

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	

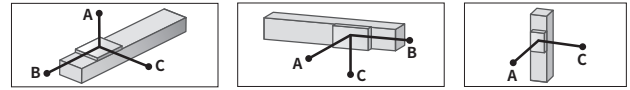
- ※1. 机器人电缆为耐弯曲电缆。
- ※2. 垂直使用的导程为5、20且行程为450mm以上以及导程为10且行程为150mm以上时,需要再生装置。
水平使用的导程为20且行程为250~750mm时,需要再生装置。
- ※3. 马达规格为标准(S、BK)规格时,需要选择有无电池。
- ※ 变更原点复归方向时,可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)

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	水平	20 mm	10 mm
	垂直	10 mm	5 mm
最大可搬运重量	水平	40 kg	80 kg
	垂直	8 kg	20 kg
额定推力	水平	174 N	341 N
	垂直	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.109。

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	

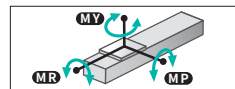
ABAS08-5			
水平使用时 (单位:mm)			
	A	B	C
30kg	1604	95	153
50kg	1035	52	83
80kg	719	27	44
100kg	608	19	31
壁面安装使用时 (单位:mm)			
	A	B	C
30kg	153	95	1604
50kg	83	52	1035
80kg	44	27	719
100kg	31	19	608
垂直使用时 (单位:mm)			
	A	C	
10kg	312	312	
20kg	149	149	
30kg	95	95	

- ※ 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	点位跟踪/远程命令

容许静态力矩



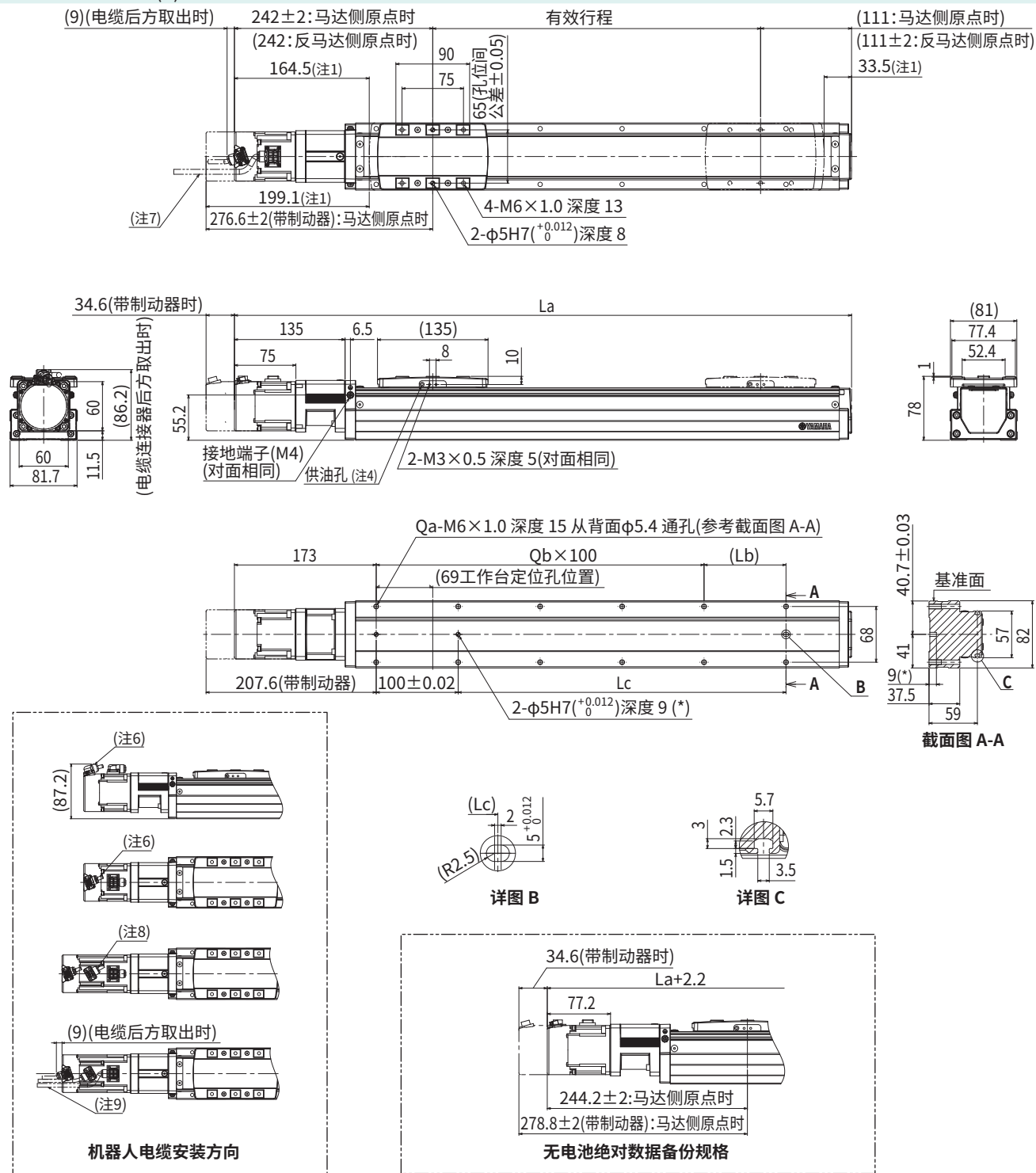
(单位:N·m)		
MY	MP	MR
221	309	343

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。

ABAS08 直线型 (S)



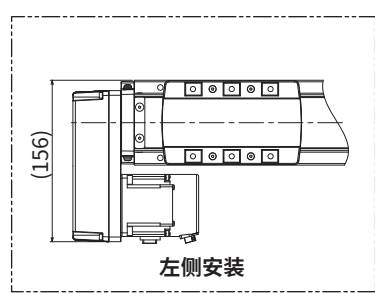
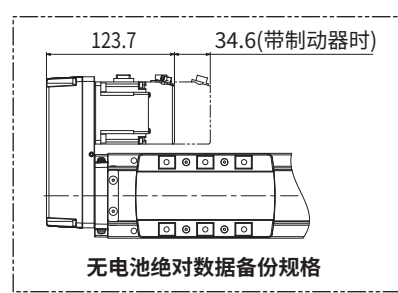
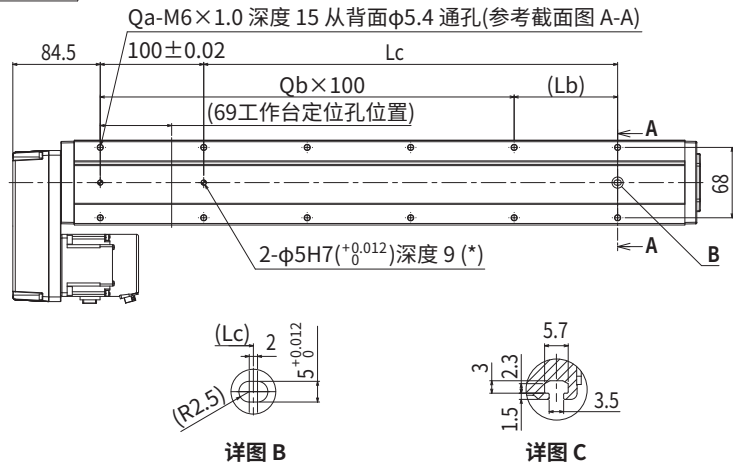
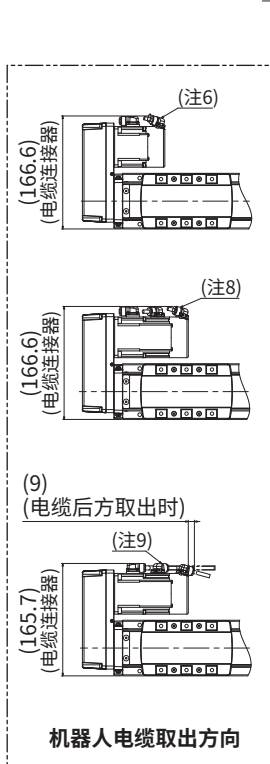
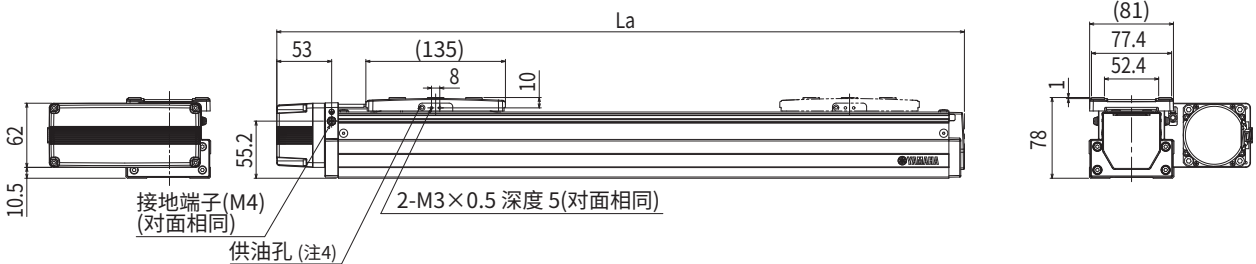
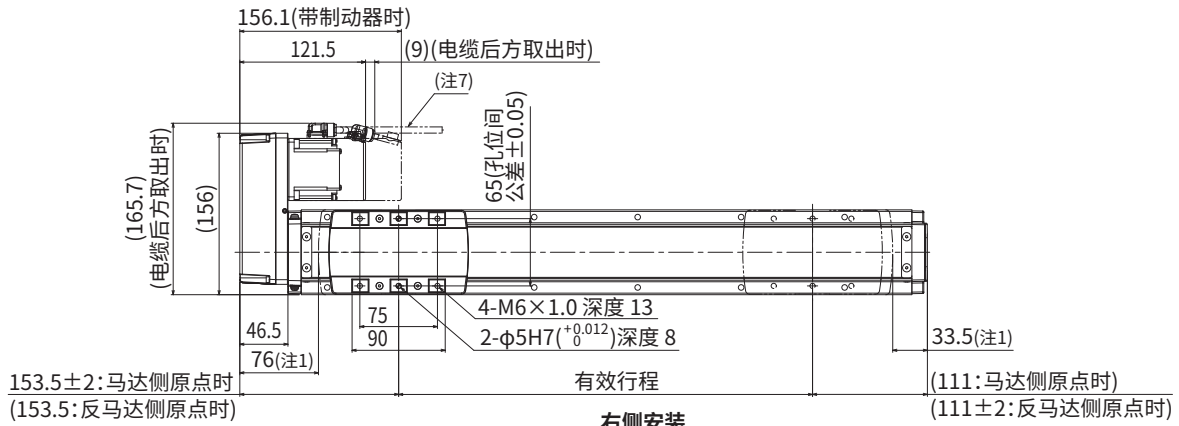
注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
 注2. 变更原点复归方向时,可通过参数进行变更。(标准为马达侧原点。变更步骤请参阅EP-01的使用说明书)
 注3. 用安装通孔向主机安装时推荐使用杆长为<<45mm以上>>的内六角螺栓<M5×0.8>。用安装螺孔规格向主机安装时推荐使用杆长为<<台架厚度+15mm以下>>的内六角螺栓<M6×1.0>。
 注4. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.143)
 部件编号: KFU-M3861-00
 注5. 不含制动器的重量。带制动器时的重量比主机重量表中所示值重0.4kg。

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,从顶部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}	导程20	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
	导程10														510	450	390	330	300	270	240	210	180
	导程5														255	225	195	165	150	135	120	105	90
	速度设定														85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%

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
 单独订购
 EP-01

ABAS08 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. 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0.4kg。

- 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,从顶部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%	