



■订购型号

AGXS07

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 ^{※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 2 kg 25 kg 4 kg 45 kg 8 kg 85 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	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

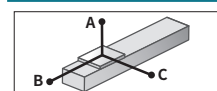
※2. 移动距离短时,受动作条件的影响,有时可能无法达到最高速度。有效行程超过700mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况。(危险速度)

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.119。

■允许突出量[※]

AGXS07-30

水平使用时

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

AGXS07-20

水平使用时

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

AGXS07-10

水平使用时

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

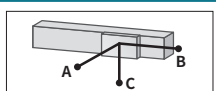
AGXS07-5

水平使用时

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

※ 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。



AGXS07-30

壁面安装使用时

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

AGXS07-20

壁面安装使用时

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

AGXS07-10

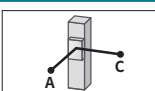
壁面安装使用时

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

AGXS07-5

壁面安装使用时

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



AGXS07-30

垂直使用时

	A	C
1kg	2335	2335
2kg	1158	1158

AGXS07-20

垂直使用时

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

AGXS07-10

垂直使用时

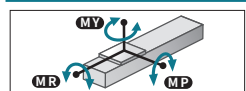
	A	C
3kg	1688	1688
6kg	827	827
8kg	612	612

AGXS07-5

垂直使用时

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

■容许静态力矩



	MY	MP	MR
	138	121	121

■适用控制器

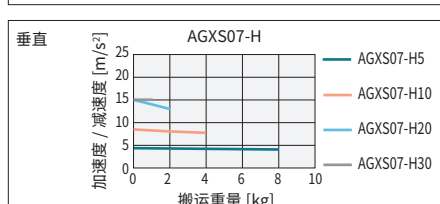
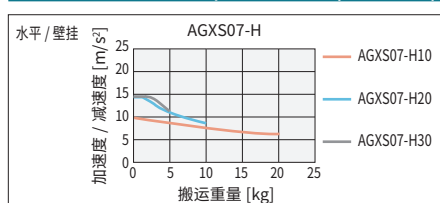
控制器	运行方法
EP-01	点位跟踪/ 远程命令

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	5 kg 10 kg 20 kg —
最大加速度	水平 14.72 m/s ² (1.5 G) 14.72 m/s ² (1.5 G) 9.64 m/s ² (1 G) —
最大可搬运重量	1 kg 2 kg 4 kg 8 kg
最大加速度	垂直 14.72 m/s ² (1.5 G) 14.72 m/s ² (1.5 G) 8.44 m/s ² (0.9 G) 4.32 m/s ² (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

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

AGXS07-H20

水平使用时

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

AGXS07-H10

水平使用时

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

AGXS07-H5

水平使用时

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

※ 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。

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

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

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

	A	C
1kg	1165	1165

	A	C
1kg	1793	1793
2kg	891	891

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

AGXS07-H5

垂直使用时

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

■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)	1800	1200	600	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。在可行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。

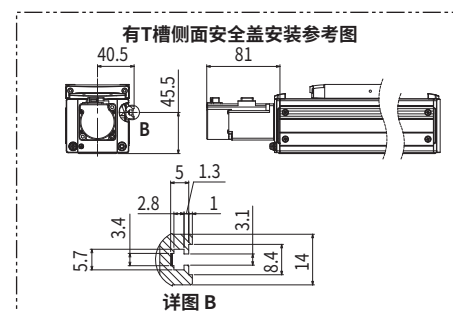
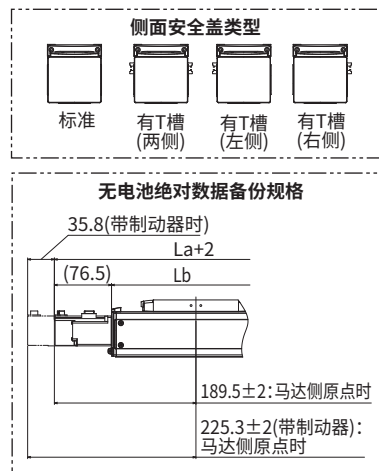
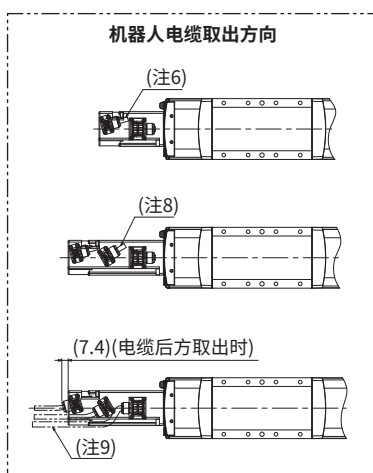
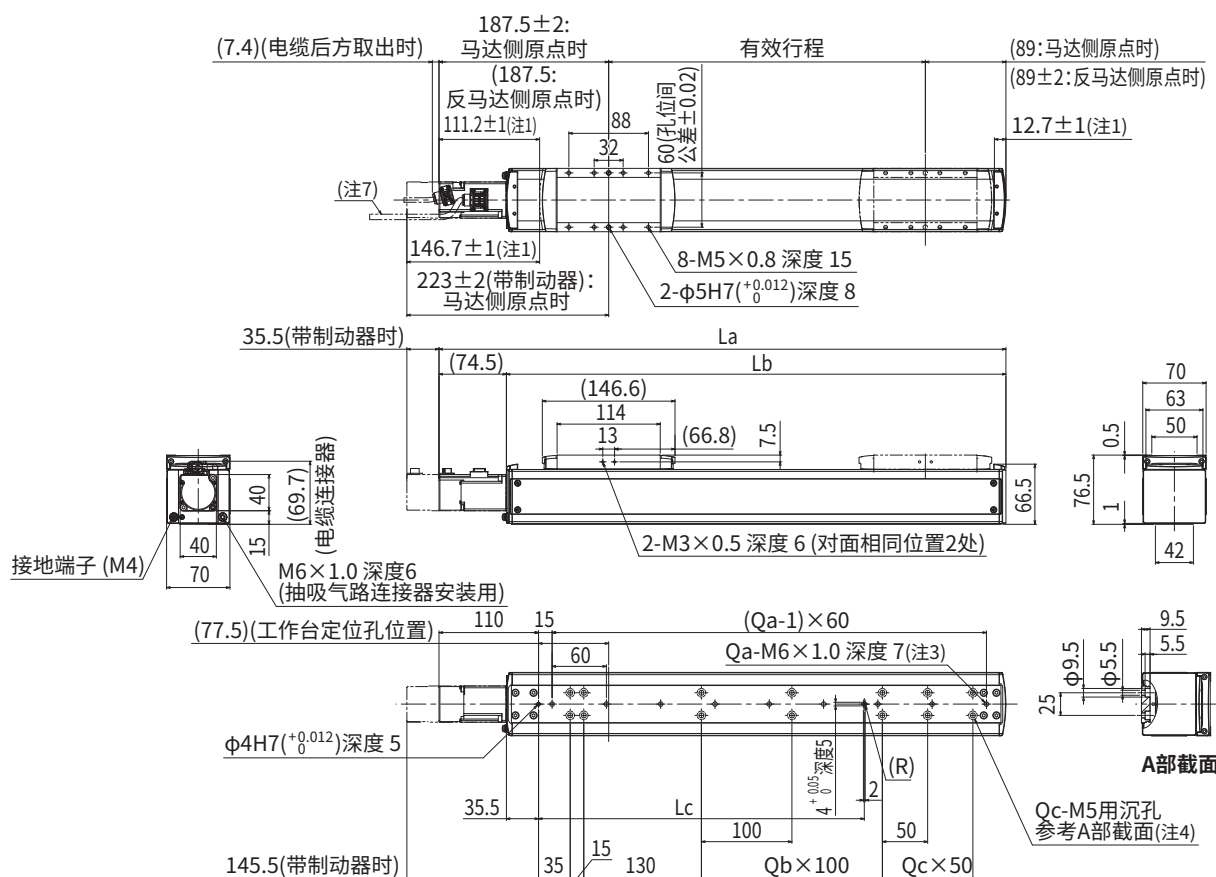
※ 使用高加减速规格时,需要考虑动作负载和马达负载率。(参照P.93)

※ 加速度/减速度请参阅P.121。



▶ 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。

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。

注4. 用沉孔(内部截面)安装主机时, 请从内侧拆下盖子并
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.143)

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	360	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) ²⁵	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 ▶ 146

