

ROBOT SCARA LPH-040A1

Performant, Compact, Polyvalent

Vos applications méritent leur solution robotique à faible coût !

**Offre
exceptionnelle**
avec
Garantie de 24 mois

Rayon Maximum	400mm
Charge Maximale	3kg
Axe vertical	150 mm
Répétabilité	+/- 0.02mm



Configuration :

- Bras Robot
- Contrôleur
- Câble moteurs – codeurs de 3m

Une intégration rapide, simple et modulaire :

- Robot compact et répétable
- Prises d'air et E/S proche de l'outils
- Pilotage des périphériques via les E/S intégrées
- Contrôleur RC8A standard, compact, flexible et polyvalent
- Remplace simplement et économiquement vos solutions 3 axes
- Programmation et simulation sous environnement DENSO (Wincaps)
- Programmation et pilotage directs via API (Blocs FB) ou Langage structuré (ORIN2)

Information Produit

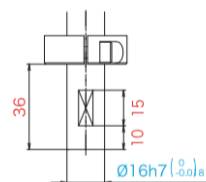
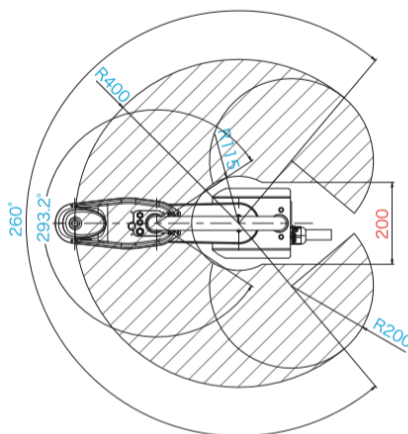
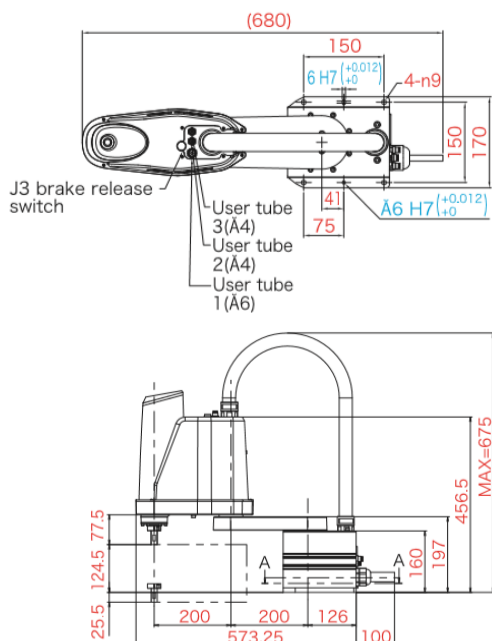


Contactez votre commercial Jérôme Trichon
Tel :07.63.88.25.56 Email :j.trichon@fit-oyonnax.com

ROBOT SCARA LPH-040A1

Données Techniques

Term		Specifications
Référence du Robot		LPH-040A1
Longueur de Bras		200+200=400mm
Mouvement angulaires & Longueur du Z	J1(1st-Axis)	±130°
	J2(2nd-Axis)	±146.6°
	Z(3rd-Axis)	150mm
	T(4rd-Axis)	±360°
Asservissement combiné		J1(1st-Axis)+J2(2nd-Axis)+Z(3rd-Axis)+Z(3rd-Axis)
Charge Maximum		3kg
Temps de cycle (*2)		0.45sec
Vitesse maximum composite	At the center of the hand mounting flange	4710mm/sec
	Z	1250mm/sec
	T	1875deg/sec
Répétabilité	J1+J2	±0.02mm
	Z	±0.02mm
	T	±0.01°
Force de pression maximum (en descente jusqu'à 1s)		90N
Moment d'inertie maximum		0.075kgm ²
Capteurs de position		Absolute encoder
Servo moteur et frein		AC servomotors for all joints / Brakes for Z axis
Prise d'air Utilisateur		3 systems (φ4×2, φ6×1)
Signaux utilisateurs		19 (for proximity sensor signals, etc.)
Caractéristique de l'alimentation en air	Pression de fonctionnement	0.05~0.35MPa
	Pression maximum	0.6MPa
Poids		Approx. 16kg



Côtes en bout d'axe Z

Information Produit

