

敏捷灵活的4轴码垛机器人

4-axis palletizing robot is flexible and agile

LP130/180/210-01



高速码垛

- 搬运130kg物品时, 1,500袋/h
搬运60kg物品时, 1,800袋/h (均是LP130的情况下)
- 在可搬运130kg/180kg/210kg物品的3种机型中, 可进行灵活的系统设置。

各式各样的装载

- 可自由配置各种形状和大小的装载物。
- 可通过多种多样的抓手(选装件), 实现从小件到大件各类搬运作业。

节省空间

- 拥有大范围的工作半径的同时有效的控制了干涉空间, 实现紧凑且灵活的机体设计。

简单操作

- 初学者也可简单掌握的示教操作。
可进行对话型示教。自动生成程序。

High-speed palletizing

- 1,500 packages per hour for 130kg loads (LP130)
1,800 packages per hour for 60kg loads (LP130)
- Flexible system setup is available with 130kg or 180kg or 210kg capacity models.

Handle a variety of loads

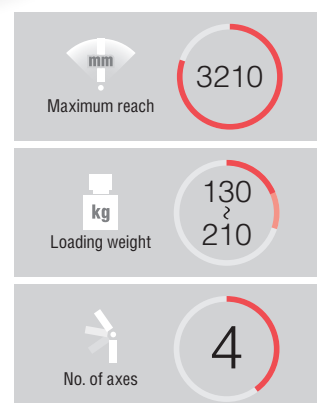
- Easily lift different shapes and sizes.
- Optional palletizing hands available to carry loads that are small or large.

Compact Layout

- Compact design reduces interference within a large operating range so work area layouts can be flexible and compact.

Easy Operation

- Teaching operations are easy for novices to understand.
Interactive instructions are possible. Automatic program generator.

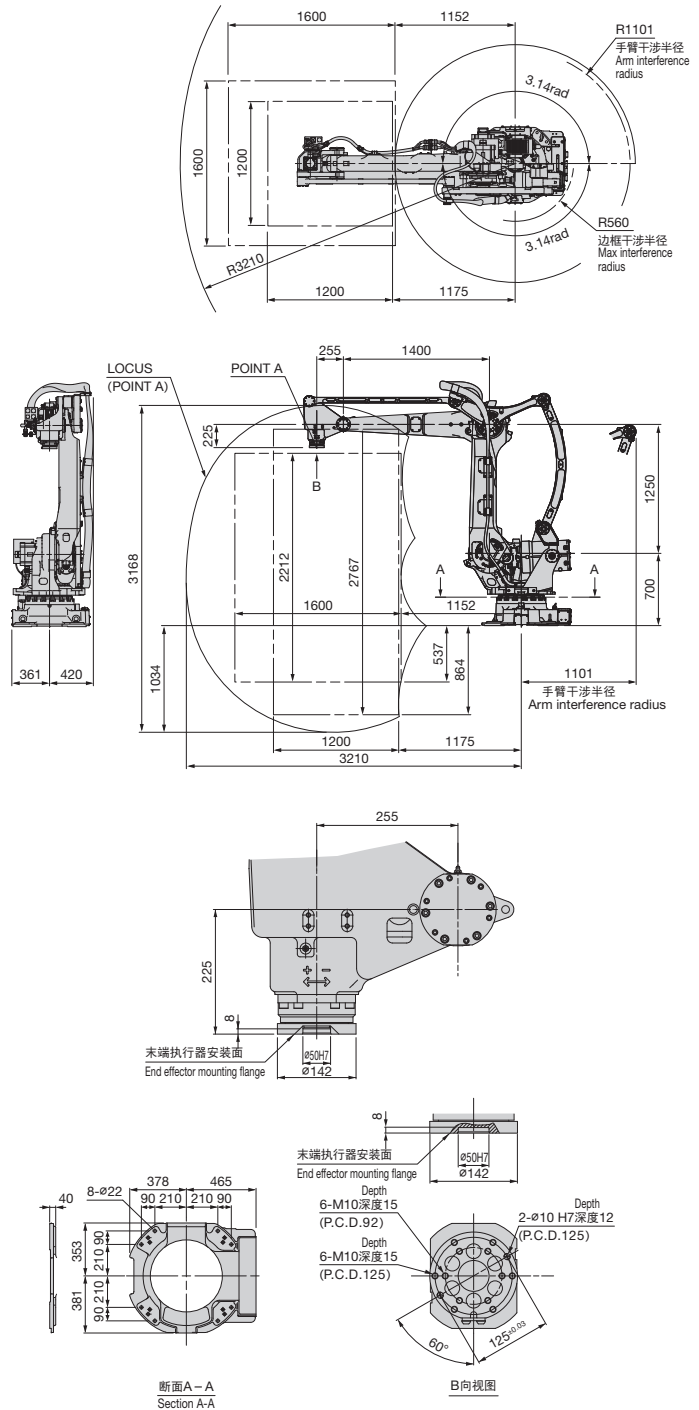


LP130 / 180 / 210-01

本体规格 Robot specifications

项目 Item	规格 Specifications			
机器人型号 Robot model	LP130-01	LP180-01	LP210-01	
结构 Construction	关节形 Articulated construction			
关节数 Number of axes	4			
驱动方式 Drive system	AC伺服方式 AC servo system			
最大动作范围 Max. operating area	J1	±3.14 rad		
	J2	+0.71 ~ -1.65 rad		
	J3	+0.30 ~ -2.04 rad		
	J4	±6.28 rad		
最大速度 Max. speed	J1	2.27 rad/s	2.01 rad/s	1.83 rad/s
	J2	2.01 rad/s	1.75 rad/s	1.75 rad/s
	J3	2.01 rad/s	1.83 rad/s	1.75 rad/s
	J4	6.98 rad/s	6.28 rad/s	5.24 rad/s
最大可搬质量 Max. Payload	手腕部 Wrist	130 kg	180 kg	210 kg
	第1手臂部负荷*1 Forearm*1	25 kg		
手腕容许最大惯性力矩 Max. allowable moment of inertia of wrist	J4	50 kgm ²	69 kgm ²	100 kgm ²
位置反复精度*2 Position repeat accuracy*2		±0.3 mm	±0.4 mm	
空气软管 Air piping	-101.3 ~ 690 kPa			
使用空气压力 Operating pressure	2-φ12×8 (至手腕部) (up to wrist)			
应用程序用信号线 Signal line for applications	20芯 (至手腕部) 20 circuits (up to wrist) 6芯 (至第1手臂部) 6 circuits (up to forearm)			
设置方法 Installation method	地面安装 Floor mounted			
设置条件 Installation conditions	周围温度: 0 ~ 45 °C Ambient temperature			
	周围湿度: 20 ~ 85% RH (无结露) Ambient humidity (without condensation)			
	安装面的容许振动: 0.5 G 以下 Vibration			
本体质量 Robot mass	1150 kg			

外形尺寸及动作范围 Exterior dimensions and operating envelope



1 [rad] = 180/π[°], 1 [N·m] = 1/9.8 [kgf·m]

※1 根据安装位置、手腕负荷质量而变化。

※2 以 JIS B 8432 为依据。

※1 Varies according to wrist load conditions and installation position.

※2 JIS B 8432 compliant.

●本产品的额定功率、规格、外部尺寸等如需改良而变更，恕不另行通告。

●如果本产品的最后使用者与军事相关，或用于兵器等的制造，可能成为“外汇及国际贸易管理法”规定的出口限制的对象。出口时，请进行充分的审查和办理所需的出口手续。

•The specifications are subject to changes without notice.

•In case that an end user uses this product for military purpose or production of weapon, this product may be liable for the subject of export restriction stipulated in the Foreign Exchange and Foreign Trade Control Law. Please go through careful investigation and necessary formalities for export.

那智不二越(上海)贸易有限公司

上海市普陀区丹巴路98弄7号 龙裕财富中心11层 邮编200062

电话: 021-6915-2200 传真: 021-6915-5427

NACHI-FUJIKOSHI CORP.

Tokyo Head Office

Shiodome Sumitomo Bldg. 17F 1-9-2 Higashi-shinbashi, Minato-ku, Tokyo 105-0021, JAPAN

Tel: +81-(0)3-5568-5245 Fax: +81-(0)3-5568-5236

Toyama Head Office

1-1-1 Fujikoshi-Honmachi, Toyama 930-8511, JAPAN

Tel: +81-(0)76-423-5111 Fax: +81-(0)76-493-5211

CATALOG NO.

R7414C-2

2013.06.V-ABE-ABE.S