



水平多关节机器人

LPH系列

DENSO

小型, 轻量, 紧凑的设备
一定能满足您的需求。

最大工作范围	400/600·700mm
最大可搬运质量	3/6kg
重复定位精度	±0.02mm
设置方法	地面安装



特长

三种产品机型

丰富的产品机型, 可以广泛使用
在3C·汽车·EMS等行业中。



LPH040



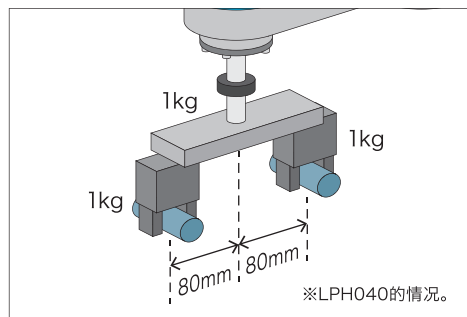
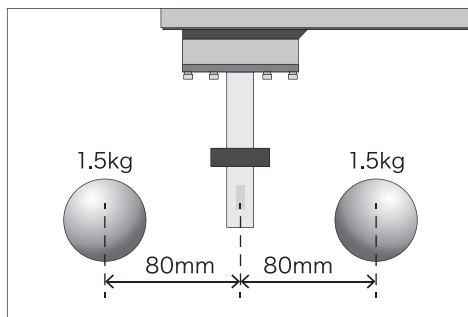
LPH060



LPH070

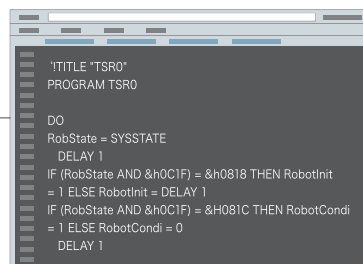
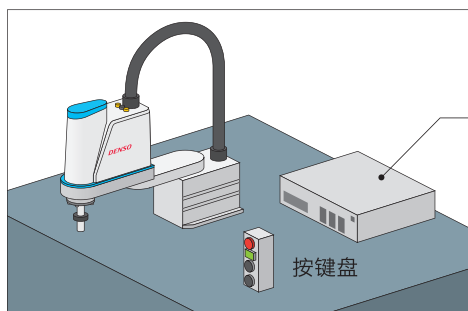
高惯性力矩 (0.075kg^2)

通过大惯性力矩支持, 实现高自由度
手部设计。可对应双手部设计。

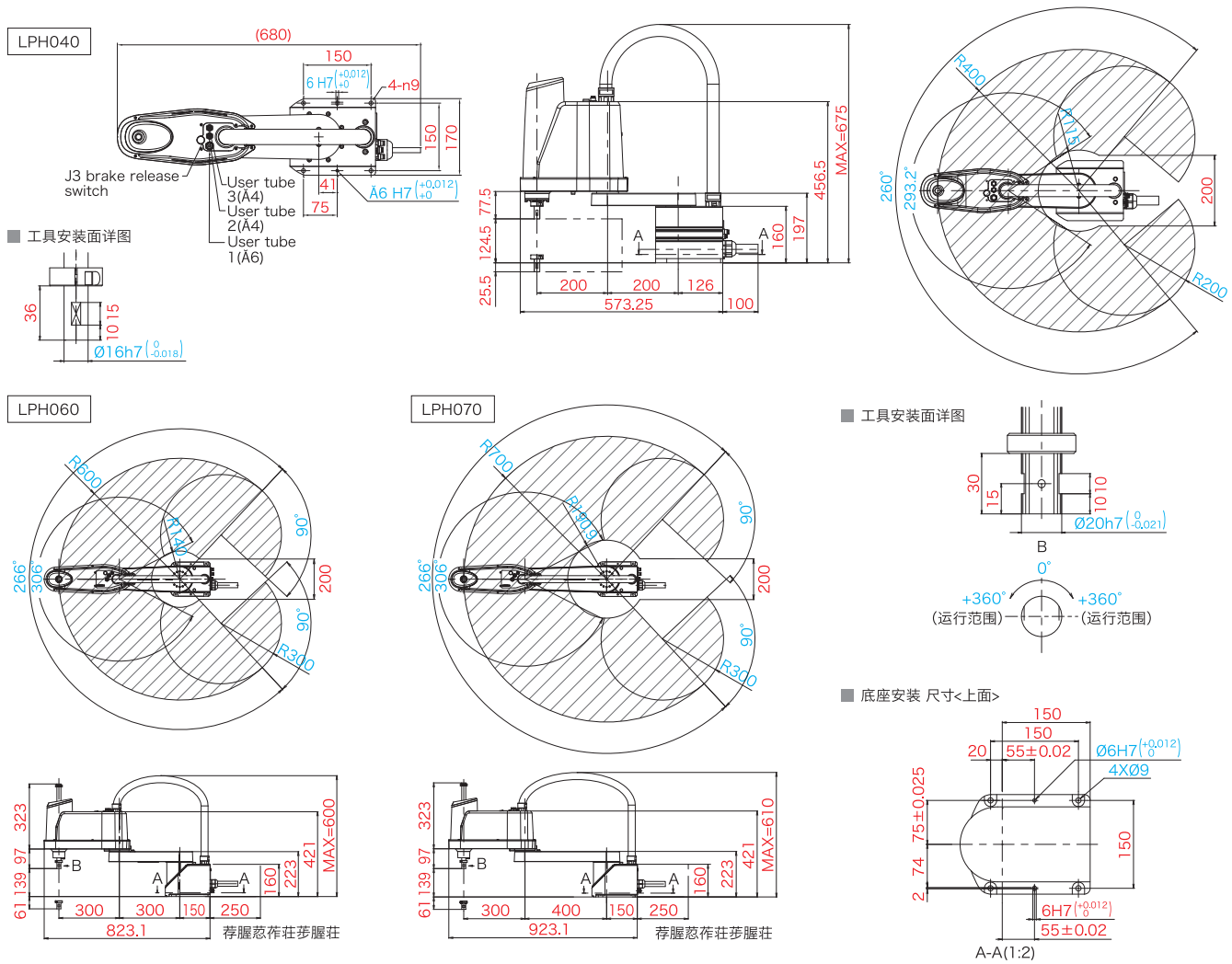


通过特权任务功能 实现免PLC化

标准搭载的特权任务功能与按
键盘相结合, 实现免PLC设计。设备
成本可进一步降低。



特权任务程序



规格

项 目		规 格		
机器人(*1)		LPH-040A1	LPH-060A1	LPH-070A1
臂全长(第1臂+第2臂)		200+200=400mm	300+300=600mm	400+300=700mm
运行角度、行程及电机容量	J1(第1轴)	±130°	±133°	
	J2(第2轴)	±146.6°	±153°	
	Z(第3轴)	150mm	200mm	
	T(第4轴)	±360°		
轴组合		J1(第1轴)+J2(第2轴)+Z(第3轴)+T(第4轴)		
最大可搬运质量		3kg	6kg	
标准循环时间(负载1kg/负载2kg)(*2)		0.45sec	0.39 / 0.42sec	0.40 / 0.43sec
最大合成速度	臂前端	4710mm/sec	5073mm/sec	5592mm/sec
	Z	1250mm/sec	1111mm/sec	
	T	1875deg/sec	2000deg/sec	
重复定位精度 (工具安装面中心)(*3)	J1+J2	±0.02mm		
	Z	0.02mm		
	T	±0.01°		
最大输入压力(向下, 1秒以下)		90N(1秒以下)	350N(1秒以下)	
最大容许惯性力矩(惯性)		0.075kgm ²	0.023kgm ²	
位置检测方式		绝对编码器		
驱动电机/制动器		全轴AC伺服电机/Z轴带制动器		
用户空气配管		3系统(φ4×2, φ6×1)	3系统(φ4×1, φ6×2)	
用户信号线		15芯(接近传感器等的信号线)		
空气源	常用压力	0.05~0.35MPa		
	最大容许压力	0.6MPa		
质量		约16kg	约20kg	

*1: 此产品只对部分国家销售。 *2: 负载1kg/2kg时,用机器人将物体举起至25mm的高处,在相距300mm的两点间往返所需的时间。 *3: 重复定位精度是周围环境温度恒定时的精度。

从机器人调试开始直至设备导入,为客户提供充实的售后服务支援。咨询方式如下。

■ 电装(中国)投资有限公司

北京市朝阳区东三环北路5号北京发展大厦518室 〒100004 TEL.+86-10-5758-2835

上海市闵行区元电路35号 〒201108 TEL.+86-21-2350-0093

广州市体育东路138号金利来数码网络大厦1101-06 室 〒510613 TEL.+86-20-3887-2753

产品详情
请参看此处

