

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 12: 12 mm 6: 6 mm	形状 S: 直线型 R: 右弯折 L: 左弯折	马达规格 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	行程 50~800 (50 mm间距)	电缆长度 ^{※1} R3: 3 m R5: 5 m R10: 10 m	电缆 取出方向 R: 马达后方 F: 马达前方	定位器 EP-01	驱动器: 马达功率 A10: 200W以下	输入输出选择 EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link	电池 ^{※2} 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

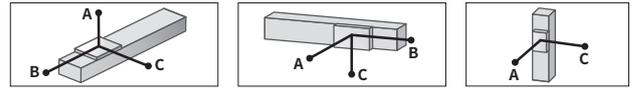
马达输出 AC	50 W	
重复定位精度 ^{※1}	±0.01 mm	
减速机构	轧制滚珠丝杆φ10(C7级)	
行程	50 mm~800 mm(50 mm间距)	
最高速度 ^{※2}	800 mm/sec	400 mm/sec
滚珠丝杆导程	12 mm	6 mm
最大可搬运重量	水平	12 kg
	垂直	2 kg
额定推力	71 N	141 N
主机最大截面外形	W 44 mm × H 52 mm	
全长	直线型	ST + 277.5 mm
	弯折	ST + 196 mm
位置检测器	绝对编码器 无电池绝对编码器	
分辨率	23位	
使用环境温度、湿度	0~40 °C, 35~80 %RH(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.106。

适用控制器

控制器	运行方法
EP-01	点位跟踪/远程命令

允许突出量[※]

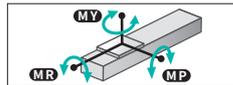


ABAS04-12				壁面安装使用时 (单位:mm)			垂直使用时 (单位:mm)			
水平使用时 (单位:mm)	A	B	C	A	B	C	A	C		
2kg	1187	271	325	2kg	325	271	1187	1kg	534	534
8kg	473	62	77	8kg	77	62	473	2kg	265	265
12kg	431	41	53	12kg	53	41	431			

ABAS04-6				壁面安装使用时 (单位:mm)			垂直使用时 (单位:mm)			
水平使用时 (单位:mm)	A	B	C	A	B	C	A	C		
4kg	1808	155	217	4kg	217	155	1808	1kg	639	639
12kg	801	47	65	12kg	65	47	801	3kg	208	208
20kg	546	25	35	20kg	35	25	546	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



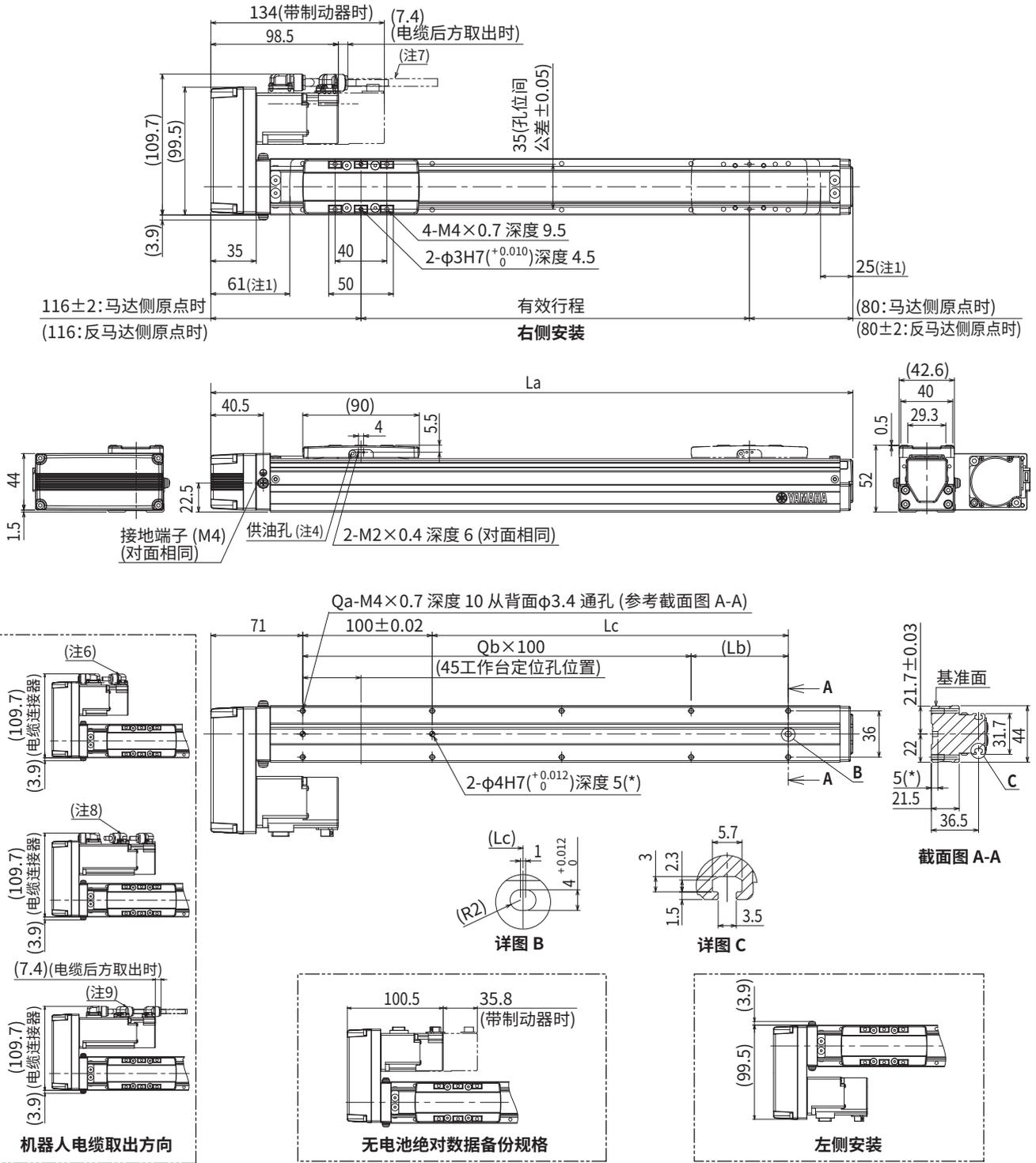
(单位:N·m)		
MY	MP	MR
54	54	75

由此确认



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

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.143)
部件编号: KF-U-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%