



DATENBLATT

LIFT100

v1.3

1. Datenblatt

1.1. Lift100

Allgemeine Eigenschaften		Minimum	Typisch	Maximum	Einheit
Zulässiges Drehmoment zwischen Lift100 und Roboter	Statisch (Lift100 bewegt sich nicht)	-	-	3.400	[Nm]
	Dynamisch (Lift100 in Bewegung)	-	-	1.900	[Nm]
Nutzlast		0	-	100	[kg]
		0	-	220	[lb]
Höhe über dem Boden		730	-	1.630	[mm]
		28,74	-	64,17	[Zoll]
Hub des Lift100		0	-	900	[mm]
		0	-	35,43	[Zoll]
Geschwindigkeit Lift100		10	-	100	[mm/s]
		0,34	-	3,39	[Zoll/s]
Positionierungsgenauigkeit *		-	+/- 3	-	[mm]
		-	+/- 0,12	-	[Zoll]
Positionierungswiederholbarkeit *		-	+/- 0,5	-	[mm]
		-	+/- 0,02	-	[Zoll]
Geräuschpegel **		-	-	64	[dB(A)] _{Leq}
		-	-	72	[dB(A)] _{Max}
Betriebszyklus ***		0	-	100	[%]
Gewicht		86			[kg]
		189,6			[lb]
Abmessungen [L x B x T]		730 x 325 x 492	-	1.630 x 325 x 492	[mm]
		28,74 x 12,8 x 19,37	-	64,17 x 12,8 x 19,37	[Zoll]
Lagertemperatur		0	-	60	[°C]
		32	-	140	[°F]
IP-Schutzklasse		IP54			

* An den Antriebsachsen.

** Weitere Informationen finden Sie im Abschnitt **Noise level** (Geräuschpegel).

*** Weitere Informationen zum Betriebszyklus finden Sie im Abschnitt **Duty Cycle** (betriebliche Leistungsgrenzen).

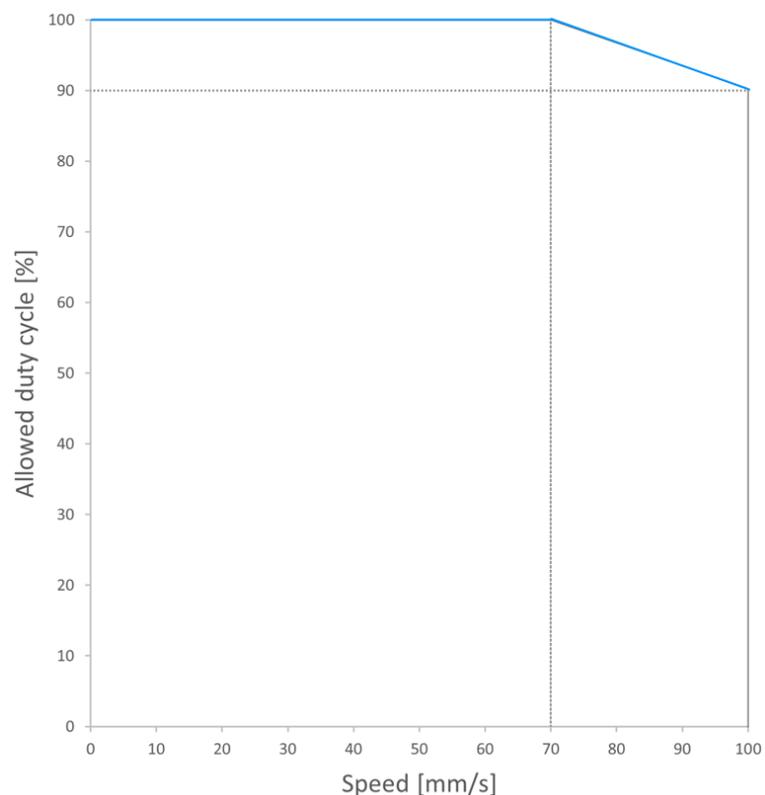
Betriebsbedingungen	Minimum	Typisch	Maximum	Einheit
Stromversorgung	90	-	264	[V]

Betriebsbedingungen	Minimum	Typisch	Maximum	Einheit
Stromverbrauch	0	-	10,2	[A]
Frequenz	47	-	63	[Hz]
Betriebstemperatur	0 32	- -	50 122	[°C] [°F]
Relative Luftfeuchtigkeit (nicht kondensierend)	0	-	95	[%]
Berechnete Betriebsdauer *	1.000.000	-	-	[cycles]
Berechnete Lebensdauer *	-	10	-	[Jahre]
Betriebszyklus bei Geschwindigkeit < 70 mm/s *	100	-	-	[%]
Betriebszyklus bei Geschwindigkeit > 70 mm/s *	90	-	-	[%]

* Beim Einsatz in typischen Palettieranwendungen in zwei Schichten pro Tag und fünf Tagen pro Woche.

Betriebszyklus

Wenn die Geschwindigkeit über 70 mm/s liegt, darf das Gerät maximal 10 Minuten lang ununterbrochen laufen, gefolgt von einer Pause von 70 Sekunden (90 % Betriebszyklus).



Geräuschpegel

Der Geräuschpegel des Lift100 hängt von der Geschwindigkeit und der Hubposition ab. Je höher Geschwindigkeit und je stärker der Hub, umso lauter. Auch die Umgebung und weitere Geräte spielen beim Geräuschpegel eine Rolle.

Zur Messung des Geräuschpegels des Lift100 wurden von einem externen Unternehmen Tests durchgeführt.

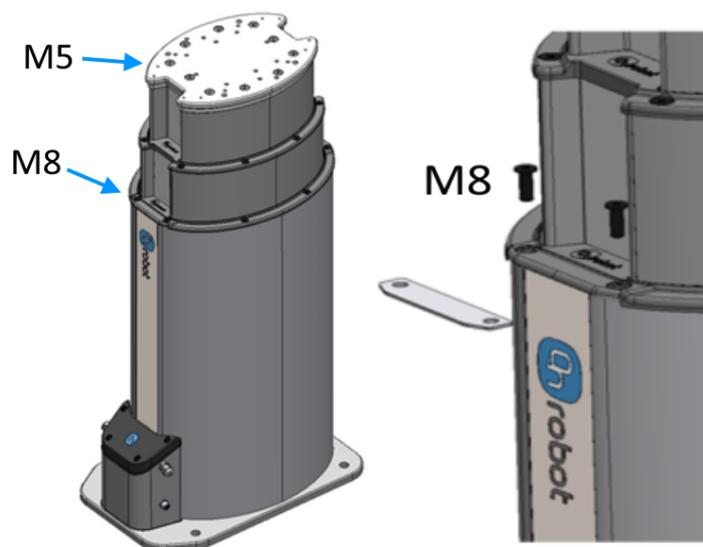
Die Testanordnung war die Folgende:

- Der Test erfolgte in einem normalen Produktionsbereich im Innern.
- Der Lift100 war am Boden verschraubt und es war ein 74-kg-Roboter installiert.
- Der Test erstreckte sich über vier Zyklen bei vollem Hub aufwärts und abwärts, ohne Pause zwischen den Zyklen.
- Die Vorrichtungen zur Geräuschmessung waren in zwei Metern Abstand vom Lift100 installiert.

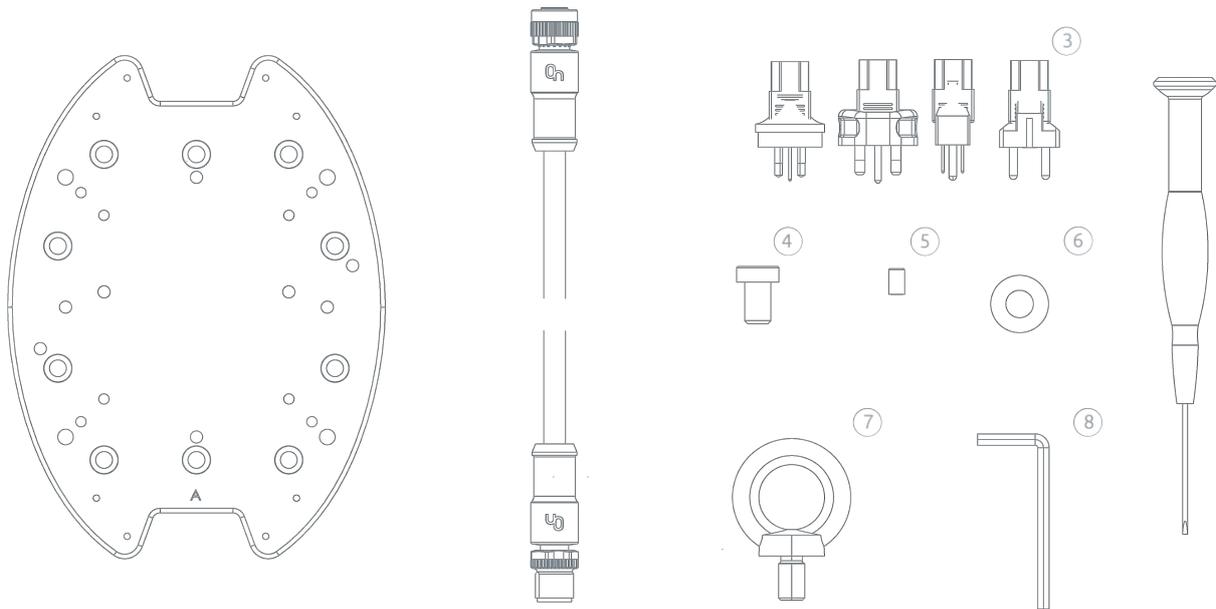
Laut dem Test betrug der durchschnittliche gemessene Geräuschpegel $64 \text{ dB(A)}_{\text{Leq}}$ und der maximale Geräuschpegel $72 \text{ dB(A)}_{\text{Max}}$, was unter dem maximal zulässigen Geräuschpegel (80 dB(A)) liegt. Der Lift100 ist im Verlauf von 5–15 % der Zeit einer normalen Palettieranwendung im Einsatz, der durchschnittliche Geräuschpegel liegt also noch deutlich niedriger.

Schnittstelle für die Installation einer Energieführungskette

Der Lift100 ist mit einer mechanischen Schnittstelle für die Installation einer Energieführungskette ausgestattet. Die Halterungen für die Energieführungskette können an den unten gezeigten Schraubbohrungen für M5 und M8 befestigt werden. Bei den Löchern am Boden (M8) kann für die Installation der Halterungen der Energieführungskette die Platte entfernt werden.



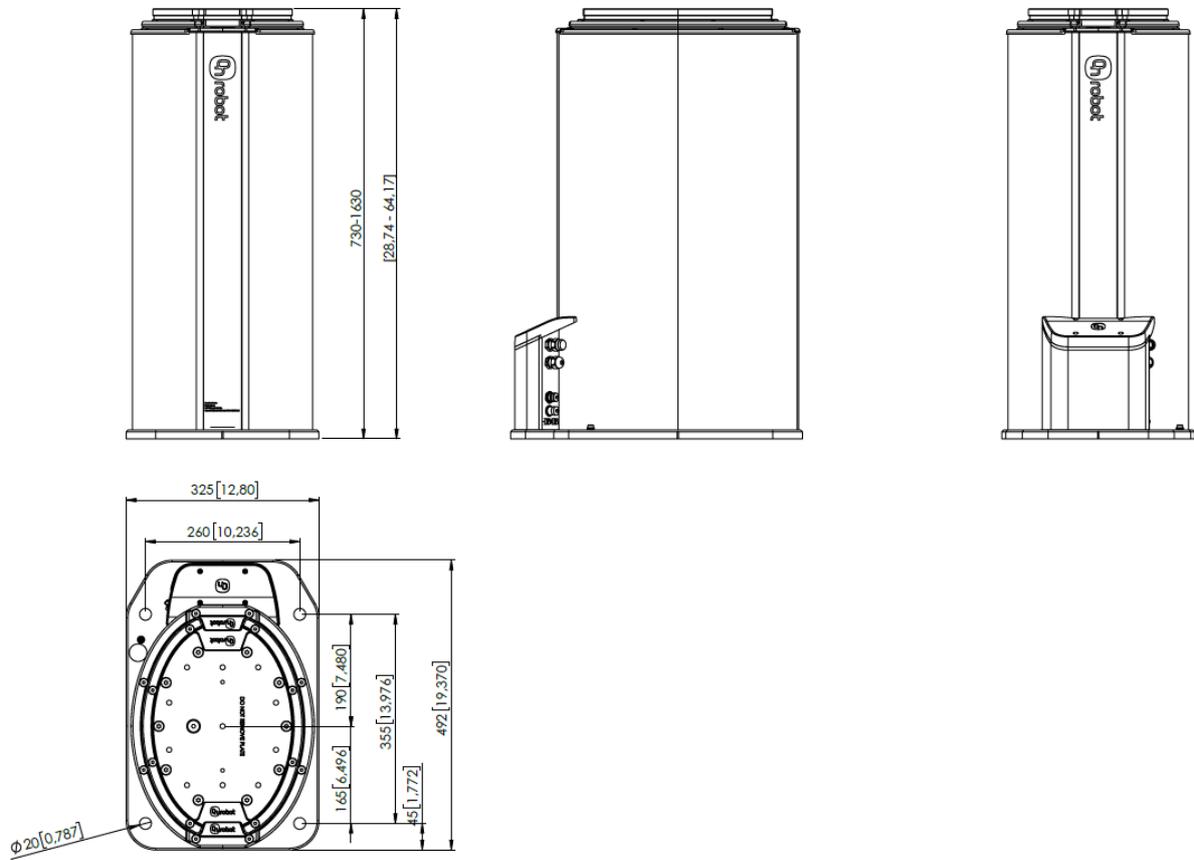
1.2. Packungsinhalt Lift100



- ① Robot adaptor plate
(Depends on robot type)
- ② Computebox Cable 12 poles
- ③ EU, US, UK and AS plugs
- ④ 10 x M10x16mm Screw
- ⑤ 2 x Ø6x10mm Pin
- ⑥ 2 x Washer Øi 10.5
- Premounted
- ⑦ 2 x Lifting Bolt M10
- Premounted
- ⑧ Hex Key 7 mm
- ⑨ Screwdriver 1.5 mm Flat-Head

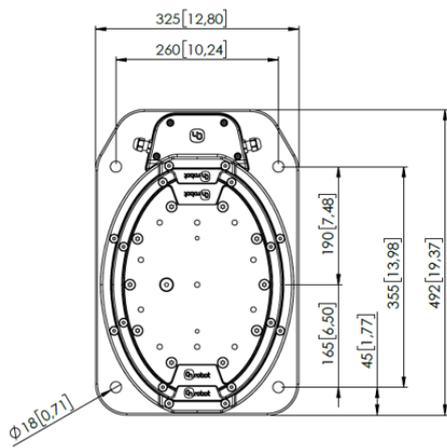
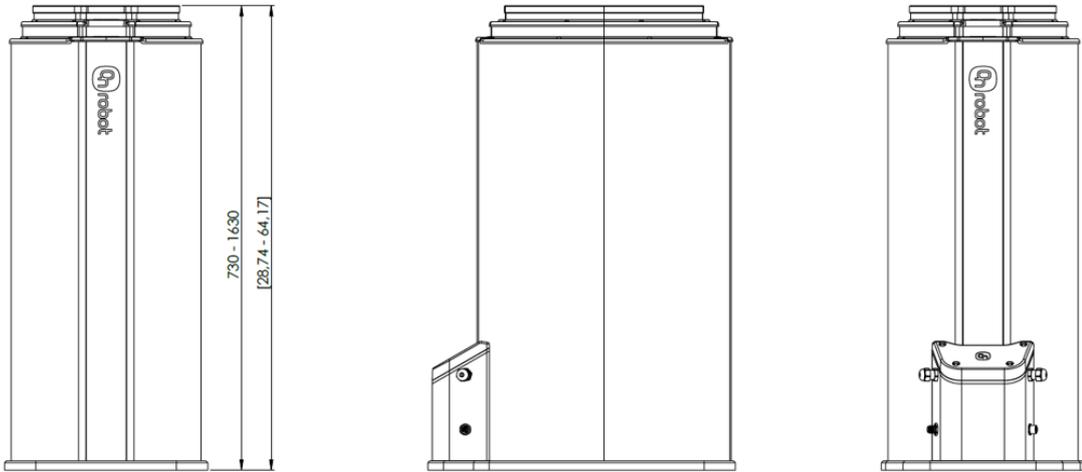
1.3. Lift100

Lift100 v2



Alle Maßangaben sind in mm und [inches].

Lift100 v1



Alle Maßangaben sind in mm und [inches].