



FICHA TÉCNICA

LIFT100

v1.4

1. Ficha técnica

1.1. Lift100

Propiedades generales		Mínimo	Típico	Máximo	Unidad
Torque permitido entre el Lift100 y el robot	Estático (cuando el Lift100 no se está moviendo)	-	-	3400	[Nm]
	Dinámico (cuando el Lift100 se está moviendo)	-	-	1900	[Nm]
Carga útil		0 0	- -	100 220	[kg] [lb]
Altura sobre el suelo		730 28,74	- -	1630 64,17	[mm] [in]
Recorrido del Lift100		0 0	- -	900 35,43	[mm] [in]
Velocidad del Lift100		10 0,34	- -	100 3,39	[mm/s] [in/s]
Precisión de posicionamiento*		- -	+/- 3 +/- 0,12	- -	[mm] [in]
Repetibilidad del posicionamiento*		- -	+/- 0,5 +/- 0,02	- -	[mm] [in]
Nivel de ruido**		- -	- -	64 72	[dB(A)] _{Leq} [dB(A)] _{Máx.}
Ciclo de trabajo***		0	-	100	[%]
Peso		86 189,6			[kg] [lb]
Dimensiones [lar. × an. × prof.]		730 × 325 × 492 28,74 × 12,8 × 19,37	- -	1630 × 325 × 492 64,17 × 12,8 × 19,37	[mm] [in]
Temperatura de almacenamiento		0 32	- -	60 140	[°C] [°F]
Clasificación IP		IP54			

* A lo largo del eje conducido.

** Para obtener más información, consulte la sección [Nivel de ruido](#).

*** Para obtener más información sobre el ciclo de trabajo, consulte el apartado [Ciclo de trabajo](#).

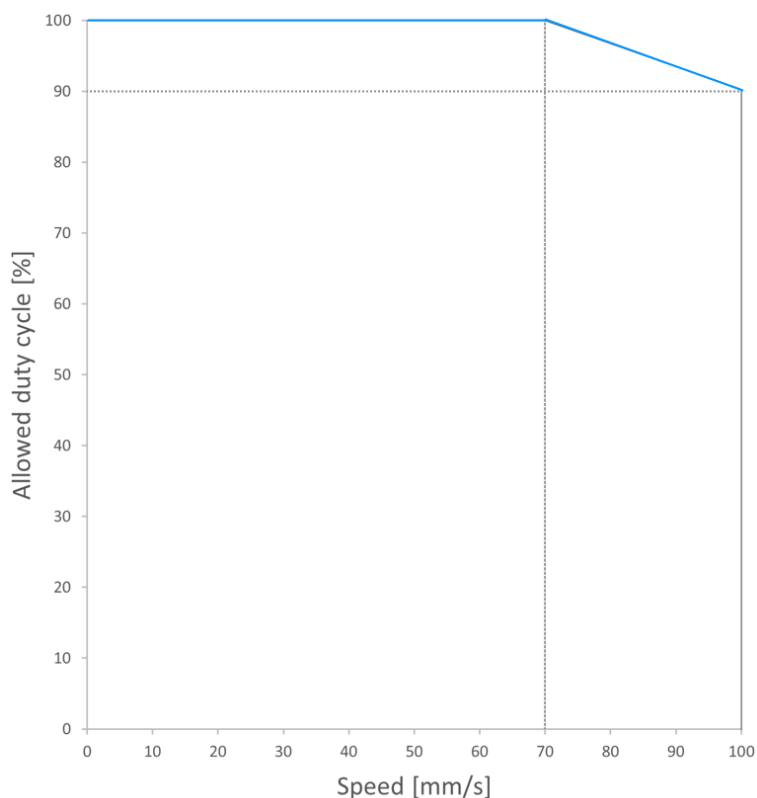
Condiciones de funcionamiento	Mínimo	Típico	Máximo	Unidad
Fuente de alimentación	90	-	264	[V]
Consumo actual	0	-	10,2	[A]
Frecuencia	47	-	63	[Hz]
Temperatura de funcionamiento	0 32	- -	50 122	[°C] [°F]
Humedad relativa (sin condensación)	0	-	95	[%]
Vida útil calculada*	1 000 000	-	-	[ciclos]
Vida útil calculada*	-	10	-	[años]
Ciclo de trabajo a una velocidad <70 mm/s*	100	-	-	[%]
Ciclo de trabajo a una velocidad >70 mm/s*	90	-	-	[%]

* Cuando se utiliza en aplicaciones de paletización típicas, se emplea en dos turnos al día y cinco días a la semana.

Garantía: 3 años, de conformidad con las condiciones oficiales de garantía establecidas en el Acuerdo de Socio.

Ciclo de trabajo

Cuando la velocidad es superior a 70 mm/s se permite que funcione continuamente durante un máximo de 10 minutos seguido por una pausa de 70 segundos (ciclo de trabajo al 90 %).



Nivel de ruido

El nivel de ruido del Lift100 depende de la velocidad y de la posición dentro del recorrido. Cuanto mayores son la velocidad y el recorrido, más se incrementa el ruido. El nivel de ruido también depende de los alrededores y del resto del equipo.

Para medir el nivel de ruido del Lift100, una empresa externa ha llevado a cabo una prueba.

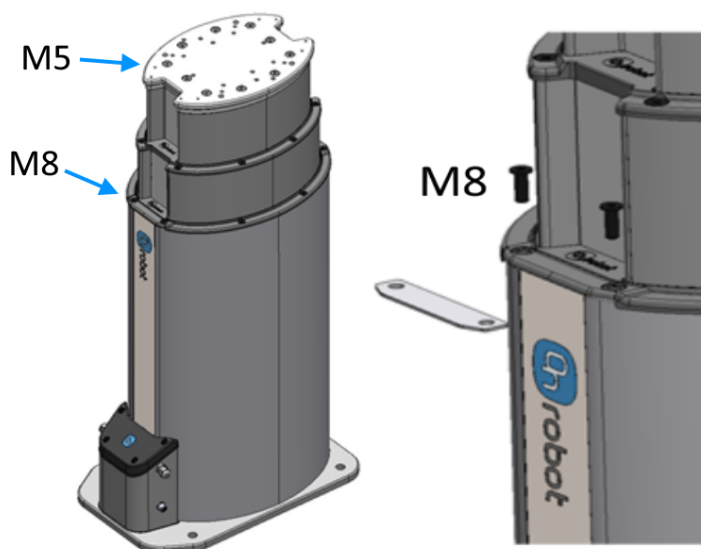
La configuración de la prueba fue la siguiente:

- La prueba se llevó a cabo en una zona de producción normal en interiores.
- El Lift100 estaba fijado al suelo con pernos y tenía montado un robot de 74 kg.
- En la prueba se ejecutaron 4 ciclos, yendo del principio al fin del recorrido y viceversa, a una velocidad del 100 % y sin pausa entre los ciclos.
- El equipo de medición de ruido se ubicó a 2 m de distancia del Lift100.

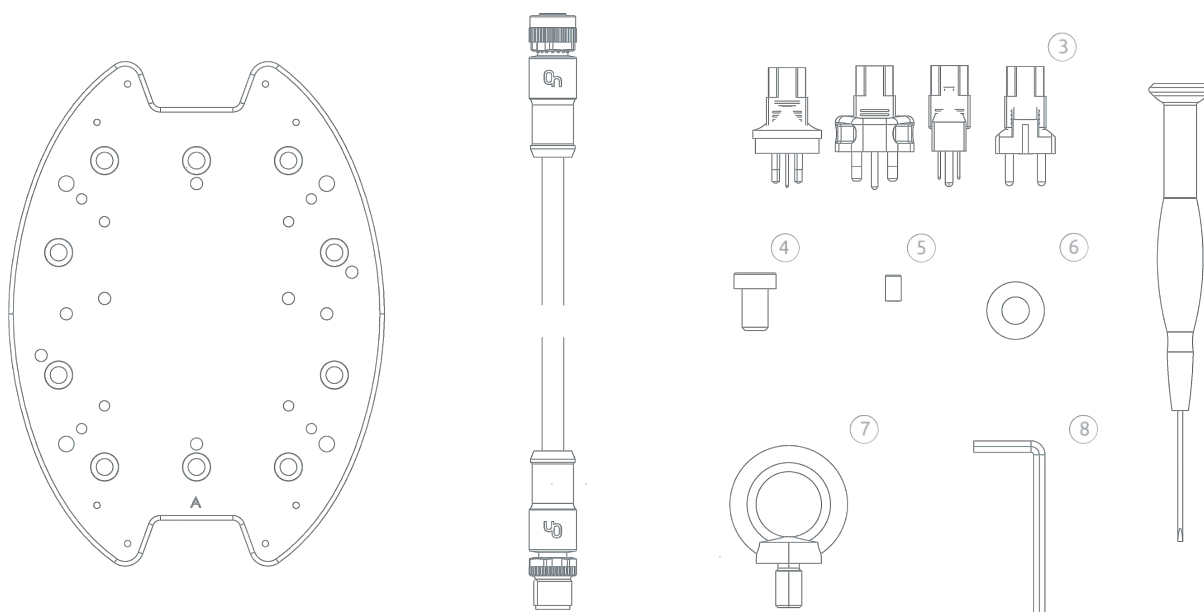
La prueba concluyó que el nivel de ruido promedio medido fue de 64 dB(A)_{Leq} y el nivel de ruido máximo fue de 72 dB(A)_{Max}, inferior al nivel de ruido máximo permitido (80 dB(A)). El Lift100 funcionará alrededor de un 5-15 % del tiempo en las aplicaciones de paletización normales, por lo que el nivel de ruido promedio será significativamente inferior.

Interfaz para montar una cadena portacables

El Lift100 se ha diseñado con una interfaz mecánica para montar una cadena portacables. Los soportes de la cadena portacables se pueden montar en los orificios de tornillos M5 y M8 que se muestran a continuación. En cuanto a los orificios inferiores (M8), se puede retirar la placa para instalar el soporte de la cadena portacables.



1.2. Contenido de la caja 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

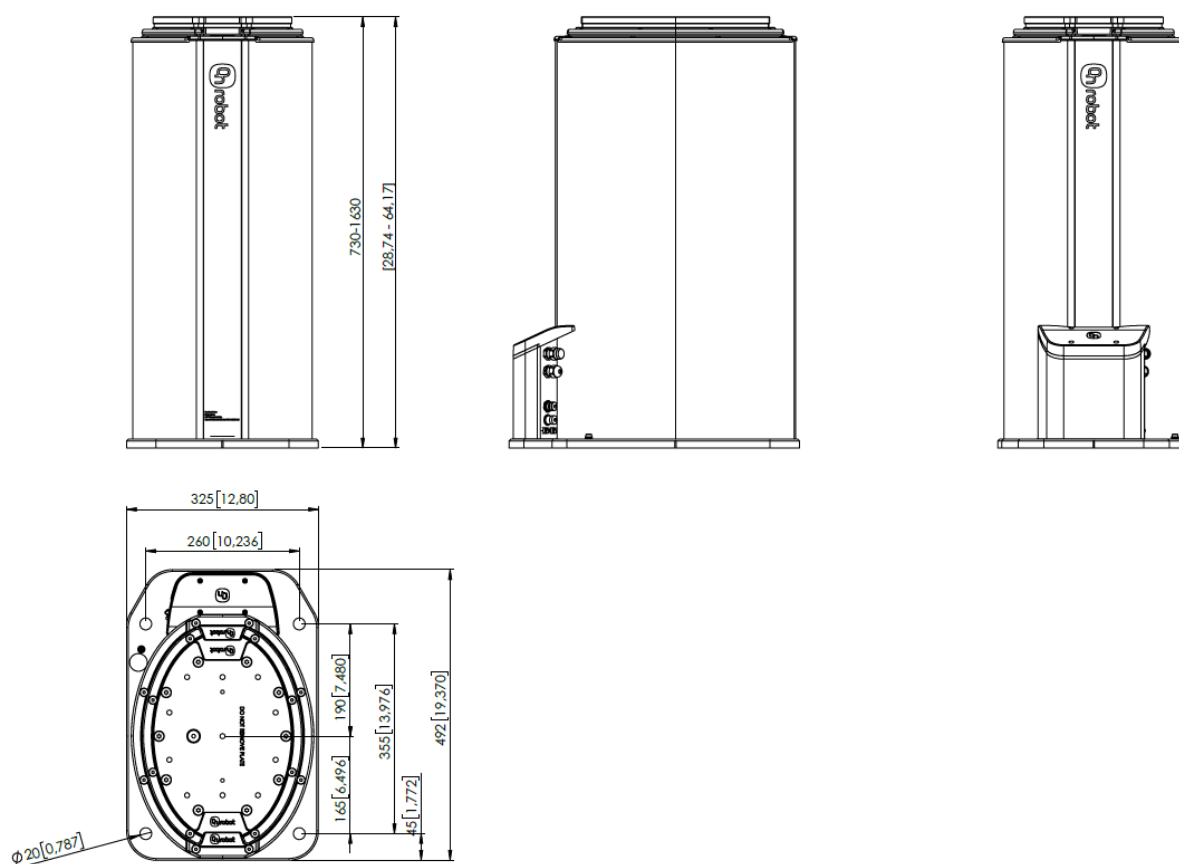
⑦ 2 x Lifting Bolt M10
- Premounted

⑧ Hex Key 7 mm

⑨ Screwdriver 1.5 mm Flat-Head

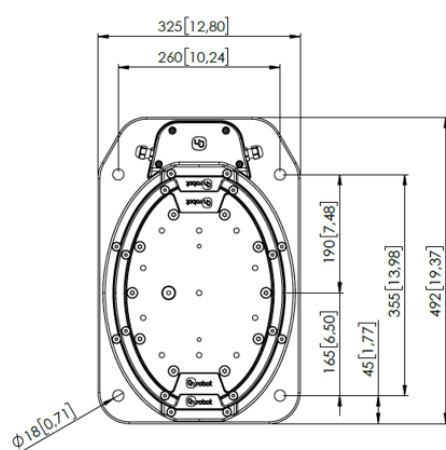
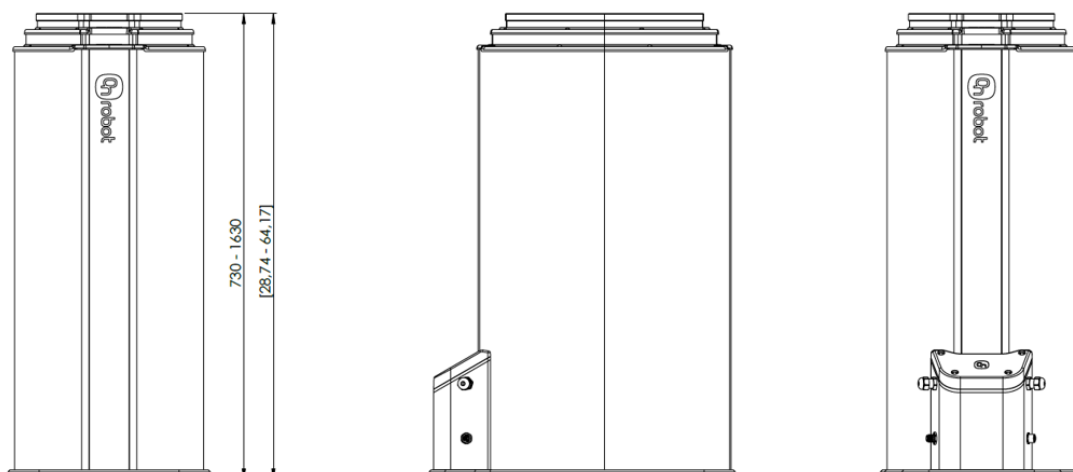
1.3. Lift100

Lift100 v2



Todas las dimensiones se muestran en mm y [pulgadas].

Lift100 v1



Todas las dimensiones se muestran en mm y [pulgadas].