

■订购型号

AGXS16								EP-01				
主机	加减速规格	导轨指定	形状 ^{※1}	马达规格	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	40: 40 mm 20: 20 mm 10: 10 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	100~1450 (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	A30: 400W/750W	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100~800(50 mm间距)。

※3. 机器人电缆为耐弯曲电缆。

※4. 垂直使用时需要再生装置。

水平使用的导轨为20且行程为400~850mm以及导轨为40且行程为600~950mm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	750 W
重复定位精度 ^{※1}	±0.005 mm
减速机构	研磨滚珠丝杆φ20(C5级)
行程	100 mm~1450 mm(50 mm间距)
最高速度 ^{※2}	2400 mm/sec 1200 mm/sec 600 mm/sec
滚珠丝杆导程	40 mm 20 mm 10 mm
最大可搬运重量	水平 45 kg 12 kg 垂直 95 kg 28 kg 55 kg
额定推力	320 N 640 N 1280 N
主机最大截面外形	W 160 mm × H 130 mm
全长	直线型 ST + 344.8 mm 弯折 ST + 294.5 mm
洁净度 ^{※3}	相当于ISO CLASS 3 (ISO14644-1)
抽吸量空气 ^{※4}	30 Nℓ/min~90 Nℓ/min
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

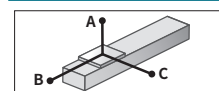
※2. 移动距离短时, 受动作条件的影响, 有时可能无法达到最高速度。有效行程超过800mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况。(危险速度)

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。

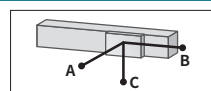
※ 加速度/减速度请参阅P.130。

■允许突出量[※]

AGXS16-40

水平使用时

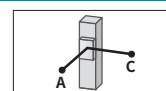
	A	B	C
15kg	2876	1866	1253
30kg	2385	997	776
45kg	2339	720	604



AGXS16-40

壁面安装使用时

	A	B	C
15kg	1273	1802	2797
30kg	782	935	2263
45kg	598	658	2174

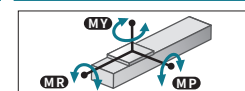


AGXS16-40

垂直使用时

	A	C
3kg	6605	6605
6kg	3699	3699
12kg	2827	2827

■容许静态力矩



	MY	MP	MR
(单位: N·m)	706	706	620

■适用控制器

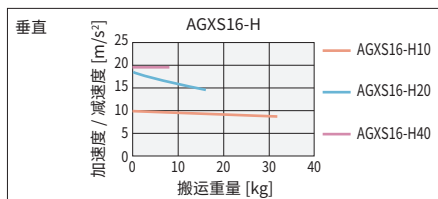
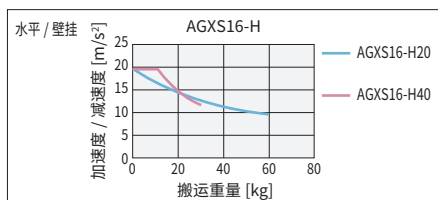
控制器	运行方法
EP-01	点位跟踪/ 远程命令

在高加减速下使用时(高加减速规格)

■基本规格

行程	100 mm~800 mm(50 mm间距)
滚珠丝杆导程	40 mm 20 mm 10 mm
最大可搬运重量	水平 30 kg 19.62 m/s ² (2 G) 垂直 8 kg 19.62 m/s ² (2 G)
最大加速度	60 kg 19.84 m/s ² (2 G) 16 kg 18.43 m/s ² (1.9 G) 32 kg 11.17 m/s ² (1.1 G)
最大可搬运重量	—
最大加速度	—

■搬运重量—加速度/减速度图表(参考基准)

■允许突出量[※]

AGXS16-H40

水平使用时

	A	B	C
10kg	1271	1669	836
20kg	725	803	429
30kg	534	514	287

AGXS16-H40

壁面安装使用时

	A	B	C
10kg	816	1585	1240
20kg	404	725	683
30kg	259	441	480

AGXS16-H40

垂直使用时

	A	C
3kg	2904	2904
5kg	1710	1710
8kg	1038	1038

AGXS16-H10

垂直使用时

	A	C
10kg	2951	2951
20kg	1438	1438
32kg	870	870

AGXS16-H20

水平使用时

	A	B	C
20kg	1722	1123	875
40kg	952	535	428
60kg	682	339	276

AGXS16-H20

壁面安装使用时

	A	B	C
20kg	842	1056	1679
40kg	388	470	895
60kg	232	275	611

AGXS16-H20

垂直使用时

	A	C
5kg	3473	3473
10kg	1723	1723
16kg	1064	1064

※ 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。

■高加减速时的有效行程和最高速度

有效行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
最高速度 (mm/sec)	导程40							2400							
	导程20							1200							
	导程10							600							

※ 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100~800(50 mm间距)之间使用。

※ 没有设定危险速度。在可选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)

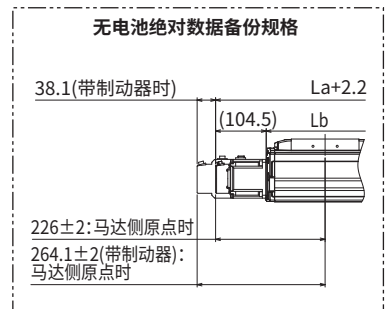
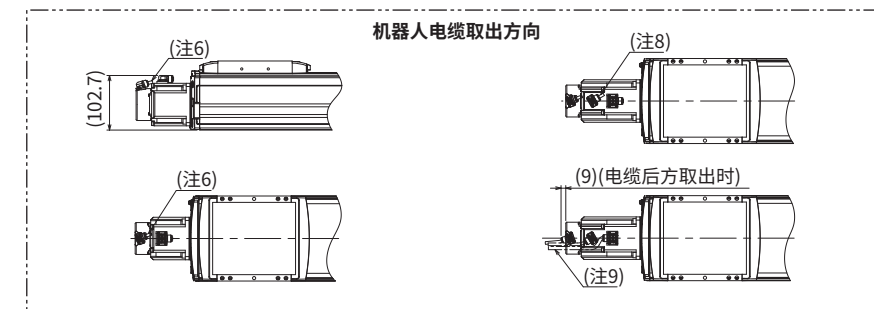
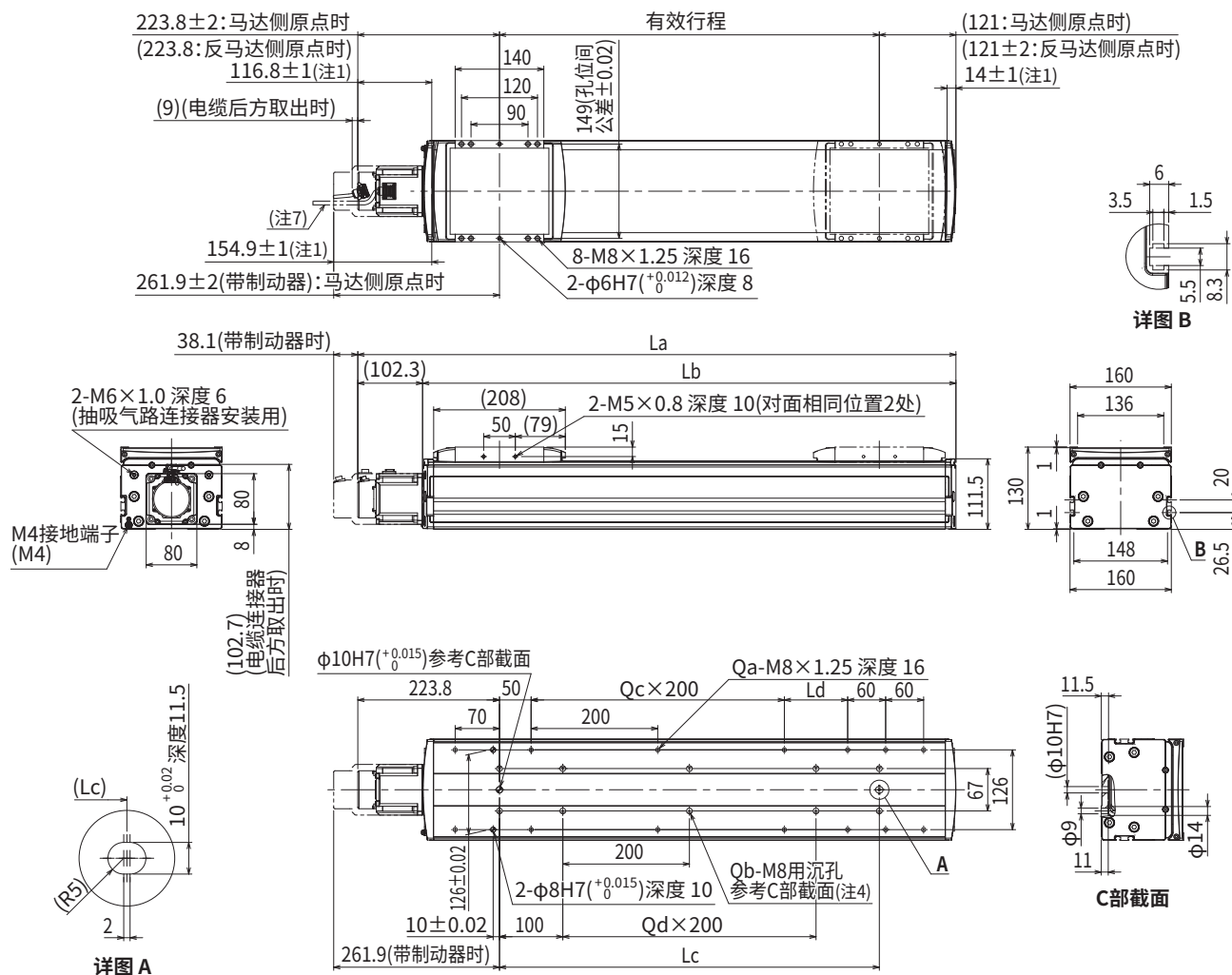
※ 加速度/减速度请参阅P.132。

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。

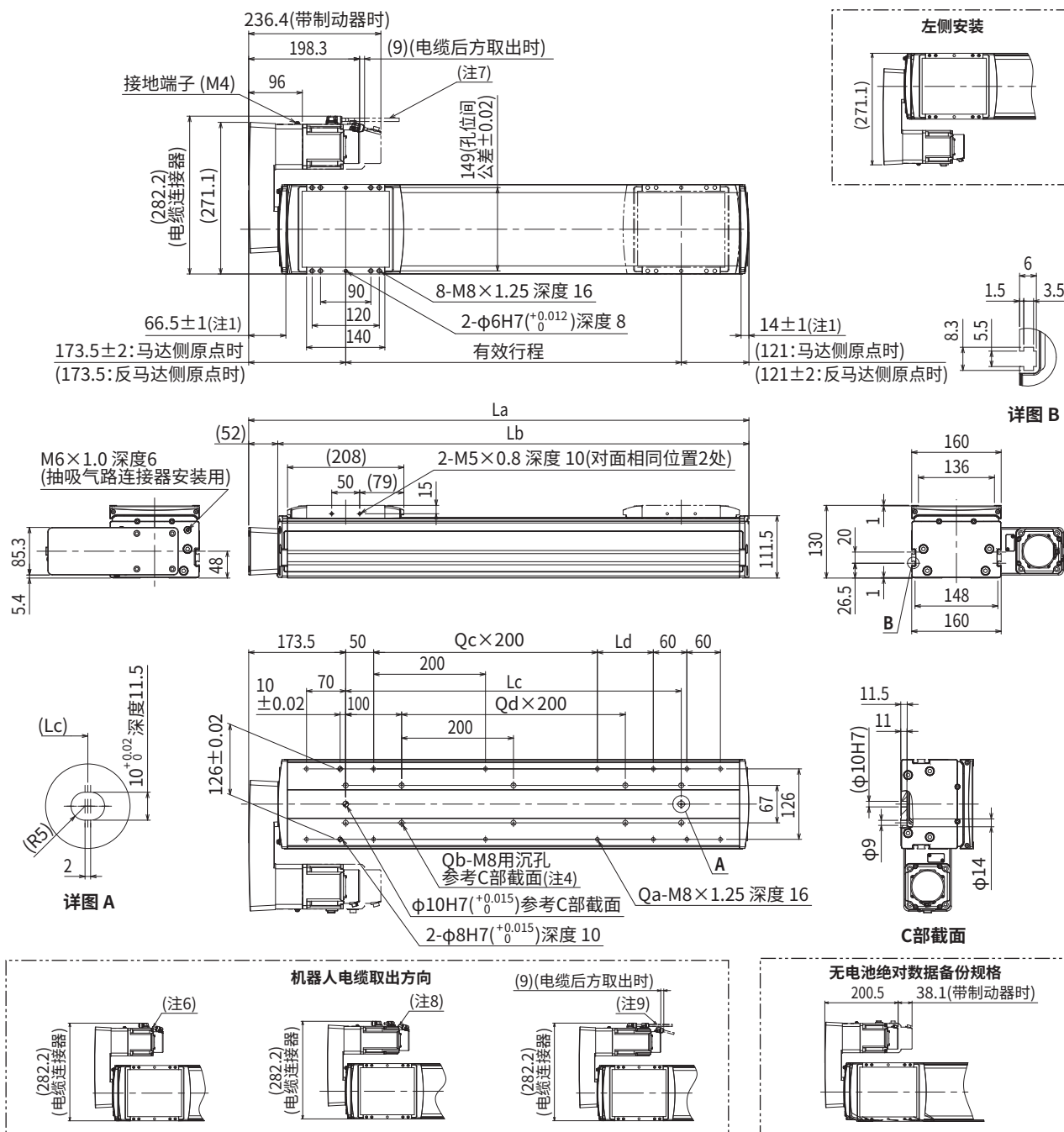
AGXS16 直线型(S)



- 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)
- 注3. 用安装沉孔(C部截面)向主机安装时应使用杆长为<25mm以上>的内六角螺栓<M8×1.25>。
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<M8×1.25>。
- 注4. 用安装沉孔(C部截面)安装主机时, 请揭下贴纸后进行固定。
- 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0.9kg。
- 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. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.143)

有效行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
La	444.8	494.8	544.8	594.8	644.8	694.8	744.8	794.8	844.8	894.8	944.8	994.8	1044.8	1094.8	1144.8	1194.8	1244.8	1294.8	1344.8	1394.8	1444.8	1494.8	1544.8	1594.8	1644.8	1694.8	1744.8	1794.8
Lb	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5	1192.5	1242.5	1292.5	1342.5	1392.5	1442.5	1492.5	1542.5	1592.5	1642.5	1692.5
Lc	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
Ld	0	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
Qa	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22
Qb	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
Qc	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
Qd	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
主机重量(Kg)※3	13.6	14.6	15.6	16.6	17.6	18.5	19.5	20.5	21.5	22.5	23.4	24.4	25.4	26.4	27.4	28.4	29.3	30.3	31.3	32.3	33.3	34.3	35.2	36.2	37.2	38.2	39.2	40.1
导程40	2400															2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960	840	720	600		
导程20	1200															1080	960	840	720	660	600	540	480	420	360	300		
导程10	600															540	480	420	360	330	300	270	240	210	180	150		
速度设定	—															90%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	25%		



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. 用安装沉孔(C部截面)向主机安装时应使用杆长为《25mm以上》的内六角螺栓
 <M8×1.25>。
 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
 <M8×1.25>。

注4. 用安装沉孔(C部截面)安装主机时,请揭下贴纸后进行固定。

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0.9kg。

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: 形状为弯折(R、L)时,不能选择高加减速规格。

注12. 供油用喷嘴(推荐)(详情参阅P.143)

有效行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	
La	394.5	444.5	494.5	544.5	594.5	644.5	694.5	744.5	794.5	844.5	894.5	944.5	994.5	1044.5	1094.5	1144.5	1194.5	1244.5	1294.5	1344.5	1394.5	1444.5	1494.5	1544.5	1594.5	1644.5	1694.5	1744.5	
Lb	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5	1192.5	1242.5	1292.5	1342.5	1392.5	1442.5	1492.5	1542.5	1592.5	1642.5	1692.5	
Lc	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	
Ld	0	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	
Qa	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	
Qb	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	
Qc	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	
Qd	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	
主机重量(Kg) ³⁵	16.3	17.3	18.3	19.3	20.3	21.2	22.2	23.2	24.2	25.2	26.1	27.1	28.1	29.1	30.1	31.1	32.0	33.0	34.0	35.0	36.0	37.0	37.9	38.9	39.9	40.9	41.9	42.8	
最高速度 (mm/sec)	导程40	2400															2160		1920	1680	1440	1320	1200	1080	960		840	720	600
	导程20	1200															1080		960	840	720	660	600	540	480		420	360	300
	导程10	600															540		480	420	360	330	300	270	240		210	180	150
	速度设定	—															90%		80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%		35%	30%	25%