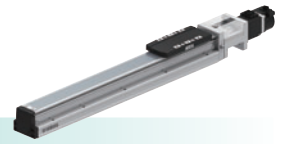


# ABAS05

Basic机型 ●单轴机器人

●滑块型



## 订购型号

<b>ABAS05</b>							<b>EP-01</b>				
主机	导程指定	形状	马达规格	行程	电缆长度 <sup>※1</sup>	电缆取出方向	定位器	驱动器: 马达功率	再生装置 <sup>※2</sup>	输入输出选择	电池 <sup>※3</sup>
	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。
- ※ 变更原点回归方向时, 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

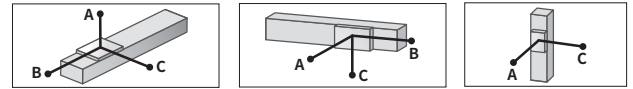
马达输出 AC	100 W		
重复定位精度 <sup>※1</sup>	±0.01 mm		
减速机构	轧制滚珠丝杆φ12(C7级)		
行程	50 mm~800 mm(50 mm间距)		
最高速度 <sup>※2</sup>	1333 mm/sec	666 mm/sec	333 mm/sec
滚珠丝杆导程	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬运重量	水平	12 kg	24 kg
	垂直	3 kg	6 kg
额定推力	84 N	169 N	339 N
主机最大截面外形	W 54 mm × H 60 mm		
全长	直线型	ST + 295 mm	
	弯折	ST + 200 mm	
位置检测器	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.107。

## 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<sup>※</sup>



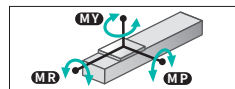
ABAS05-20	水平使用时 (单位: mm)			壁面安装使用时 (单位: mm)			垂直使用时 (单位: mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	B	C
2kg	549	324	272	272	324	549	1kg	544	544
8kg	155	73	65	65	73	155	2kg	276	276
12kg	117	46	42	42	46	117	3kg	195	195

ABAS05-10	水平使用时 (单位: mm)			壁面安装使用时 (单位: mm)			垂直使用时 (单位: mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	B	C
5kg	769	178	213	213	178	769	2kg	443	443
15kg	314	53	64	64	53	314	4kg	218	218
24kg	216	29	36	36	29	216	6kg	142	142

ABAS05-5	水平使用时 (单位: mm)			壁面安装使用时 (单位: mm)			垂直使用时 (单位: mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	B	C
10kg	921	97	131	131	97	921	3kg	345	345
25kg	459	33	45	45	33	459	8kg	124	124
40kg	436	17	23	23	17	436	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

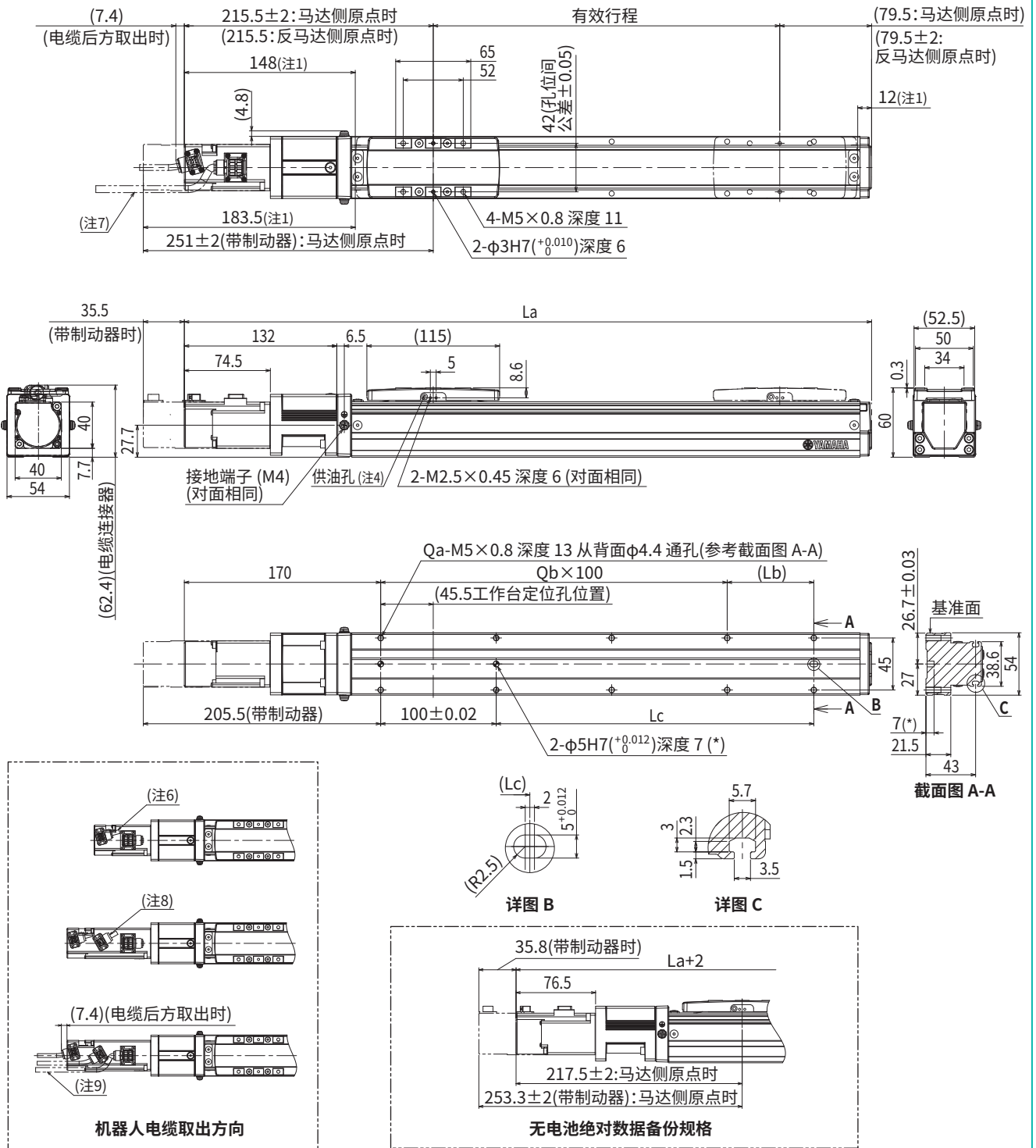
由此确认



▶ 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。

特点  
Basic机型 (滑块型) 无绳型  
LBAS Advanced机型 (滑块型) 无绳型  
LGXS Basic机型 (扭杆型) 无绳型  
LBAR Basic机型 (扭杆型) 带绳型  
ABAS Basic机型 (扭杆型) 带绳型  
Advanced机型 (扭杆型) 带绳型  
AGXS Basic机型 (扭杆型) 带绳型  
ABAR Basic机型 (扭杆型) 带绳型  
加速度/减速度 容许静力矩  
选配件  
单轴机器人 / EP-01

ABAS05 直线型 (S)

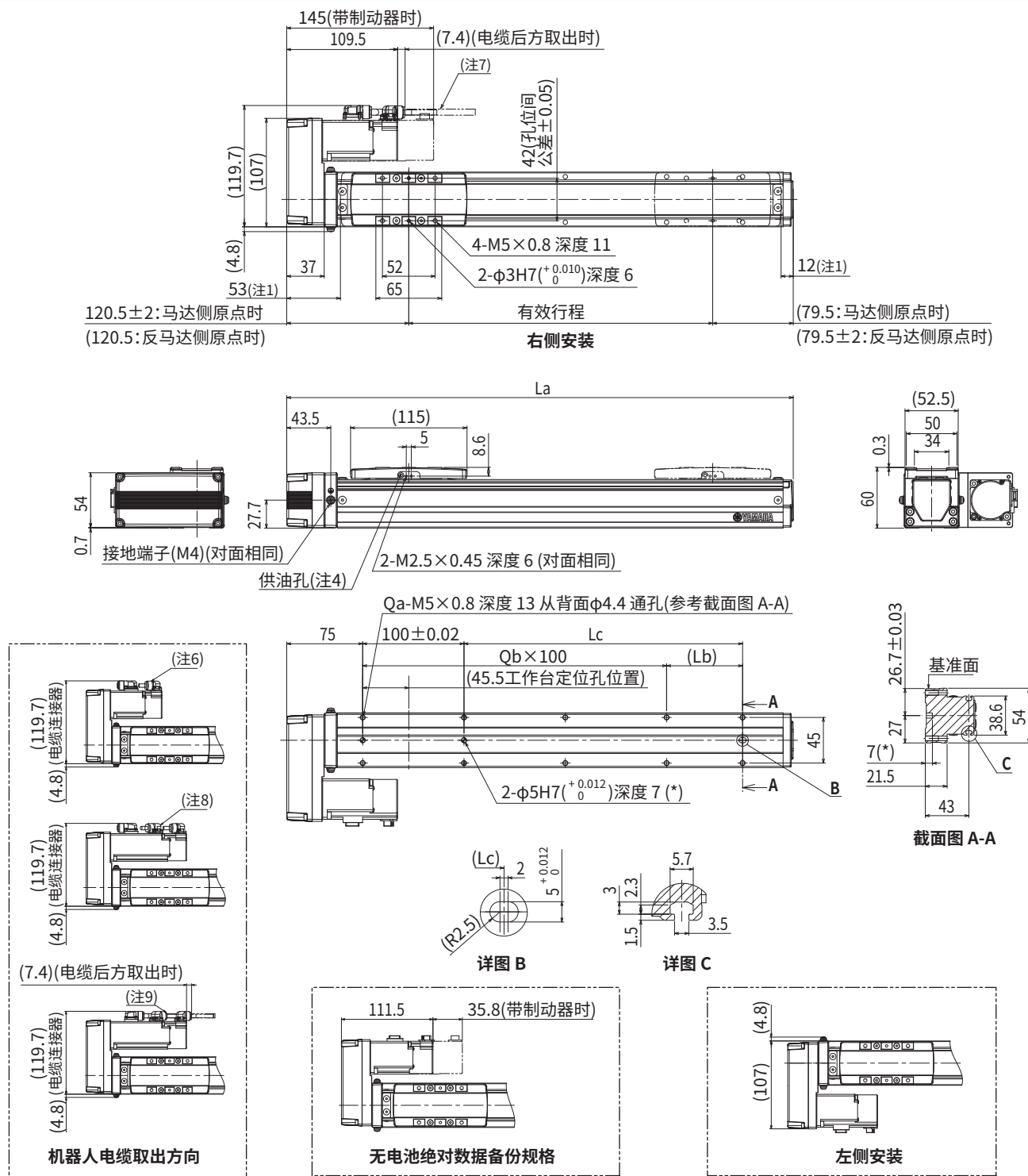


注1. 从两端到机械限位器限停的位置。  
 注2. 变更原点复归方向时, 可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)  
 注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为<<30mm以上>>的内六角螺栓<M4×0.7>。用安装螺孔规格向主机安装时推荐使用杆长为<<台架厚度+10mm以下>>的内六角螺栓<M5×0.8>。  
 注4. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.143)  
 部件编号: KFU-M3861-00  
 注5. 不含制动器的重量。带制动器时的重量比主机重量表中所示值重0.2kg。

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) <sup>注5</sup>	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)



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: 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) <sup>注5</sup>	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%

特点

Basic机型

LBAS

Advanced机型

LGXS

Basic机型

LBAR

Basic机型

ABAS

Advanced机型

AGXS

Basic机型

ABAR

加速度/减速度  
容许惯性力矩

选配件

EP-01