

ABAR08

Basic机型 ●单轴机器人

●拉杆型



■订购型号

ABAR08										
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
	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
										电池 ^{※3}
										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.138。

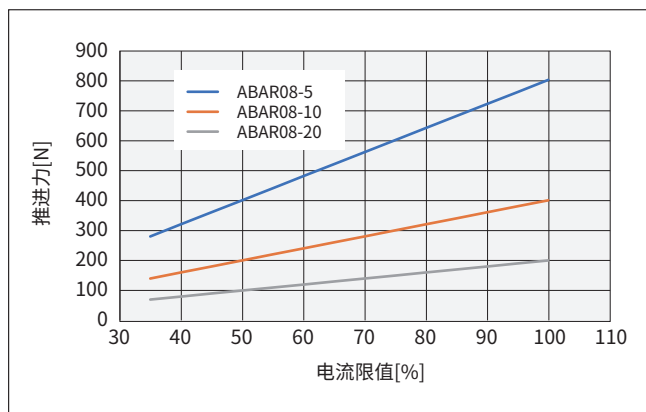
■适用控制器

控制器	运行方法
EP-01	点位跟踪/远程命令

■推进力(参考值)

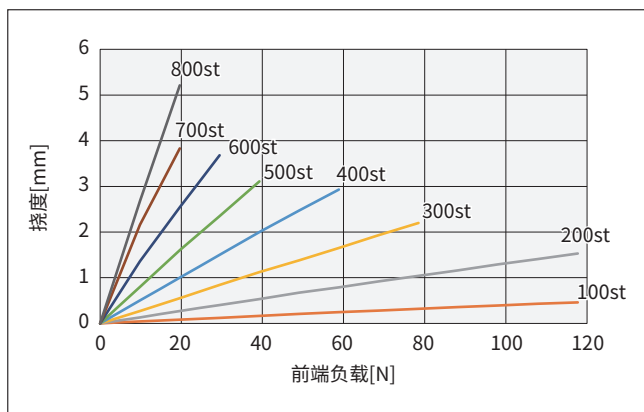
推进运行时的推进力请参照下述图表。

※ 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。



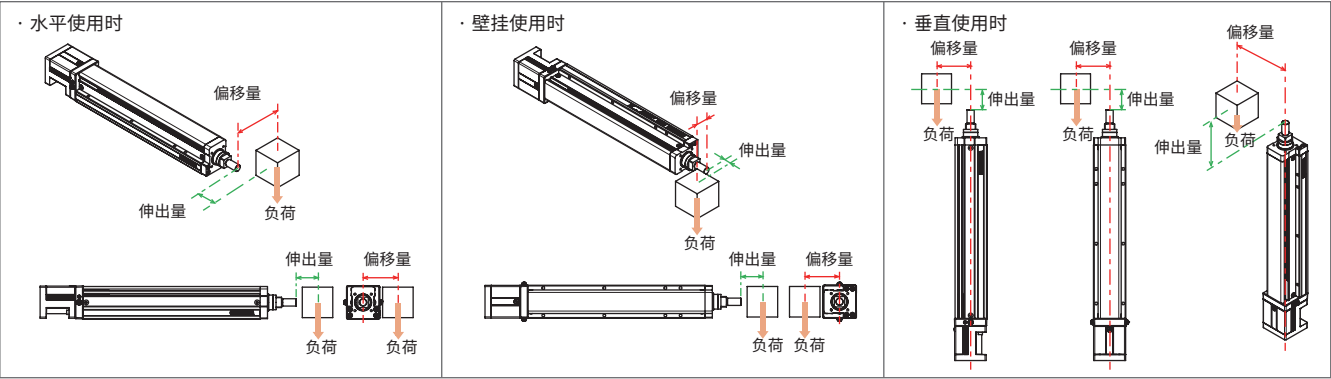
由此确认



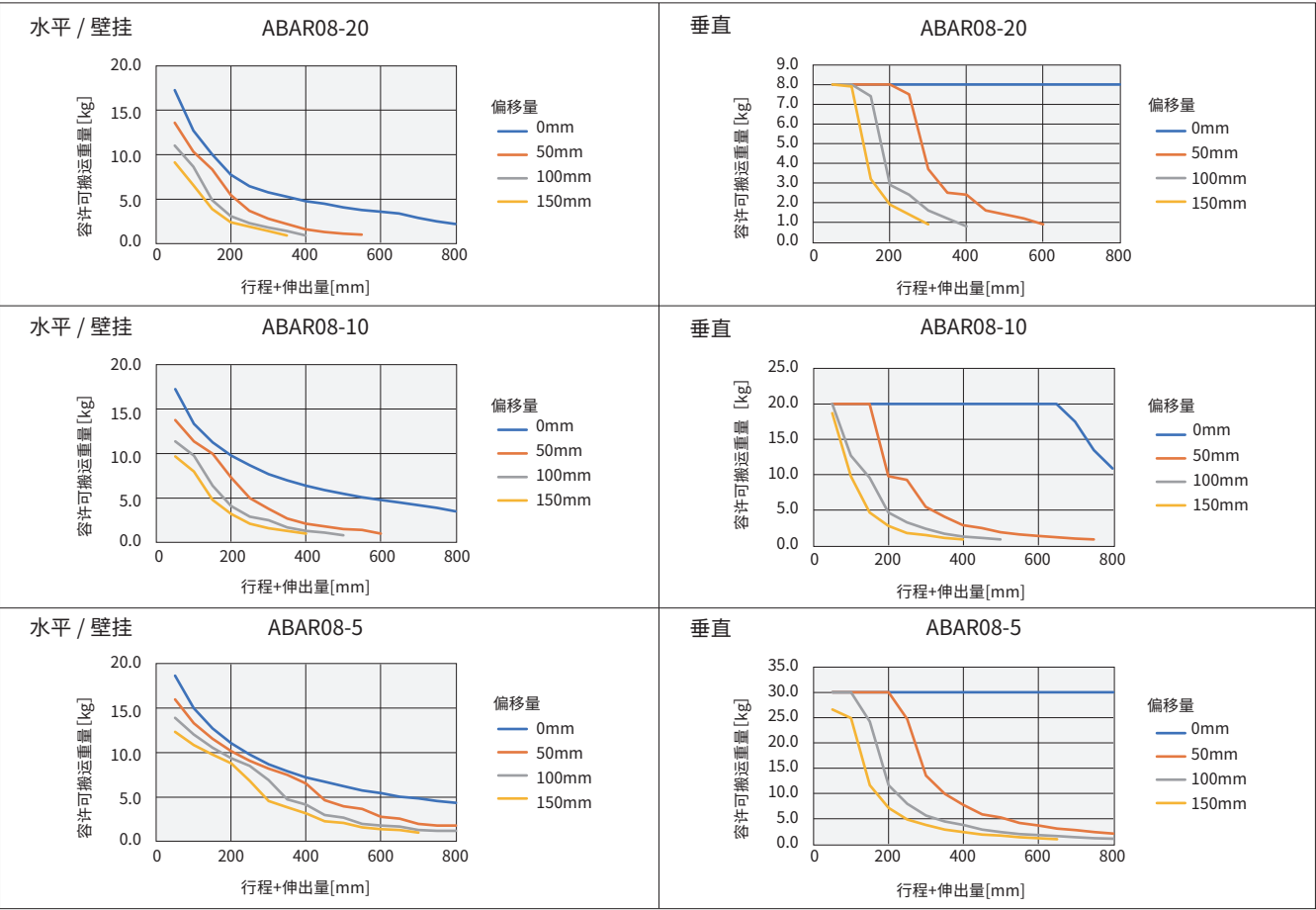
▶ 在本公司会员网站上可轻松进行周期时间模拟。详情请确认P.12。

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。



特点

无级调速
Basic机型 LBAS
带刹车
Advanced机型 LGXS

带刹车
Basic机型 LBAR
带刹车
Basic机型 ABAS
带刹车
Advanced机型 AGXS

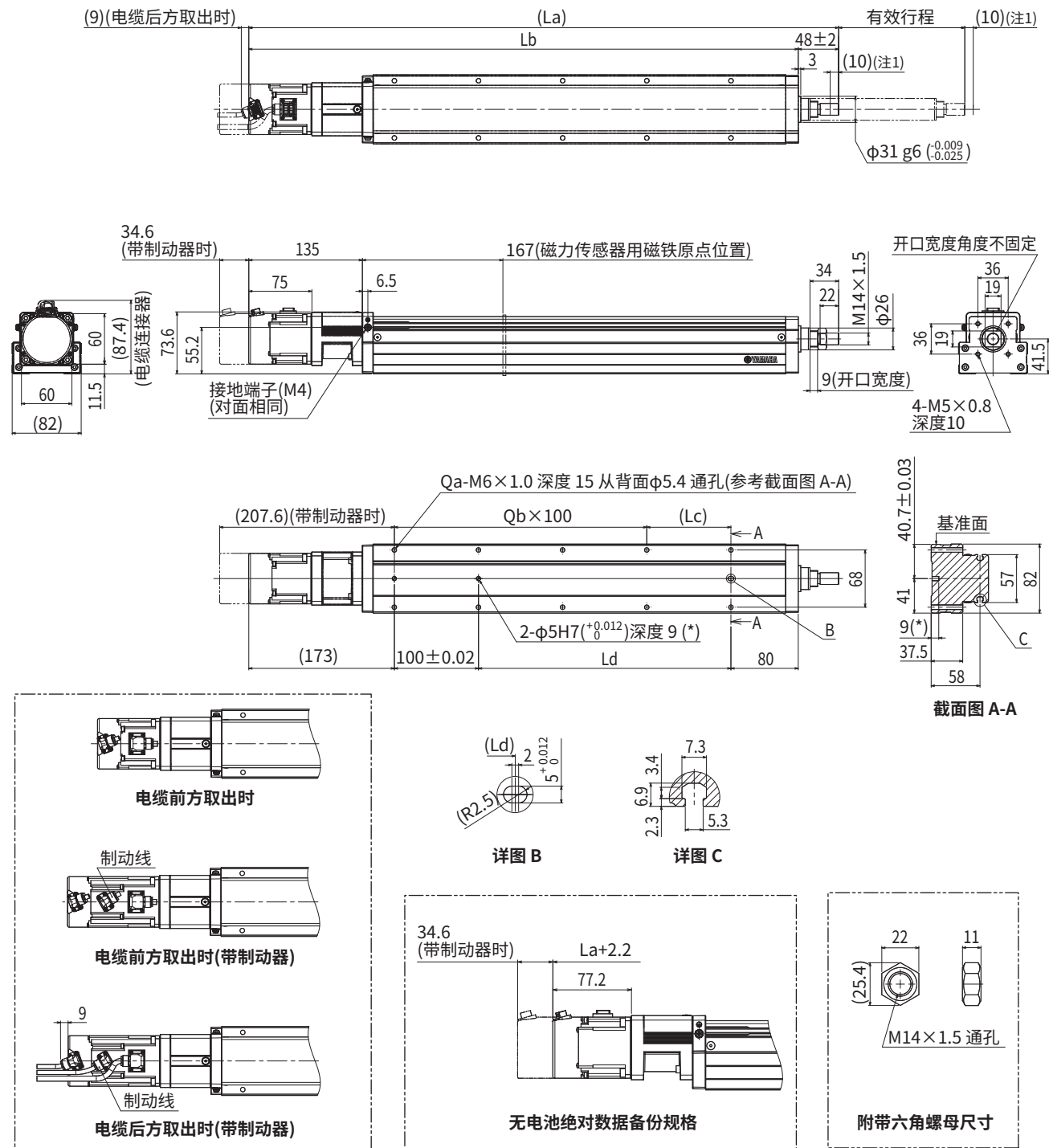
带刹车
Basic机型 ABAR

加速度/减速度
容许惯性力矩

选配件

带刹车
Basic机型 EP-01

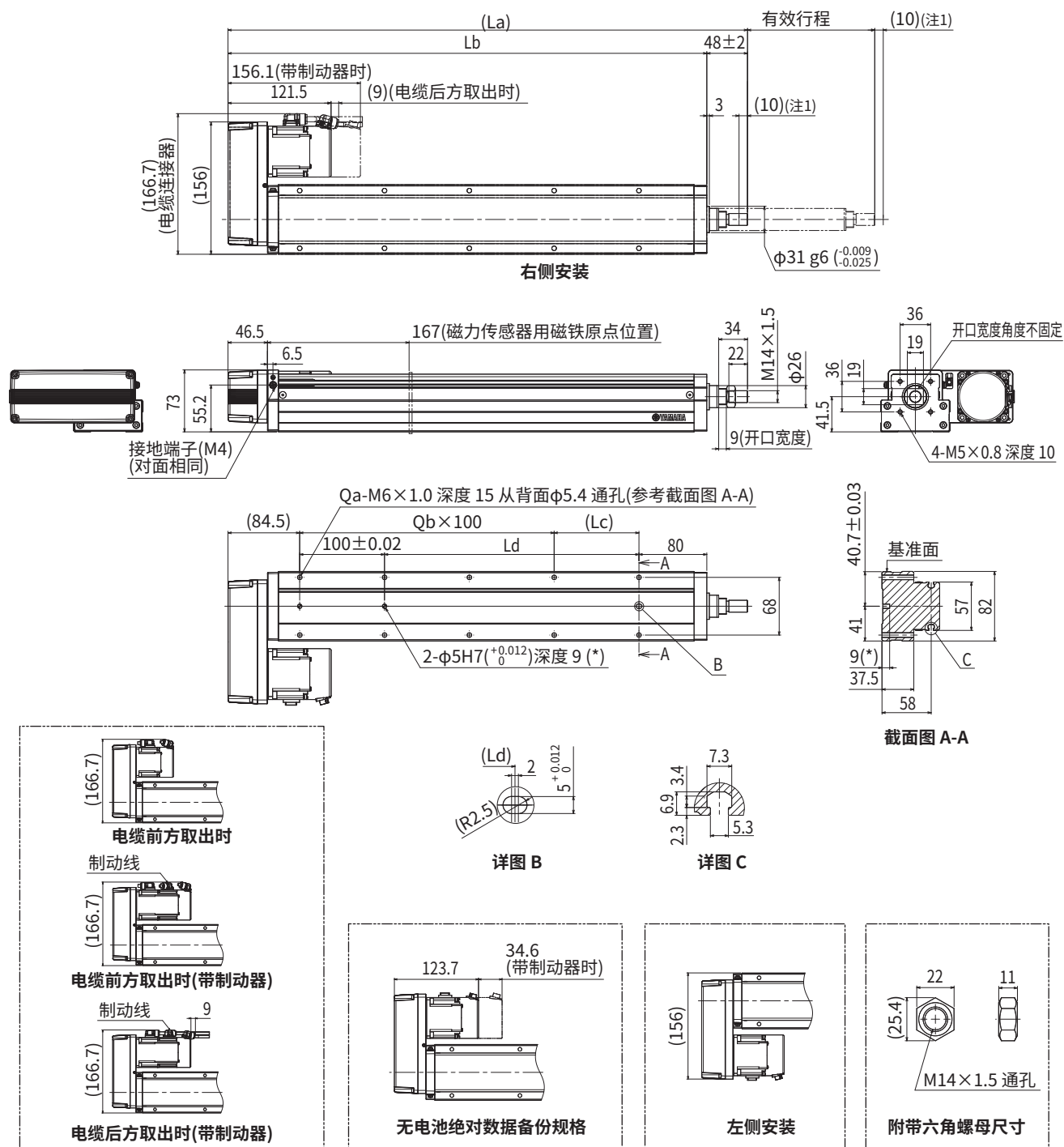
ABAR08 直线型 (S)



- 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<45mm以上>的内六角螺栓<M5×0.8>。
 用安装螺栓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.143)
 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								900	720	600	480	420	360	300	240
	导程10								450	360	300	240	210	180	150	120
	导程5								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 $\leq M5 \times 0.8$ 。

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 $\leq M6 \times 1.0$ 。

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.143)

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) ³⁴		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%