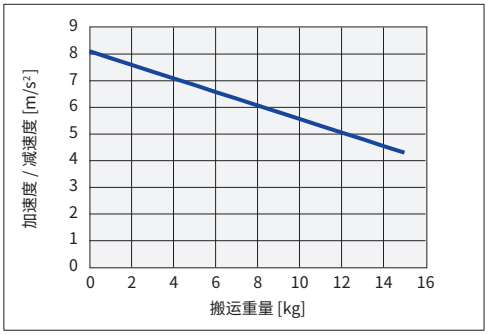


LGXS12-20 / AGXS12-20

水平 / 壁挂

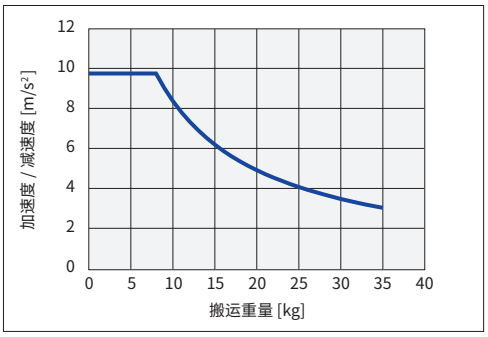


垂直

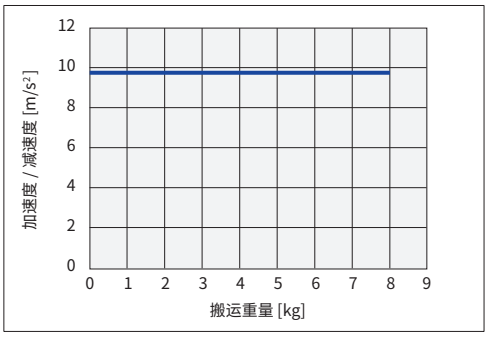


LGXS12-30 / AGXS12-30

水平 / 壁挂



垂直



加速度/减速度、惯性力矩（Advanced机型）

LGXS12 **AGXS12-H** **高加减速规格**

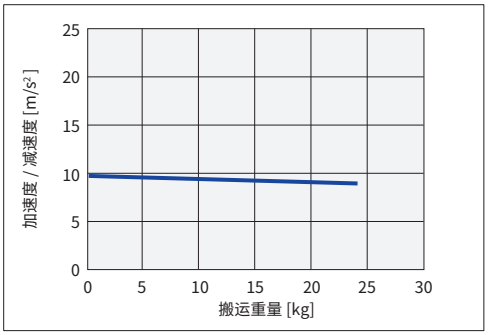
■加速度/减速度

机型	LGXS12-5/ AGXS12-H5	LGXS12-10/ AGXS12-H10		LGXS12-20/ AGXS12-H20		LGXS12-30/ AGXS12-H30	
	（垂直）	（水平/壁挂）	（垂直）	（水平/壁挂）	（垂直）	（水平/壁挂）	（垂直）
搬运重量 [kg]	加速度/减速度 [m/s²]	加速度/减速度 [m/s²]]		加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]	
0	9.85	19.62	19.21	19.62	19.62	19.62	19.62
1	9.81	19.62	18.90	19.62	19.62	19.62	19.62
2	9.77	19.62	18.59	19.62	19.62	19.62	19.62
3	9.73	19.62	18.29	19.62	19.62	19.62	19.62
4	9.69	19.62	18.00	19.62	19.62	19.62	19.62
5	9.65	19.53	17.72	19.62	19.62	19.62	
6	9.61	19.20	17.45	19.62	19.62	19.62	
7	9.57	18.89	17.19	19.62	19.62	19.62	
8	9.53	18.58	16.94	19.62	19.62	19.62	
9	9.49	18.28	16.69	19.62		19.62	
10	9.45	17.99	16.45	19.62		19.62	
11	9.41	17.71	16.21	19.62		19.62	
12	9.37	17.44	15.99	19.62		19.31	
13	9.34	17.18	15.77	19.62		18.37	
14	9.30	16.93	15.55	19.62		17.53	
15	9.26	16.68	15.34	19.06		16.75	
16	9.22	16.44	15.14	18.45		16.05	
17	9.19	16.21		17.87		15.40	
18	9.15	15.98		17.33		14.80	
19	9.11	15.76		16.83		14.24	
20	9.08	15.54		16.35		13.73	
21	9.04	15.33		15.89			
22	9.01	15.13		15.47			
23	8.97	14.93		15.06			
24	8.94	14.74		14.67			
25		14.55		14.31			
26		14.37		13.96			
27		14.19		13.63			
28		14.02		13.31			
29		13.85		13.01			
30		13.68		12.72			
31		13.52					
32		13.36					
33		13.21					
34		13.06					
35		12.91					
36		12.76					
37		12.62					
38		12.48					
39		12.35					
40		12.22					

● 搬运重量－加速度/减速度图表(参考基准)

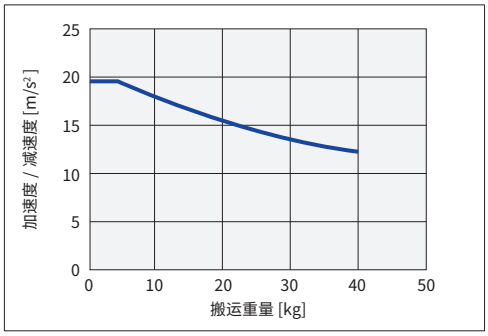
LGXS12-5 / AGXS12-H5

垂直

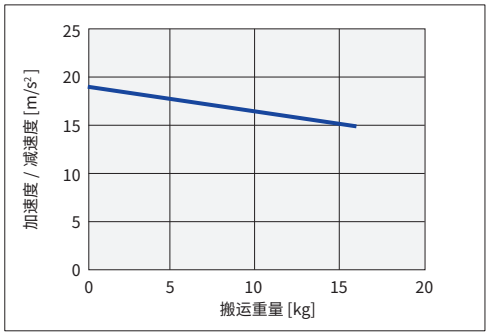


LGXS12-10 / AGXS12-H10

水平 / 壁挂



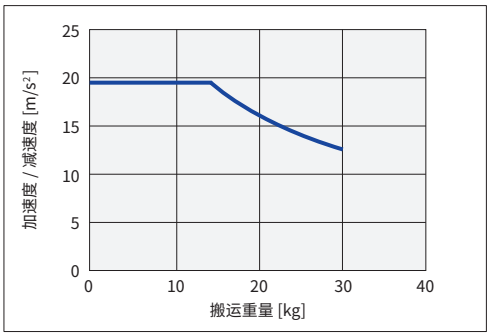
垂直



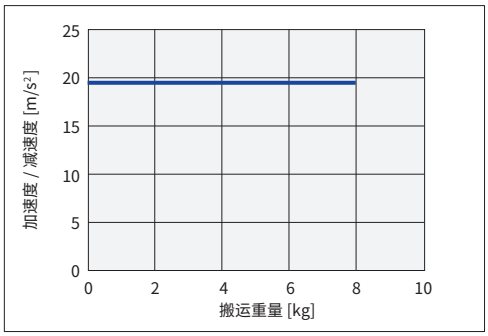
● 搬运重量－加速度/减速度图表(参考基准)

LGXS12-20 / AGXS12-H20

水平 / 壁挂

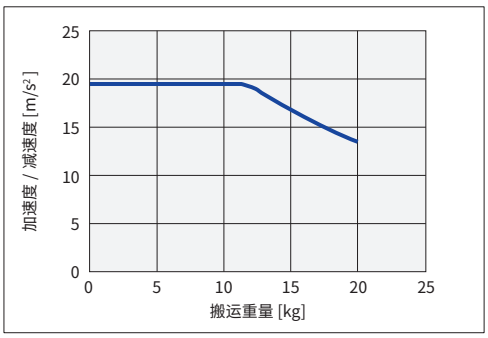


垂直

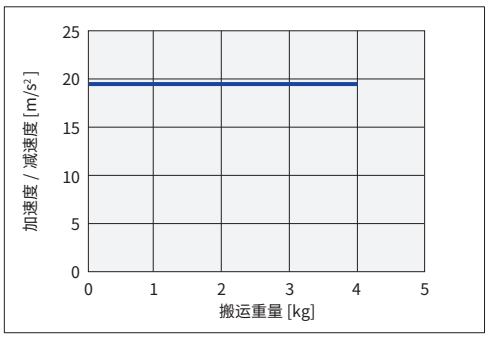


LGXS12-30 / AGXS12-H30

水平 / 壁挂



垂直



加速度/减速度、惯性力矩（Advanced机型）

LGXS16

■惯性力矩

[kg·m²×10⁻⁴]	有效行程 [mm]																													
机型	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
LGXS16-10	-	2.433	2.495	2.557	2.618	2.680	2.742	2.803	2.865	2.927	2.988	3.050	3.112	3.173	3.235	3.297	3.358	3.420	3.482	3.543	3.605	3.667	3.728	3.790	3.851	3.913	3.975	4.036	4.098
LGXS16-20	-	2.653	2.715	2.777	2.838	2.900	2.961	3.023	3.085	3.146	3.208	3.270	3.331	3.393	3.455	3.516	3.578	3.640	3.701	3.763	3.825	3.886	3.948	4.010	4.071	4.133	4.195	4.256	4.318
LGXS16-40	-	3.624	3.685	3.747	3.809	3.870	3.932	3.994	4.055	4.117	4.179	4.240	4.302	4.364	4.425	4.487	4.548	4.610	4.672	4.733	4.795	4.857	4.918	4.980	5.042	5.103	5.165	5.227	5.288

LGXS16 AGXS16

■加速度/减速度

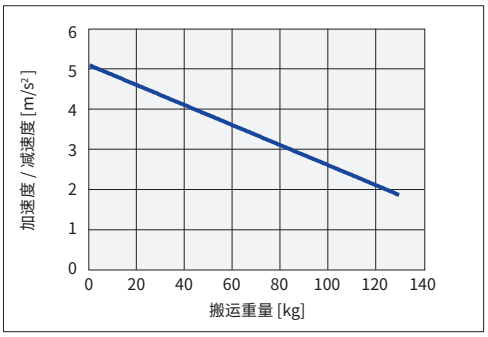
机型	LGXS16-10/AGXS16-10		LGXS16-20/AGXS16-20		LGXS16-40/AGXS16-40	
	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直
搬运重量 [kg]	加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]	
0	5.07	3.8	7.6	7.99	9.6	9.6
1	5.04	3.74	7.48	7.73	9.6	9.02
2	5.01	3.69	7.36	7.47	9.6	8.45
3	4.99	3.64	7.25	7.22	9.6	7.87
4	4.96	3.59	7.14	6.97	9.6	7.3
5	4.94	3.54	7.03	6.72	9.6	6.74
6	4.91	3.49	6.93	6.47	9.6	6.17
7	4.89	3.44	6.83	6.22	9.6	5.61
8	4.86	3.39	6.73	5.97	9.6	5.04
9	4.84	3.34	6.64	5.73	9.6	4.48
10	4.81	3.29	6.55	5.48	9.6	3.92
11	4.79	3.24	6.46	5.24	9.18	3.36
12	4.76	3.19	6.37	5	8.8	2.81
13	4.74	3.14	6.29	4.76	8.45	
14	4.71	3.09	6.2	4.53	8.13	
15	4.68	3.04	6.12	4.29	7.83	
16	4.66	2.99	6.05	4.05	7.55	
17	4.63	2.94	5.97	3.82	7.3	
18	4.61	2.89	5.9	3.59	7.05	
19	4.58	2.83	5.82	3.36	6.83	
20	4.56	2.78	5.75	3.13	6.62	
21	4.53	2.73	5.68	2.9	6.42	
22	4.51	2.68	5.62	2.68	6.23	
23	4.48	2.63	5.55	2.45	6.05	
24	4.46	2.58	5.49	2.23	5.88	
25	4.43	2.53	5.42	2.01	5.73	
26	4.41	2.48	5.36	1.79	5.58	
27	4.38	2.43	5.3	1.57	5.43	
28	4.36	2.38	5.24	1.35	5.3	
29	4.33	2.33	5.19		5.17	
30	4.3	2.28	5.13		5.05	
31	4.28	2.23	5.08		4.93	
32	4.25	2.18	5.02		4.82	
33	4.23	2.13	4.97		4.71	
34	4.2	2.08	4.92		4.61	
35	4.18	2.03	4.87		4.51	
36	4.15	1.98	4.82		4.42	
37	4.13	1.93	4.77		4.33	
38	4.1	1.87	4.72		4.24	
39	4.08	1.82	4.67		4.16	
40	4.05	1.77	4.63		4.08	
41	4.03	1.72	4.58		4	
42	4	1.67	4.54		3.93	
43	3.97	1.62	4.5		3.86	
44	3.95	1.57	4.46		3.79	
45	3.92	1.52	4.41		3.72	
46	3.9	1.47	4.37			
47	3.87	1.42	4.33			
48	3.85	1.37	4.29			
49	3.82	1.32	4.26			
50	3.8	1.27	4.22			
51	3.77	1.22	4.18			
52	3.75	1.17	4.14			
53	3.72	1.12	4.11			
54	3.7	1.07	4.07			
55	3.67	1.02	4.04			
56	3.65		4			
57	3.62		3.97			
58	3.59		3.94			
59	3.57		3.9			
60	3.54		3.87			
61	3.52		3.84			
62	3.49		3.81			
63	3.47		3.78			
64	3.44		3.75			
65	3.42		3.72			
66	3.39		3.69			
67	3.37		3.66			
68	3.34		3.63			
69	3.32		3.61			
70	3.29		3.58			
71	3.27		3.55			
72	3.24		3.53			
73	3.21		3.5			
74	3.19		3.47			
75	3.16		3.45			
76	3.14		3.42			
77	3.11		3.4			

机型	LGXS16-10/AGXS16-10		LGXS16-20/AGXS16-20		LGXS16-40/AGXS16-40	
	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直
搬运重量 [kg]	加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]	
78	3.09		3.38			
79	3.06		3.35			
80	3.04		3.33			
81	3.01		3.31			
82	2.99		3.28			
83	2.96		3.26			
84	2.94		3.24			
85	2.91		3.22			
86	2.88		3.19			
87	2.86		3.17			
88	2.83		3.15			
89	2.81		3.13			
90	2.78		3.11			
91	2.76		3.09			
92	2.73		3.07			
93	2.71		3.05			
94	2.68		3.03			
95	2.66		3.01			
96	2.63					
97	2.61					
98	2.58					
99	2.56					
100	2.53					
101	2.5					
102	2.48					
103	2.45					
104	2.43					
105	2.4					
106	2.38					
107	2.35					
108	2.33					
109	2.3					
110	2.28					
111	2.25					
112	2.23					
113	2.2					
114	2.18					
115	2.15					
116	2.12					
117	2.1					
118	2.07					
119	2.05					
120	2.02					
121	2					
122	1.97					
123	1.95					
124	1.92					
125	1.9					
126	1.87					
127	1.85					
128	1.82					
129	1.79					
130	1.77					

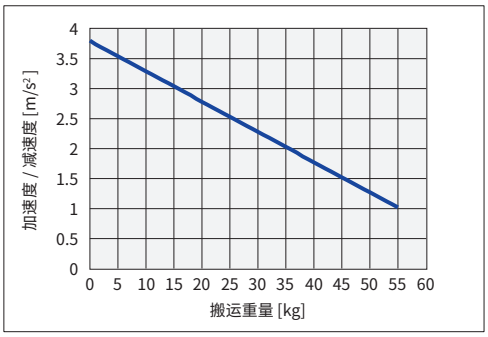
● 搬运重量－加速度/减速度图表(参考基准)

LGXS16-10 / AGXS16-10

水平 / 壁挂

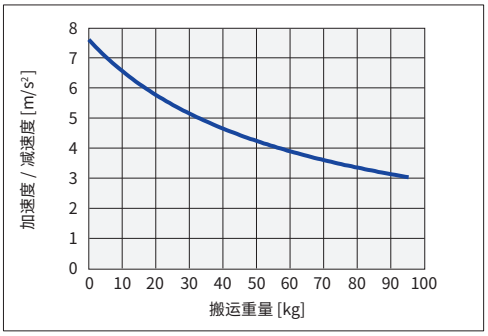


垂直

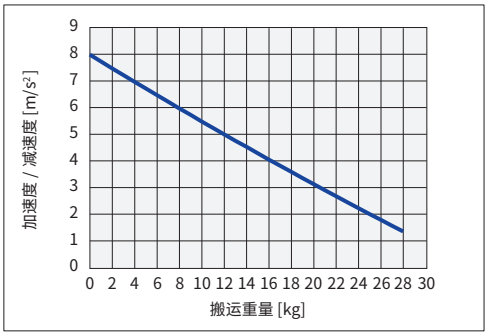


LGXS16-20 / AGXS16-20

水平 / 壁挂

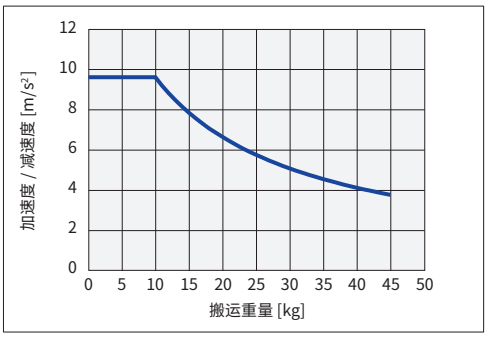


垂直

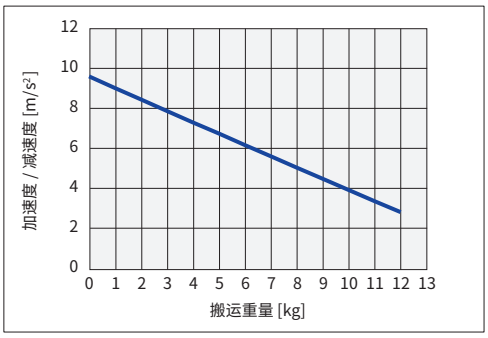


LGXS16-40 / AGXS16-40

水平 / 壁挂



垂直



加速度/减速度、惯性力矩（Advanced机型）

LGXS16 AGXS16-H 高加减速规格

■加速度/减速度

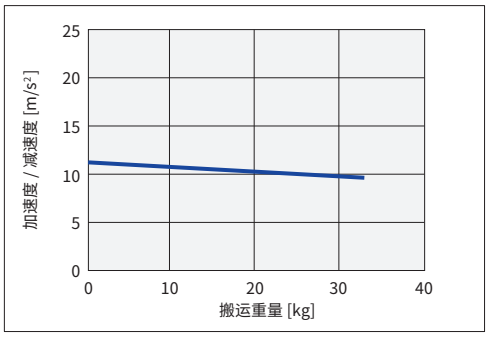
机型	LGXS16-10/ AGXS16-H10	LGXS16-20/ AGXS16-H20		LGXS16-40/ AGXS16-H40	
	（垂直）	（水平/壁挂）	（垂直）	（水平/壁挂）	（垂直）
搬运重量 [kg]	加速度/减速度 [m/s²]	加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]	
0	11.17	19.48	18.43	19.62	19.62
1	11.11	19.14	18.11	19.62	19.62
2	11.07	18.80	17.81	19.62	19.62
3	11.02	18.48	17.52	19.62	19.62
4	10.97	18.16	17.24	19.62	19.62
5	10.92	17.86	16.97	19.62	19.62
6	10.87	17.57	16.70	19.62	19.62
7	10.82	17.28	16.45	19.62	19.62
8	10.78	17.01	16.20	19.62	19.62
9	10.73	16.74	15.96	19.62	
10	10.68	16.49	15.72	19.62	
11	10.64	16.24	15.50	19.30	
12	10.59	15.99	15.27	18.63	
13	10.55	15.76	15.06	18.00	
14	10.50	15.53	14.85	17.42	
15	10.46	15.31	14.65	16.87	
16	10.41	15.09	14.45	16.35	
17	10.37	14.88		15.87	
18	10.33	14.68		15.41	
19	10.28	14.48		14.98	
20	10.24	14.29		14.57	
21	10.20	14.10		14.19	
22	10.16	13.91		13.82	
23	10.12	13.74		13.47	
24	10.07	13.56		13.14	
25	10.03	13.39		12.83	
26	9.99	13.23		12.53	
27	9.95	13.07		12.24	
28	9.91	12.91		11.97	
29	9.87	12.75		11.71	
30	9.83	12.60		11.46	
31	9.79	12.46			

机型	LGXS16-10/ AGXS16-H10	LGXS16-20/ AGXS16-H20		LGXS16-40/ AGXS16-H40	
	（垂直）	（水平/壁挂）	（垂直）	（水平/壁挂）	（垂直）
搬运重量 [kg]	加速度/减速度 [m/s²]	加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]	
32	9.76	12.31			
33		12.17			
34		12.04			
35		11.90			
36		11.77			
37		11.64			
38		11.52			
39		11.40			
40		11.28			
41		11.16			
42		11.04			
43		10.93			
44		10.82			
45		10.71			
46		10.61			
47		10.50			
48		10.40			
49		10.30			
50		10.20			
51		10.11			
52		10.01			
53		9.92			
54		9.83			
55		9.74			
56		9.65			
57		9.56			
58		9.48			
59		9.40			
60		9.31			

● 搬运重量－加速度/减速度图表(参考基准)

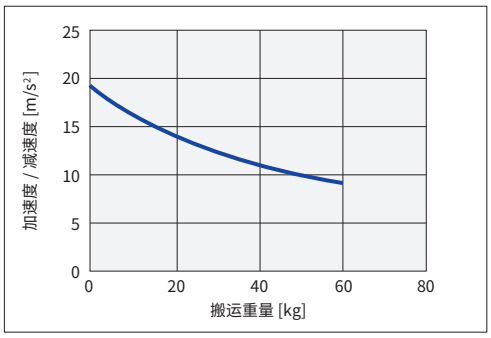
LGXS16-10 / AGXS16-H10

垂直

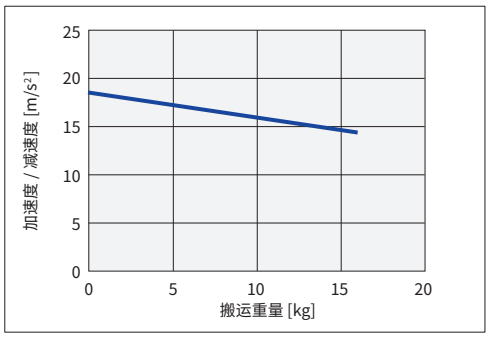


LGXS16-20 / AGXS16-H20

水平 / 壁挂

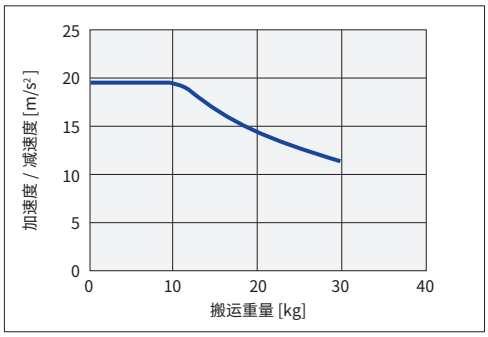


垂直

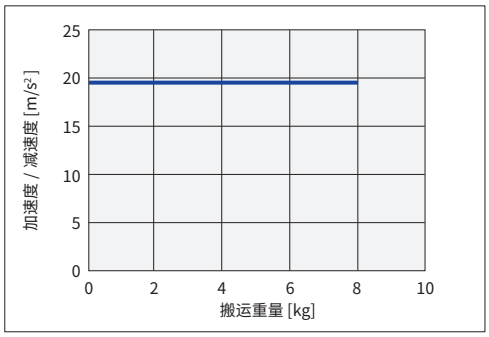


LGXS16-40 / AGXS16-H40

水平 / 壁挂



垂直



LGXS20

惯性力矩

[kg·m²×10⁻⁴]	有效行程 [mm]																												
机型	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
LGXS20-10	-	2.524	2.585	2.647	2.709	2.770	2.832	2.894	2.955	3.017	3.079	3.140	3.202	3.264	3.325	3.387	3.448	3.510	3.572	3.633	3.695	3.757	3.818	3.880	3.942	4.003	4.065	4.127	4.188
LGXS20-20	-	2.863	2.924	2.986	3.048	3.109	3.171	3.232	3.294	3.356	3.417	3.479	3.541	3.602	3.664	3.726	3.787	3.849	3.911	3.972	4.034	4.096	4.157	4.219	4.281	4.342	4.404	4.466	4.527
LGXS20-40	-	4.309	4.371	4.433	4.494	4.556	4.618	4.679	4.741	4.803	4.864	4.926	4.988	5.049	5.111	5.173	5.234	5.296	5.357	5.419	5.481	5.542	5.604	5.666	5.727	5.789	5.851	5.912	5.974

LGXS20 AGXS20

加速度/减速度

机型	LGXS20-10/AGXS20-10		LGXS20-20/AGXS20-20		LGXS20-40/AGXS20-40	
	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直
搬运重量 [kg]	加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]	
0	2.5	3.8	7.8	9.95	9.61	9.61
1	2.5	3.74	7.7	9.67	9.61	9.12
2	2.5	3.69	7.61	9.4	9.61	8.64
3	2.5	3.64	7.52	9.13	9.61	8.16
4	2.5	3.59	7.43	8.86	9.61	7.68
5	2.5	3.54	7.34	8.59	9.61	7.2
6	2.5	3.49	7.25	8.32	9.61	6.72
7	2.5	3.44	7.16	8.05	9.61	6.24
8	2.5	3.39	7.07	7.78	9.61	5.76
9	2.5	3.34	6.98	7.51	9.61	5.28
10	2.5	3.29	6.89	7.24	9.2	4.8
11	2.5	3.24	6.81	6.97	8.83	4.32
12	2.5	3.19	6.72	6.7	8.48	3.84
13	2.5	3.14	6.64	6.43	8.17	3.36
14	2.5	3.09	6.55	6.16	7.87	2.88
15	2.5	3.04	6.47	5.89	7.6	2.4
16	2.5	2.99	6.39	5.62	7.34	
17	2.5	2.94	6.31	5.35	7.1	
18	2.5	2.89	6.23	5.08	6.88	
19	2.5	2.83	6.15	4.81	6.67	
20	2.5	2.78	6.07	4.54	6.47	
21	2.5	2.73	5.99	4.27	6.28	
22	2.5	2.68	5.91	4	6.11	
23	2.5	2.63	5.83	3.73	5.94	
24	2.5	2.58	5.76	3.46	5.78	
25	2.5	2.53	5.68	3.19	5.63	
26	2.5	2.48	5.6	2.92	5.49	
27	2.5	2.43	5.53	2.65	5.36	
28	2.5	2.38	5.46	2.38	5.23	
29	2.5	2.33	5.38	2.11	5.11	
30	2.5	2.28	5.31	1.84	4.99	
31	2.5	2.23	5.24	1.57	4.88	
32	2.5	2.18	5.17	1.3	4.77	
33	2.5	2.13	5.1	1.03	4.67	
34	2.5	2.08	5.03	0.76	4.57	
35	2.5	2.03	4.96	0.5	4.48	
36	2.44	1.98	4.89		4.39	
37	2.38	1.93	4.82		4.3	
38	2.33	1.87	4.76		4.22	
39	2.28	1.82	4.69		4.14	
40	2.23	1.77	4.63		4.06	
41	2.18	1.72	4.56		3.99	
42	2.14	1.67	4.5		3.91	
43	2.09	1.62	4.43		3.85	
44	2.05	1.57	4.37		3.78	
45	2.01	1.52	4.31		3.71	
46	1.97	1.47	4.25		3.65	
47	1.94	1.42	4.19		3.59	
48	1.9	1.37	4.13		3.53	
49	1.87	1.32	4.07		3.48	
50	1.83	1.27	4.01		3.42	
51	1.8	1.22	3.95		3.37	
52	1.77	1.17	3.9		3.32	
53	1.74	1.12	3.84		3.27	
54	1.71	1.07	3.79		3.22	
55	1.68	1.02	3.73		3.17	
56	1.66	0.96	3.68		3.13	
57	1.63	0.91	3.63		3.08	
58	1.61	0.86	3.57		3.04	
59	1.58	0.81	3.52		3	
60	1.56	0.76	3.47		2.96	
61	1.53	0.71	3.42		2.92	
62	1.51	0.66	3.37		2.88	
63	1.49	0.61	3.32		2.84	
64	1.47	0.56	3.27		2.8	
65	1.45	0.51	3.23		2.77	
66	1.43		3.18			
67	1.41		3.13			
68	1.39		3.09			
69	1.37		3.04			
70	1.35		3			
71	1.34		2.96			
72	1.32		2.92			
73	1.3		2.87			
74	1.29		2.83			
75	1.27		2.79			
76	1.26		2.75			
77	1.24		2.72			
78	1.23		2.68			
79	1.21		2.64			
80	1.2		2.6			

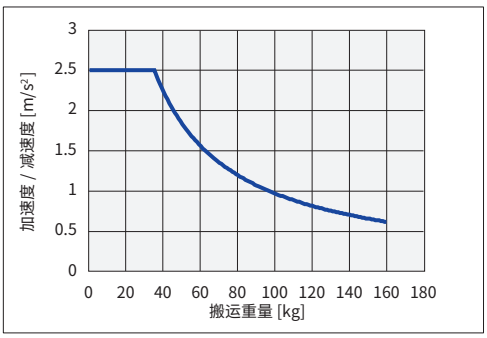
机型	LGXS20-10/AGXS20-10		LGXS20-20/AGXS20-20		LGXS20-40/AGXS20-40	
	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直
搬运重量 [kg]	加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]	
81	1.18		2.57			
82	1.17		2.53			
83	1.16		2.5			
84	1.14		2.46			
85	1.13		2.43			
86	1.12		2.4			
87	1.11		2.37			
88	1.1		2.34			
89	1.08		2.31			
90	1.07		2.28			
91	1.06		2.25			
92	1.05		2.22			
93	1.04		2.19			
94	1.03		2.17			
95	1.02		2.14			
96	1.01		2.12			
97	1		2.09			
98	0.99		2.07			
99	0.98		2.05			
100	0.97		2.02			
101	0.96		2			
102	0.95		1.98			
103	0.94		1.96			
104	0.94		1.94			
105	0.93		1.92			
106	0.92		1.9			
107	0.91		1.89			
108	0.9		1.87			
109	0.9		1.86			
110	0.89		1.84			
111	0.88		1.83			
112	0.87		1.81			
113	0.87		1.8			
114	0.86		1.79			
115	0.85		1.78			
116	0.84		1.77			
117	0.84		1.76			
118	0.83		1.75			
119	0.82		1.74			
120	0.82		1.73			
121	0.81		1.72			
122	0.8		1.72			
123	0.8		1.71			
124	0.79		1.71			
125	0.79		1.7			
126	0.78		1.7			
127	0.77		1.69			
128	0.77		1.69			
129	0.76		1.69			
130	0.76		1.69			
131	0.75					
132	0.75					
133	0.74					
134	0.74					
135	0.73					
136	0.73					
137	0.72					
138	0.72					
139	0.71					
140	0.71					
141	0.7					
142	0.7					
143	0.69					
144	0.69					
145	0.68					
146	0.68					
147	0.67					
148	0.67					
149	0.66					
150	0.66					
151	0.66					
152	0.65					
153	0.65					
154	0.64					
155	0.64					
156	0.64					
157	0.63					
158	0.63					
159	0.62					
160	0.62					

加速度/减速度、惯性力矩（Advanced机型）

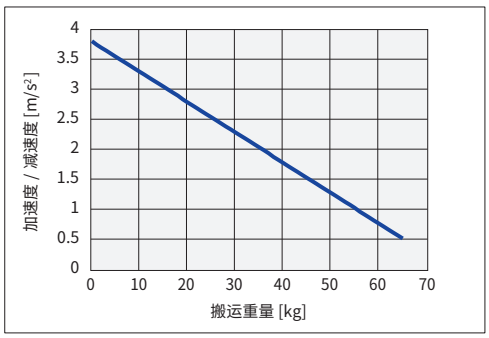
● 搬运重量－加速度/减速度图表(参考基准)

LGXS20-10 / AGXS20-10

水平 / 壁挂

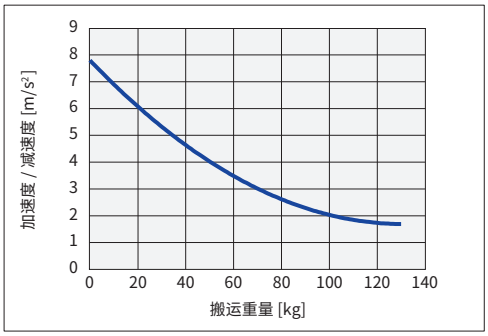


垂直

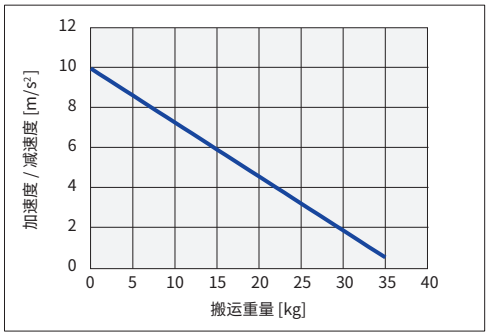


LGXS20-20 / AGXS20-20

水平 / 壁挂

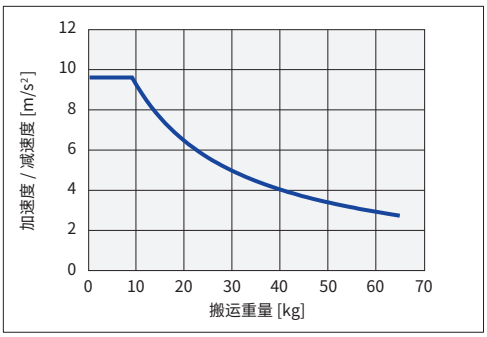


垂直

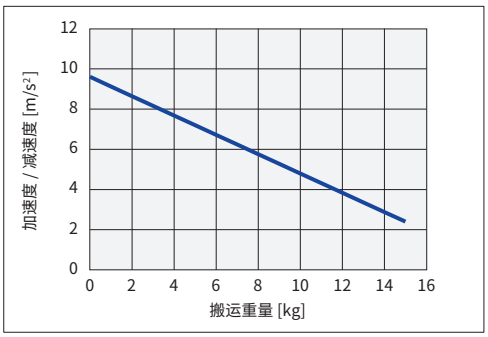


LGXS20-40 / AGXS20-40

水平 / 壁挂



垂直



LBAR04

■ 惯性力矩

[kg·m²×10⁻⁴]	有效行程 [mm]									
机型	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
LBAR04-6	0.063	0.067	0.071	0.075	0.079	0.083	0.087	0.091	0.096	0.100
LBAR04-12	0.068	0.072	0.077	0.082	0.087	0.092	0.097	0.101	0.106	0.111

LBAR04 ABAR04

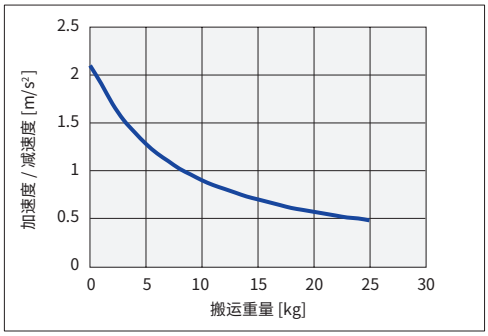
■ 加速度/减速度

机型	LBAR04-6/ABAR04-6		LBAR04-12/ABAR04-12	
	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直
搬运重量 [kg]	加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]	
0	2.1	2.1	4.2	3.6
1	1.91	2.1	3.84	2.4
2	1.7	1.64	2.99	1.8
3	1.53	1.34	2.45	1.44
4	1.4	1.14	2.07	
5	1.28	0.99	1.8	
6	1.18		1.58	
7	1.1		1.42	
8	1.02		1.28	
9	0.96		1.17	
10	0.9		1.08	
11	0.85		1	
12	0.81		0.93	
13	0.77		0.87	
14	0.73		0.81	
15	0.7		0.77	
16	0.67			
17	0.64			
18	0.61			
19	0.59			
20	0.57			
21	0.55			
22	0.53			
23	0.51			
24	0.5			
25	0.48			

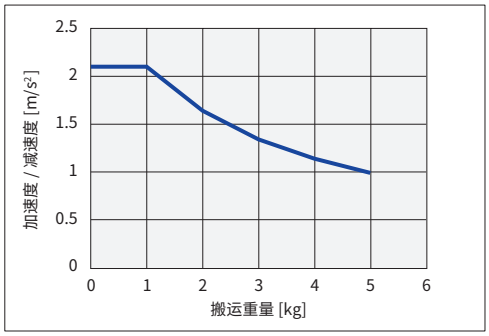
● 搬运重量－加速度/减速度图表(参考基准)

LBAR04-6 / ABAR04-6

水平 / 壁挂

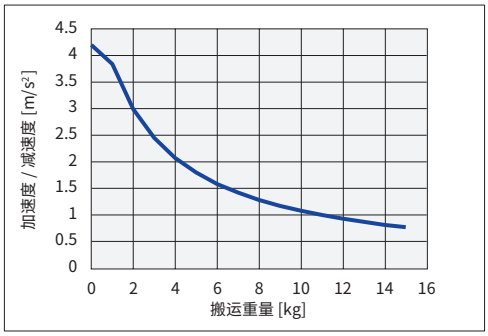


垂直

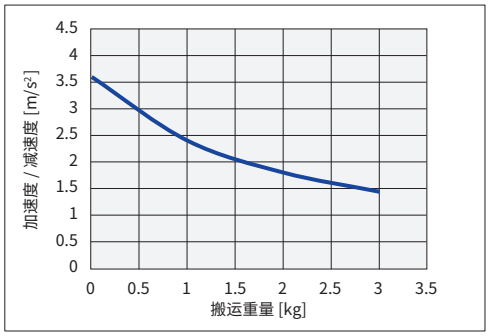


LBAR04-12 / ABAR04-12

水平 / 壁挂



垂直



加速度/减速度、惯性力矩 (Basic机型 拉杆型)

LBAR05

■惯性力矩

[kg·m²×10⁻⁴]	有效行程 [mm]											
机型	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
LBAR05-5	0.081	0.090	0.098	0.106	0.114	0.122	0.131	0.139	0.147	0.155	0.163	0.172
LBAR05-10	0.107	0.115	0.124	0.133	0.142	0.151	0.160	0.169	0.177	0.186	0.195	0.204
LBAR05-20	0.208	0.219	0.230	0.242	0.253	0.265	0.276	0.288	0.299	0.310	0.322	0.333

LBAR05 **ABAR05**

■加速度/减速度

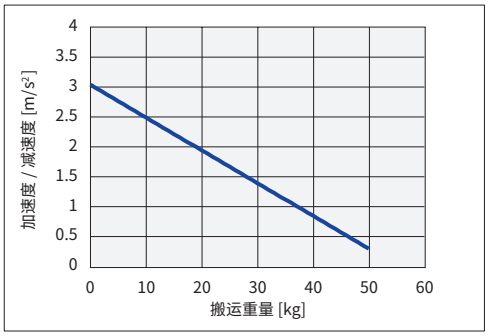
机型	LBAR05-5/ABAR05-5		LBAR05-10/ABAR05-10		LBAR05-20/ABAR05-20	
	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直
搬运重量 [kg]	加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]	
0	3.04	3.34	4.64	4.86	7.44	7.44
1	2.98	3.18	4.44	4.56	7.44	6.42
2	2.93	3.03	4.25	4.3	7.44	5.41
3	2.87	2.88	4.07	4.06	7.44	4.4
4	2.82	2.73	3.9	3.85	7.44	3.39
5	2.76	2.58	3.73	3.66	7.44	
6	2.71	2.43	3.57	3.49	6.64	
7	2.65	2.28	3.41	3.34	6	
8	2.6	2.13	3.27	3.19	5.47	
9	2.54	1.98	3.12		5.02	
10	2.49	1.83	2.99		4.65	
11	2.43	1.68	2.86		4.32	
12	2.38	1.53	2.74		4.04	
13	2.32	1.38	2.62		3.79	
14	2.27	1.23	2.51		3.57	
15	2.21	1.08	2.41		3.38	
16	2.16	0.93	2.31			
17	2.1		2.22			
18	2.05		2.14			
19	2		2.06			
20	1.94		1.99			
21	1.89		1.93			
22	1.83		1.87			
23	1.78		1.82			
24	1.72		1.77			
25	1.67		1.74			
26	1.61					
27	1.56					
28	1.5					
29	1.45					
30	1.39					
31	1.34					
32	1.28					
33	1.23					
34	1.17					
35	1.12					
36	1.07					
37	1.01					
38	0.96					
39	0.9					
40	0.85					
41	0.79					

机型	LBAR05-5/ABAR05-5		LBAR05-10/ABAR05-10		LBAR05-20/ABAR05-20	
	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直
搬运重量 [kg]	加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]	
42	0.74					
43	0.68					
44	0.63					
45	0.57					
46	0.52					
47	0.46					
48	0.41					
49	0.35					
50	0.3					

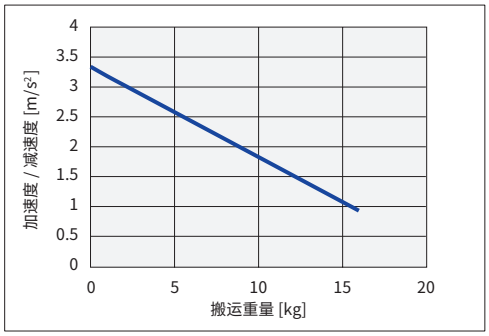
● 搬运重量－加速度/减速度图表(参考基准)

LBAR05-5 / ABAR05-5

水平 / 壁挂



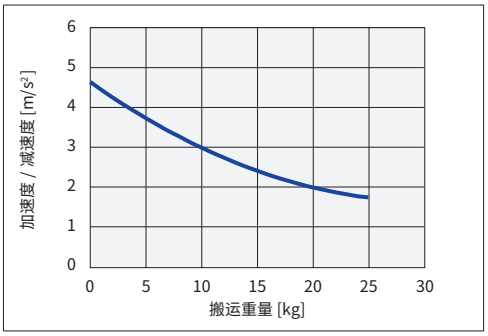
垂直



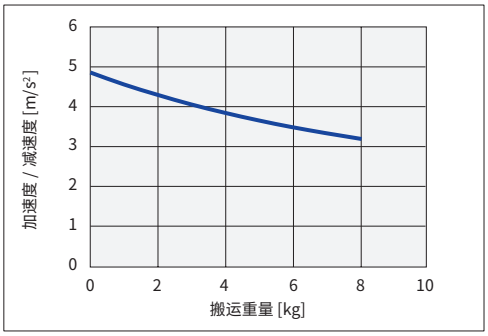
● 搬运重量－加速度/减速度图表(参考基准)

LBAR05-10 / ABAR05-10

水平 / 壁挂

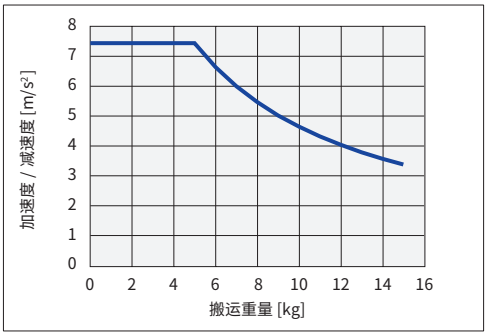


垂直

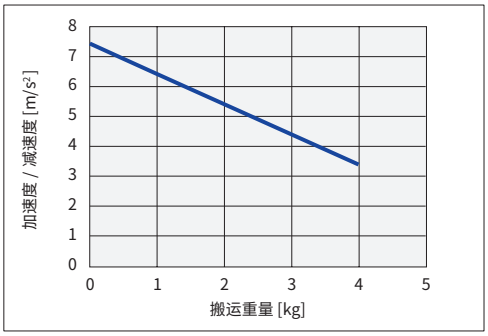


LBAR05-20 / ABAR05-20

水平 / 壁挂



垂直



加速度/减速度、惯性力矩 (Basic机型 拉杆型)

LBAR08

■惯性力矩

[kg·m²×10⁻⁴]	有效行程 [mm]															
机型	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
LBAR08-5	0.252	0.278	0.303	0.329	0.354	0.379	0.405	0.430	0.456	0.481	0.507	0.532	0.558	0.583	0.608	0.634
LBAR08-10	0.288	0.314	0.340	0.366	0.392	0.418	0.444	0.470	0.496	0.522	0.548	0.574	0.600	0.626	0.652	0.678
LBAR08-20	0.436	0.464	0.492	0.520	0.549	0.577	0.605	0.633	0.661	0.690	0.718	0.746	0.774	0.802	0.831	0.859

LBAR08 ABAR08

■加速度/减速度

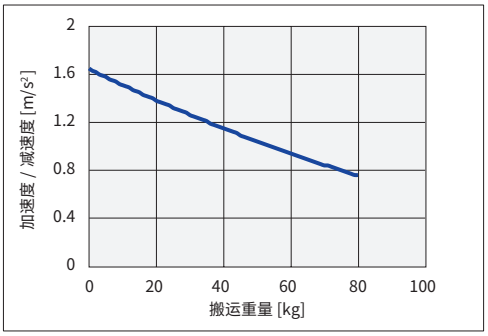
机型	LBAR08-5/ABAR08-5		LBAR08-10/ABAR08-10		LBAR08-20/ABAR08-20	
	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直
搬运重量 [kg]	加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]	
0	1.65	1.65	6.09	4.79	8.51	8.5
1	1.63	1.62	5.97	4.54	8.2	7.39
2	1.62	1.59	5.86	4.31	7.9	6.42
3	1.6	1.57	5.74	4.09	7.61	5.59
4	1.59	1.54	5.63	3.88	7.33	4.89
5	1.58	1.51	5.52	3.68	7.05	4.33
6	1.56	1.49	5.42	3.5	6.77	3.91
7	1.55	1.46	5.31	3.32	6.51	3.62
8	1.54	1.44	5.21	3.16	6.24	3.46
9	1.52	1.41	5.1	3.01	5.99	
10	1.51	1.38	5	2.87	5.74	
11	1.5	1.36	4.9	2.74	5.5	
12	1.49	1.33	4.8	2.62	5.26	
13	1.47	1.3	4.7	2.52	5.03	
14	1.46	1.28	4.61	2.42	4.8	
15	1.45	1.25	4.51	2.34	4.58	
16	1.43	1.23	4.42	2.27	4.37	
17	1.42	1.2	4.33	2.21	4.16	
18	1.41	1.17	4.24	2.16	3.96	
19	1.4	1.15	4.15	2.13	3.76	
20	1.38	1.12	4.06	2.1	3.57	
21	1.37	1.09	3.98		3.38	
22	1.36	1.07	3.89		3.21	
23	1.35	1.04	3.81		3.03	
24	1.34	1.02	3.73		2.87	
25	1.32	0.99	3.65		2.71	
26	1.31	0.96	3.57		2.55	
27	1.3	0.94	3.49		2.4	
28	1.29	0.91	3.42		2.26	
29	1.28	0.88	3.34		2.13	
30	1.26	0.86	3.27		1.99	
31	1.25		3.2			
32	1.24		3.13			
33	1.23		3.06			
34	1.22		2.99			
35	1.21		2.93			
36	1.19		2.86			
37	1.18		2.8			
38	1.17		2.74			
39	1.16		2.68			
40	1.15		2.62			
41	1.14		2.57			
42	1.13		2.51			
43	1.12		2.46			
44	1.11		2.41			
45	1.09		2.36			
46	1.08		2.31			
47	1.07		2.26			
48	1.06		2.21			
49	1.05		2.17			
50	1.04		2.12			
51	1.03		2.08			
52	1.02		2.04			
53	1.01		2			
54	1		1.96			
55	0.99		1.93			
56	0.98		1.89			
57	0.97		1.86			
58	0.96		1.83			
59	0.95		1.8			
60	0.94		1.77			
61	0.93					
62	0.92					
63	0.91					
64	0.9					
65	0.89					
66	0.88					
67	0.87					
68	0.86					
69	0.85					
70	0.84					
71	0.84					
72	0.83					
73	0.82					
74	0.81					
75	0.8					
76	0.79					
77	0.78					

机型	LBAR08-5/ABAR08-5		LBAR08-10/ABAR08-10		LBAR08-20/ABAR08-20	
	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直	水平/壁挂	垂直
搬运重量 [kg]	加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]		加速度/减速度 [m/s²]	
78	0.77					
79	0.76					
80	0.76					

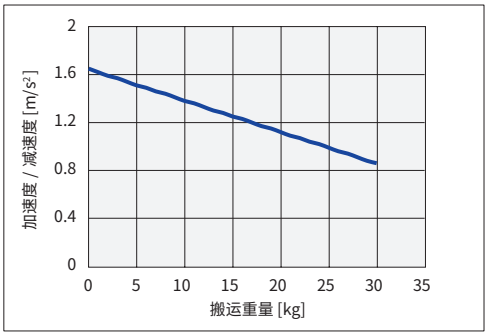
● 搬运重量－加速度/减速度图表(参考基准)

LBAR08-5 / ABAR08-5

水平 / 壁挂

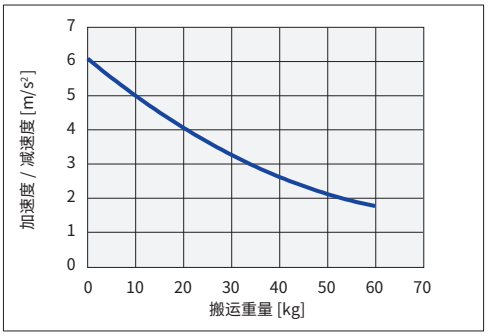


垂直

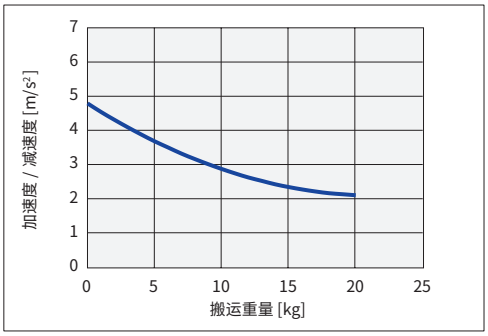


LBAR08-10 / ABAR08-10

水平 / 壁挂

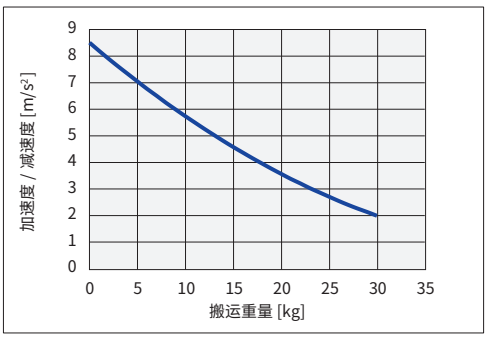


垂直

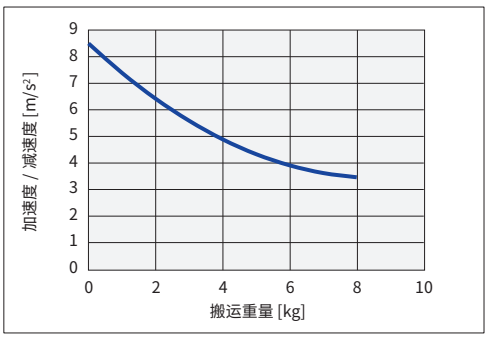


LBAR08-20 / ABAR08-20

水平 / 壁挂



垂直



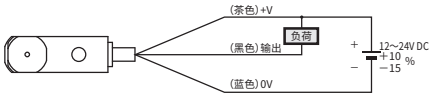
■传感器规格

项目	规格	
厂商名称	Panasonic Devices SUNX株式会社	
型号	GX-F8A	GX-F8B
输出方式	NPN型	
输出动作	接近时ON	离开时ON
电源电压	DC12～24V	

项目	规格
负载电流	100 mA以下
消耗电流	15 mA以下
指示灯	橙色LED（输出ON时亮灯）
环境温度、湿度	-25～+75℃、35～85%RH
保护构造	IP68
电缆长度	5 m

【注意事项】
- 传感器固定用螺丝紧固扭矩：0.5 N・m
- 传感器检测面与传感器板的间隙约为1 mm。
- 传感器规格的详情请向厂商确认。
- 作为原点传感器连接本公司控制器时，请咨询本公司。

■接近传感器连接图

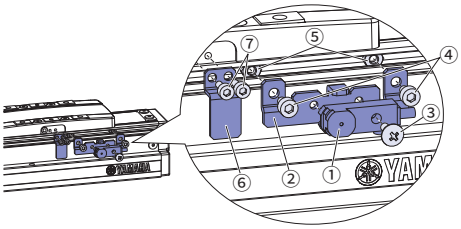


※"(黑色)输出"未配备短路保护电路。
请勿直接连接电源或容量负载。

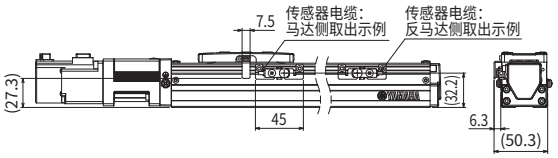
■接近传感器安装示例(LBAS/ABAS 左侧安装示例)

注1.传感器选配件为LBAS、ABAS通用。
注2.请客户自行安装、调整传感器选配件。
详情请参阅产品手册。
注3.附带安装需要的螺栓、螺母。
注4.传感器电缆为5m。请按照需要加工后安装。
注5.传感器电缆可从马达侧、反马达侧取出。

① 接近传感器	⑤ 支架固定螺母
② 传感器安装支架	⑥ 感应器螺丝板
③ 传感器固定螺丝	⑦ 感应器螺丝固定螺栓
④ 支架固定螺栓	



LBAS04 ABAS04



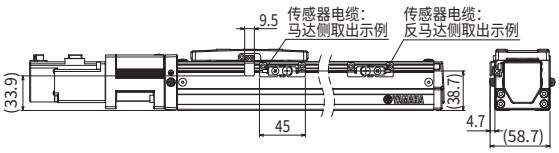
接近传感器选配件

分类		名称	编号 接近时ON（a接）	编号 离开时ON（b接）	数量	备注
Assy		接近传感器选配件	KFU-M2205-10	KFU-M2205-00		
构成部件	①	接近传感器	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	②	传感器安装支架	KFU-M22FF-00		1	
	③	传感器固定螺丝	90990-66J004		1	M3×0.5 长度8
	④	支架固定螺栓	91312-03005		2	M3×0.5 长度5
	⑤	支架固定螺母	95302-03700		2	M3

感应器螺丝选配件

分类		名称	编号	数量	备注
Assy		感应器螺丝选配件	KFT-M2206-00		
构成部件	⑥	感应器螺丝板	KFT-M22G5-00	1	
	⑦	感应器螺丝固定螺栓	90112-02J005	2	M2×0.4 长度5

LBAS05 ABAS05



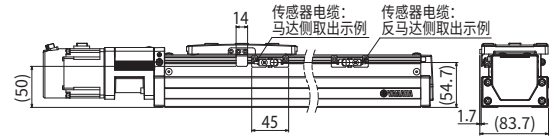
接近传感器选配件

分类		名称	编号 接近时ON（a接）	编号 离开时ON（b接）	数量	备注
Assy		接近传感器选配件	KFU-M2205-10	KFU-M2205-00		
构成部件	①	接近传感器	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	②	传感器安装支架	KFU-M22FF-00		1	
	③	传感器固定螺丝	90990-66J004		1	M3×0.5 长度8
	④	支架固定螺栓	91312-03005		2	M3×0.5 长度5
	⑤	支架固定螺母	95302-03700		2	M3

感应器螺丝选配件

分类		名称	编号	数量	备注
Assy		感应器螺丝选配件	KFU-M2206-00		
构成部件	⑥	感应器螺丝板	KFU-M22G5-00	1	
	⑦	感应器螺丝固定螺栓	90112-2AJ005	2	M2.5×0.4 长度5

LBAS08 ABAS08



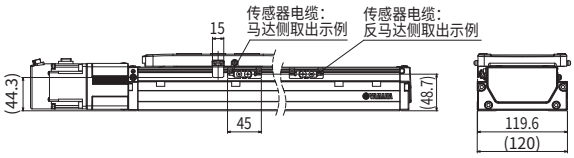
接近传感器选配件

分类		名称	编号 接近时ON（a接）	编号 离开时ON（b接）	数量	备注
Assy		接近传感器选配件	KFU-M2205-10	KFU-M2205-00		
构成部件	①	接近传感器	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	②	传感器安装支架	KFU-M22FF-00		1	
	③	传感器固定螺丝	90990-66J004		1	M3×0.5 长度8
	④	支架固定螺栓	91312-03005		2	M3×0.5 长度5
	⑤	支架固定螺母	95302-03700		2	M3

感应器螺丝选配件

分类		名称	编号	数量	备注
Assy		感应器螺丝选配件	KFV-M2206-00		
构成部件	⑥	感应器螺丝板	KFV-M22G5-00	1	
	⑦	感应器螺丝固定螺栓	91312-03005	2	M3×0.5 长度5

LBAS12 ABAS12



接近传感器选配件

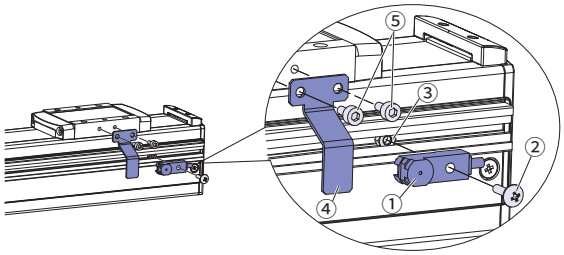
分类		名称	编号 接近时ON(a接)	编号 离开时ON(b接)	数量	备注
Assy		接近传感器选配件	KFU-M2205-10	KFU-M2205-00		
构成部件	①	接近传感器	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	②	传感器安装支架	KFU-M22FF-00		1	
	③	传感器固定螺丝	90990-66J004		1	M3×0.5 长度8
	④	支架固定螺栓	91312-03005		2	M3×0.5 长度5
	⑤	支架固定螺母	95302-03700		2	M3

感应器螺丝选配件

分类		名称	编号	数量	备注
Assy		感应器螺丝选配件	KFY-M2206-00		
构成部件	⑥	感应器螺丝板	KFY-M22G5-00	1	
	⑦	感应器螺丝固定螺栓	91312-03006	2	M3×0.5 长度6

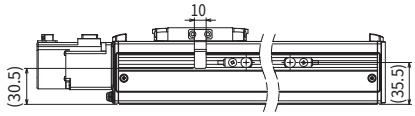
■接近传感器安装示例(LGXS/AGXS 小型 左侧安装示例)

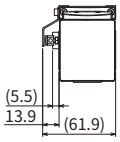
注1.传感器选配件为LGXS、AGXS通用。
注2.请客户自行安装、调整传感器选配件。
　　详情请参阅产品手册。
注3.附带安装需要的螺栓、螺母。
注4.传感器电缆为5m。请按照需要加工后安装。
注5.安装传感器选配件需要使用有T槽侧面安全盖。
注6.传感器电缆可从马达侧、反马达侧取出。



① 接近传感器
② 传感器固定螺丝
③ 传感器固定螺母
④ 感应器螺丝板
⑤ 感应器螺丝固定螺栓

LGXS05 AGXS05





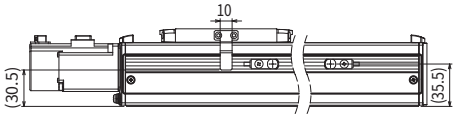
接近传感器选配件

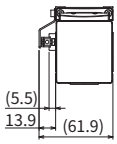
分类		名称	编号		数量	备注
			接近时ON (a接)	离开时ON (b接)		
Assy		接近传感器选配件	KES-M2205-10	KES-M2205-00		
构成部件	①	接近传感器	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	②	传感器固定螺丝	90990-66J025		1	M3×0.5 长度10
	③	传感器固定螺母	95302-03600		2	M3

感应器螺丝选配件

分类		名称	编号	数量	备注
Assy		感应器螺丝选配件	KES-M2206-00		
构成部件	④	感应器螺丝板	KES-M22G5-00	1	
	⑤	感应器螺丝固定螺栓	91312-03006	2	M3×0.5 长度6

LGXS05L AGXS05L





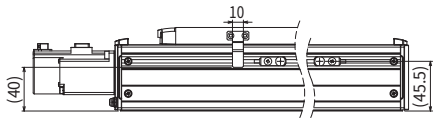
接近传感器选配件

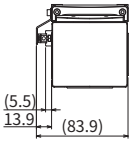
分类		名称	编号		数量	备注
			接近时ON (a接)	离开时ON (b接)		
Assy		接近传感器选配件	KES-M2205-10	KES-M2205-00		
构成部件	①	接近传感器	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	②	传感器固定螺丝	90990-66J025		1	M3×0.5 长度10
	③	传感器固定螺母	95302-03600		2	M3

感应器螺丝选配件

分类		名称	编号	数量	备注
Assy		感应器螺丝选配件	KES-M2206-00		
构成部件	④	感应器螺丝板	KES-M22G5-00	1	
	⑤	感应器螺丝固定螺栓	91312-03006	2	M3×0.5 长度6

LGXS07 AGXS07





接近传感器选配件

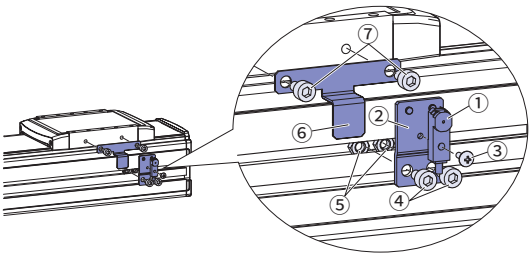
分类		名称	编号		数量	备注
			接近时ON (a接)	离开时ON (b接)		
Assy		接近传感器选配件	KES-M2205-10	KES-M2205-00		
构成部件	①	接近传感器	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	②	传感器固定螺丝	90990-66J025		1	M3×0.5 长度10
	③	传感器固定螺母	95302-03600		2	M3

感应器螺丝选配件

分类		名称	编号	数量	备注
Assy		感应器螺丝选配件	KES-M2206-00		
构成部件	④	感应器螺丝板	KES-M22G5-00	1	
	⑤	感应器螺丝固定螺栓	91312-03006	2	M3×0.5 长度6

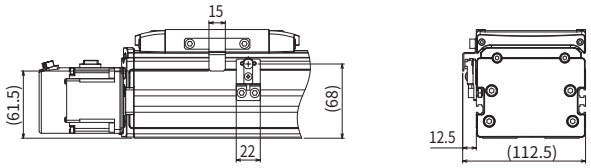
接近传感器安装示例(LGXS/AGXS 中型、大型 左侧安装示例)

注1.传感器选配件为LGXS、AGXS通用。
注2.请客户自行安装、调整传感器选配件。
详情请参阅产品手册。
注3.附带安装需要的螺栓、螺母。
注4.传感器电缆为5m。请按照需要加工后安装。



① 接近传感器
② 传感器安装支架
③ 传感器固定螺丝
④ 支架固定螺栓
⑤ 支架固定螺母
⑥ 感应器螺丝板
⑦ 感应器螺丝固定螺栓

LGXS10 AGXS10



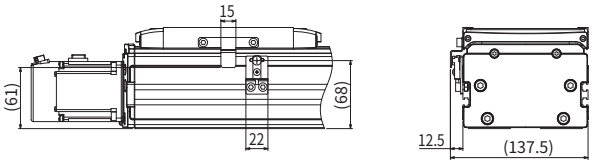
接近传感器选配件

分类		名称	编号 接近时ON(a接)	编号 离开时ON(b接)	数量	备注
Assy		接近传感器选配件	KEV-M2205-10	KEV-M2205-00		
构成部件	①	接近传感器	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	②	传感器安装支架	KEV-M22FF-00		1	
	③	传感器固定螺丝	90990-66J004		1	M3×0.5 长度8
	④	支架固定螺栓	91312-05008		2	M5×0.8 长度8
	⑤	支架固定螺母	95302-05700		2	M5

感应器螺丝选配件

分类		名称	编号	数量	备注
Assy		感应器螺丝选配件	KEV-M2206-00		
构成部件	⑥	感应器螺丝板	KEV-M22G5-00	1	
	⑦	感应器螺丝固定螺栓	91312-05008	2	M5×0.8 长度8

LGXS12 AGXS12



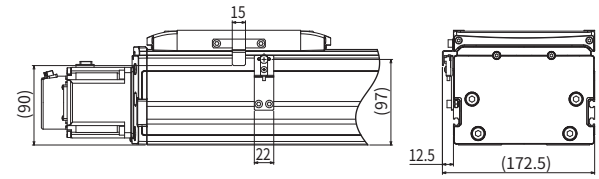
接近传感器选配件

分类		名称	编号 接近时ON(a接)	编号 离开时ON(b接)	数量	备注
Assy		接近传感器选配件	KEV-M2205-10	KEV-M2205-00		
构成部件	①	接近传感器	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	②	传感器安装支架	KEV-M22FF-00		1	
	③	传感器固定螺丝	90990-66J004		1	M3×0.5 长度8
	④	支架固定螺栓	91312-05008		2	M5×0.8 长度8
	⑤	支架固定螺母	95302-05700		2	M5

感应器螺丝选配件

分类		名称	编号	数量	备注
Assy		感应器螺丝选配件	KEV-M2206-00		
构成部件	⑥	感应器螺丝板	KEV-M22G5-00	1	
	⑦	感应器螺丝固定螺栓	91312-05008	2	M5×0.8 长度8

LGXS16 AGXS16



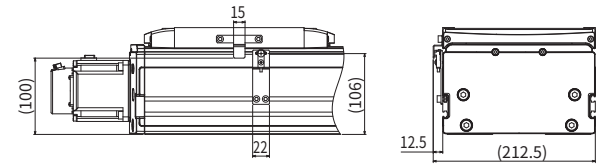
接近传感器选配件

分类		名称	编号 接近时ON(a接)	编号 离开时ON(b接)	数量	备注
Assy		接近传感器选配件	KEX-M2205-10	KEX-M2205-00		
构成部件	①	接近传感器	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	②	传感器安装支架	KEX-M22FF-00		1	
	③	传感器固定螺丝	90990-66J004		1	M3×0.5 长度8
	④	支架固定螺栓	91312-05008		2	M5×0.8 长度8
	⑤	支架固定螺母	95302-05700		2	M5

感应器螺丝选配件

分类		名称	编号	数量	备注
Assy		感应器螺丝选配件	KEV-M2206-00		
构成部件	⑥	感应器螺丝板	KEV-M22G5-00	1	
	⑦	感应器螺丝固定螺栓	91312-05008	2	M5×0.8 长度8

LGXS20 AGXS20



接近传感器选配件

分类		名称	编号 接近时ON(a接)	编号 离开时ON(b接)	数量	备注
Assy		接近传感器选配件	KEY-M2205-10	KEY-M2205-00		
构成部件	①	接近传感器	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	②	传感器安装支架	KEY-M22FF-00		1	
	③	传感器固定螺丝	90990-66J004		1	M3×0.5 长度8
	④	支架固定螺栓	91312-05008		2	M5×0.8 长度8
	⑤	支架固定螺母	95302-05700		2	M5

感应器螺丝选配件

分类		名称	编号	数量	备注
Assy		感应器螺丝选配件	KEV-M2206-00		
构成部件	⑥	感应器螺丝板	KEV-M22G5-00	1	
	⑦	感应器螺丝固定螺栓	91312-05008	2	M5×0.8 长度8

传感器规格

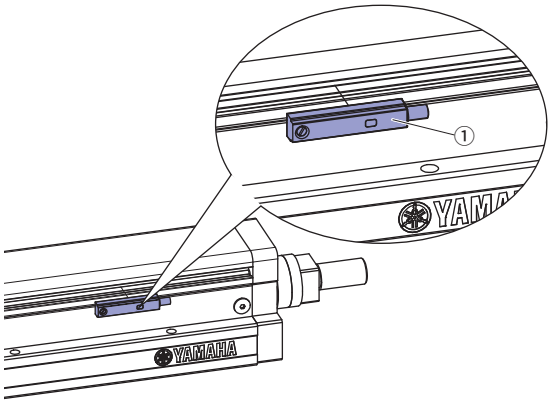
项目	规格
厂商名称	KITA SENSOR TECH. CO., LTD.
型号	KT-32N
输出方式	NPN型
输出动作	接近时ON
电源电压	DC10~30V
负载电流	100 mA以下

项目	规格
消耗电流	17 mA以下(DC24V时)
指示灯	红色LED(输出ON时亮灯)
环境温度	-10~+70°C
保护构造	IP67
电缆长度	2 m

【注意事项】
- 传感器的检测范围请参阅产品手册。
- 传感器规格的详情请向厂商确认。
- 作为原点传感器连接本公司控制器时，请咨询本公司。

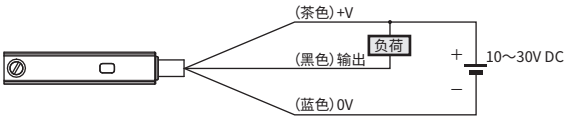
磁力传感器安装示例(LBAR/ABAR 左侧安装示例)

※1.传感器选配件为LBAR、ABAR通用。
※2.请客户自行安装、调整传感器选配件。
详情请参阅产品手册。
※3.可使用传感器附带的螺钉进行固定。
※4.传感器电缆为2m。请按照需要加工后安装。
※5.传感器电缆可从马达侧、反马达侧取出。



	名称	编号	个数
①	磁力传感器选配件	KNB-M2205-00	1

磁力传感器连接图



※ ”(黑色)输出”未配备短路保护电路。
请勿直接连接电源或容量负载。

供油用喷嘴(LBAS/ABAS/LBAR/ABAR用)

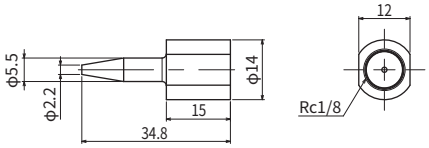
除LBAS12/ABAS12(H)以外，给Basic机型LBAS/ABAS/LBAR/ABAR的滚珠丝杆、线性导轨补充润滑油的专用供油用喷嘴。

※可以安装在一般市场上销售的注油枪上使用。

● 供油用喷嘴组件
供油用前端喷嘴＋供油用喷嘴的组件。

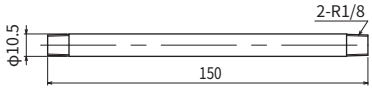
部件编号	KFU-M3861-00

● 供油用前端喷嘴



部件编号	KFU-M2941-00

● 供油用喷嘴



部件编号	KFU-M2942-00

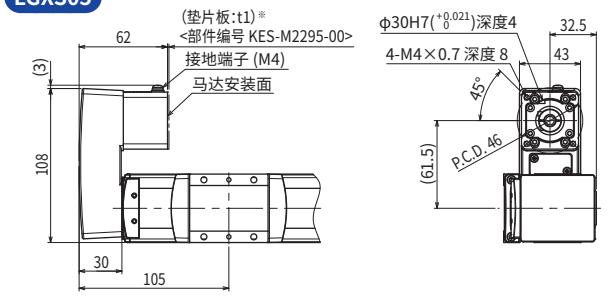
供油用喷嘴(LBAS12/ABAS12(H)/LGXS/AGXS用)

给Basic机型LBAS12/ABAS12(H)和Advanced机型LGXS/AGXS的滚珠丝杆、线性导轨补充润滑油的推荐供油用喷嘴如下所示。

● 推荐供油用喷嘴

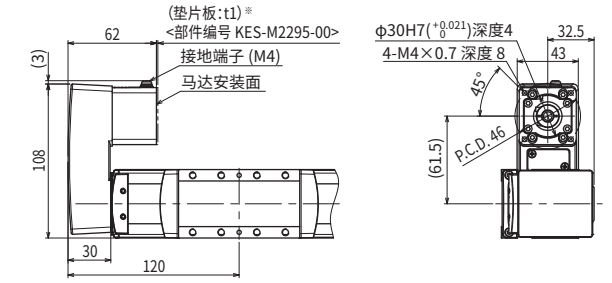
LBAS12/ABAS12(H)	YAMADA公司CNP-2或同等产品
LGXS05/LGXS05L/LGXS07/LGXS10/LGXS12/ AGXS05/AGXS05L/AGXS07/AGXS10/AGXS12	NSK HGP NZ4前端喷嘴或同等品
LGXS16/LGXS20/AGXS16/AGXS20	前端喷嘴外径φ10、内径φ6.5~φ7

LGXS05



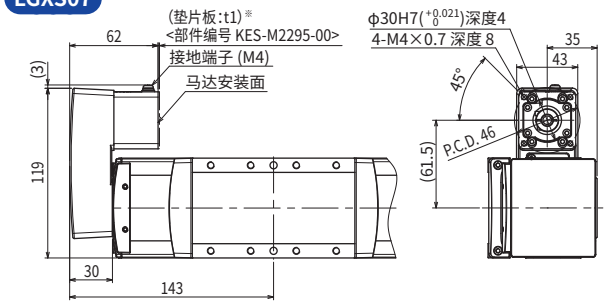
※ 垫片板的有无请参阅适用伺服马达表(P.156)。

LGXS05L



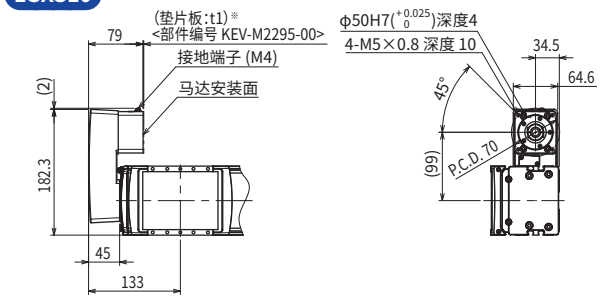
※ 垫片板的有无请参阅适用伺服马达表(P.158)。

LGXS07



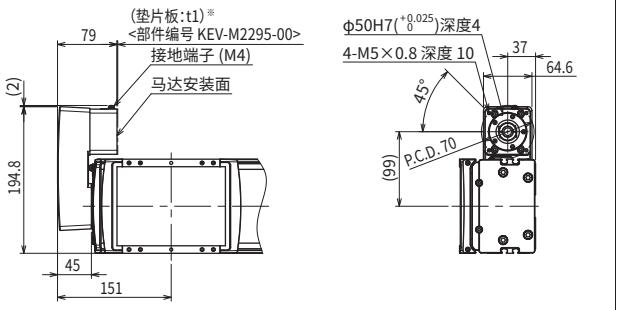
※ 垫片板的有无请参阅适用伺服马达表(P.160)。

LGXS10



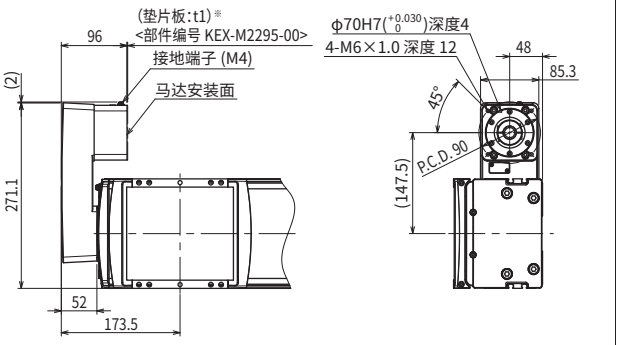
※ 垫片板的有无请参阅适用伺服马达表(P.162)。

LGXS12



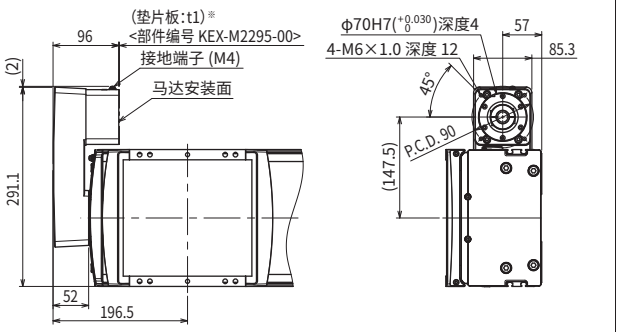
※ 垫片板的有无请参阅适用伺服马达表(P.164)。

LGXS16



※ 垫片板的有无请参阅适用伺服马达表(P.166)。

LGXS20



※ 垫片板的有无请参阅适用伺服马达表(P.168)。

※1.请将弯折单元安装至主机后使用。有关安装方法请参阅产品手册。
※2.弯折单元上没有马达。从主机上拆下马达并安装于弯折单元。
※3.右侧、左侧安装均可。

机型	产品型号	部件编号	重量
LGXS05, LGXS05L, LGXS07	GX-BEND-40	KES-M221M-00	0.4 kg
LGXS10, LGXS12	GX-BEND-60	KEV-M221M-00	1.2 kg
LGXS16, LGXS20	GX-BEND-80	KEX-M221M-00	2.7 kg