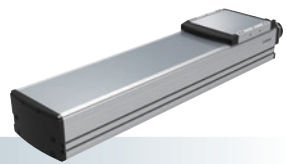


AGXS20

Advanced机型

●单轴机器人

●滑块型



订购型号

AGXS20

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}
	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. 机器人电缆为耐弯曲电缆。

※2. 垂直使用时需要再生装置。

水平使用的导程为20且行程为400~850mm以及导程为40且行程为600~950mm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		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	65 kg	130 kg	160 kg
	垂直	15 kg	35 kg	65 kg
额定推力		320 N	640 N	1280 N
主机最大截面外形		W 200 mm × H 140 mm		
全长	直线型	ST + 390.8 mm		
	弯折	ST + 340.5 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 ℃, 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。

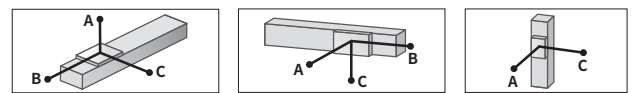
有效行程超过800mm时，根据动作区域不同，可能会出现滚珠丝杆共振的情况。(危险速度) 此时请参考表中所示的最高速度，对速度进行下调。

※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.133。

允许突出量※



AGXS20-40

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	C	
20kg	5318	2821	2096	20kg	2171	2751	5211	5kg	8187	8187	
40kg	4836	1609	1369	40kg	1417	1539	4667	10kg	5203	5203	
65kg	4824	1088	1001	65kg	1013	1018	4575	15kg	4810	4810	

AGXS20-20

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	C	
50kg	5436	1493	1377	50kg	1390	1423	5265	20kg	3436	3436	
80kg	4417	911	854	80kg	849	841	4153	30kg	2600	2600	
100kg	4592	756	727	100kg	708	686	4253	35kg	3073	3073	
130kg	4338	596	584	130kg	550	526	3933				

AGXS20-10

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	C	
40kg	22519	2607	2713	40kg	2704	2537	22210	20kg	5157	5157	
80kg	16716	1274	1331	80kg	1293	1204	16141	40kg	2553	2553	
120kg	14066	830	868	120kg	818	760	13223	65kg	1600	1600	
160kg	12284	608	637	160kg	580	538	11190				

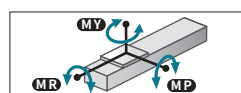
※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。

※ 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



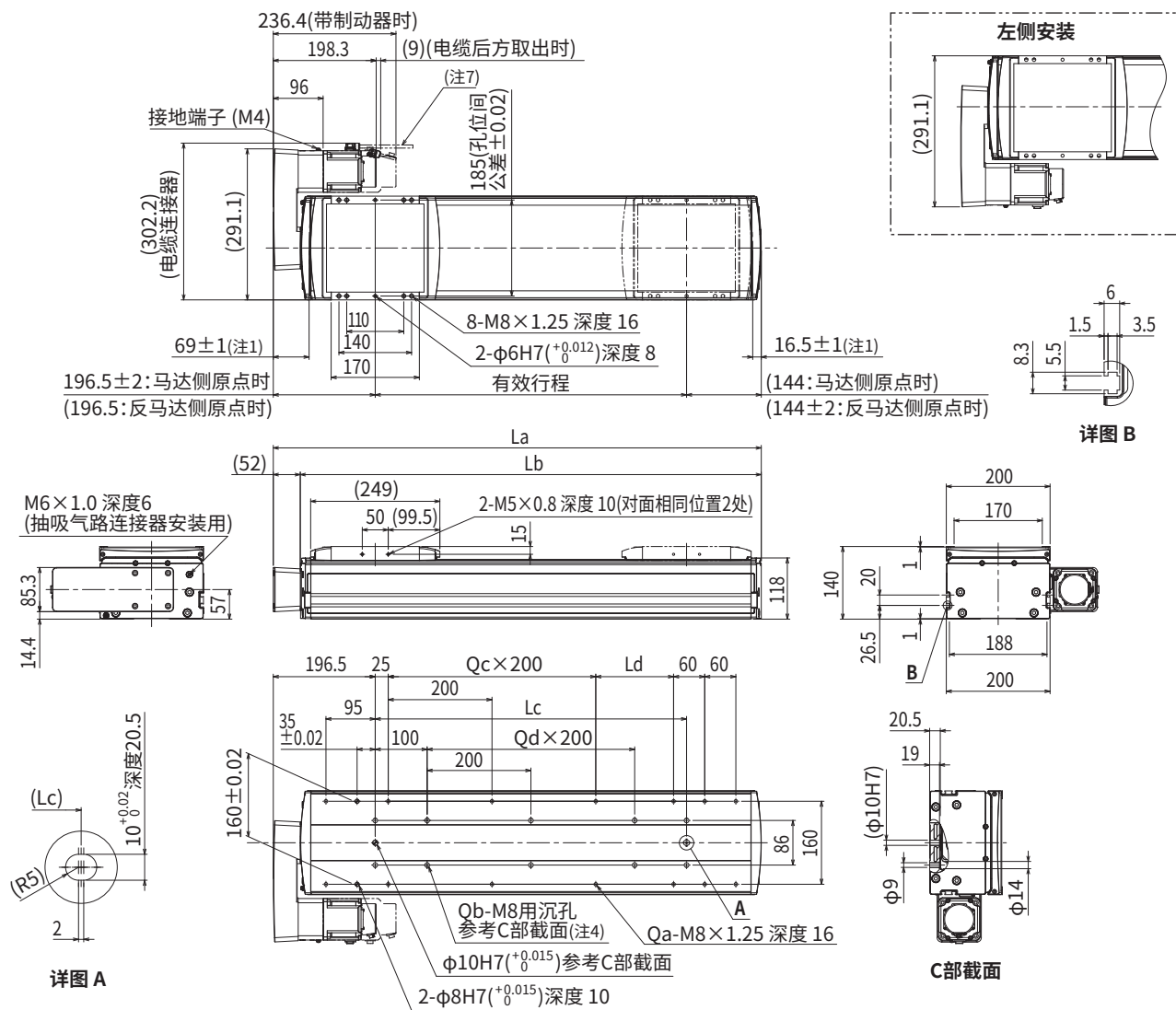
(单位: N · m)		
MY	MP	MR
1423	1423	1251

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。

AGXS20 弯折 (R/L)



- 注1. 从两端到机械限位器停的位置。
 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1.1kg。
 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)(请参阅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	440.5	490.5	540.5	590.5	640.5	690.5	740.5	790.5	840.5	890.5	940.5	990.5	1040.5	1090.5	1140.5	1190.5	1240.5	1290.5	1340.5	1390.5	1440.5	1490.5	1540.5	1590.5	1640.5	1690.5	1740.5	1790.5
Lb	388.5	438.5	488.5	538.5	588.5	638.5	688.5	738.5	788.5	838.5	888.5	938.5	988.5	1038.5	1088.5	1138.5	1188.5	1238.5	1288.5	1338.5	1388.5	1438.5	1488.5	1538.5	1588.5	1638.5	1688.5	1738.5
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	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	200
Qa	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	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	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6
Qd	0	0	0	0	0	1	1	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
主机重量(Kg) 注5	21.8	23.1	24.4	25.7	27.0	28.3	29.6	30.9	32.2	33.4	34.7	36.0	37.3	38.6	39.9	41.2	42.5	43.8	45.0	46.3	47.6	48.9	50.2	51.5	52.8	54.1	55.4	56.6
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%		

动作负载和马达负载率

■ 高加减速规格时

可使用的动作负载会根据搬运重量及加速度动作条件而发生变化,请确认后再使用。
动作负载比与可连续运行时间的关系图表仅供参考。
图表中未记载机型的动作负载请参考标准机型(50%以内)进行探讨。

实际动作会有偏差。
请一边确认控制器的马达负载率一边调整动作条件。
机器人的动作负载过高时可能会发生“过载”等错误。
在这种情况下,为了降低马达负载率,请降低加减速或延长停止时间等。

马达负载率的确认方法请参阅控制器手册。
另外,请使用EP-Manager的信息监控画面等进行确认。

※动作负载

$$\text{动作负载} = \{ \text{单轴动作时间} / (\text{单轴动作时间} + \text{单轴停止时间}) \} * 100 [\%]$$

■ 动作负载、连续运行时间(参考值)

