



SCHEMA DATI

LIFT100

v1.3

1. Scheda dati

1.1. Lift100

Caratteristiche generali		Minimo	Tipico	Massimo	Unità di misura
Coppia consentita tra il Lift100 e il robot	Statico (Lift100 non si muove)	-	-	3400	[Nm]
	Dinamico (Lift100 si muove)	-	-	1900	[Nm]
Carico utile		0 0	- -	100 220	[kg] [lb]
Altezza dal pavimento		730 28,74	- -	1630 64,17	[mm] [pollici]
Corsa di Lift100		0 0	- -	900 35,43	[mm] [pollici]
Velocità Lift100		10 0,34	- -	100 3,39	[mm/s] [in/s]
Precisione di posizionamento *		- -	+/- 3 +/- 0,12	- -	[mm] [pollici]
Ripetibilità del posizionamento *		- -	+/- 0,5 +/- 0,02	- -	[mm] [pollici]
Livello di rumore **		- -	- -	64 72	[dB(A)] _{Leq} [dB(A)] _{Max}
Ciclo di lavoro ***		0	-	100	[%]
Peso		86 189,6			[kg] [lb]
Dimensioni [Lung x Larg x Prof]		730 x 325 x 492 28,74 x 12,8 x 19,37	- -	1630 x 325 x 492 64,17 x 12,8 x 19,37	[mm] [pollici]
Temperatura di conservazione		0 32	- -	60 140	[°C] [°F]
Classificazione IP		IP54			

* Lungo l'asse condotto.

** Per ulteriori informazioni consultare la sezione [Noise level](#).

*** Per ulteriori informazioni sul ciclo di lavoro, consultare la sezione [Duty Cycle](#).

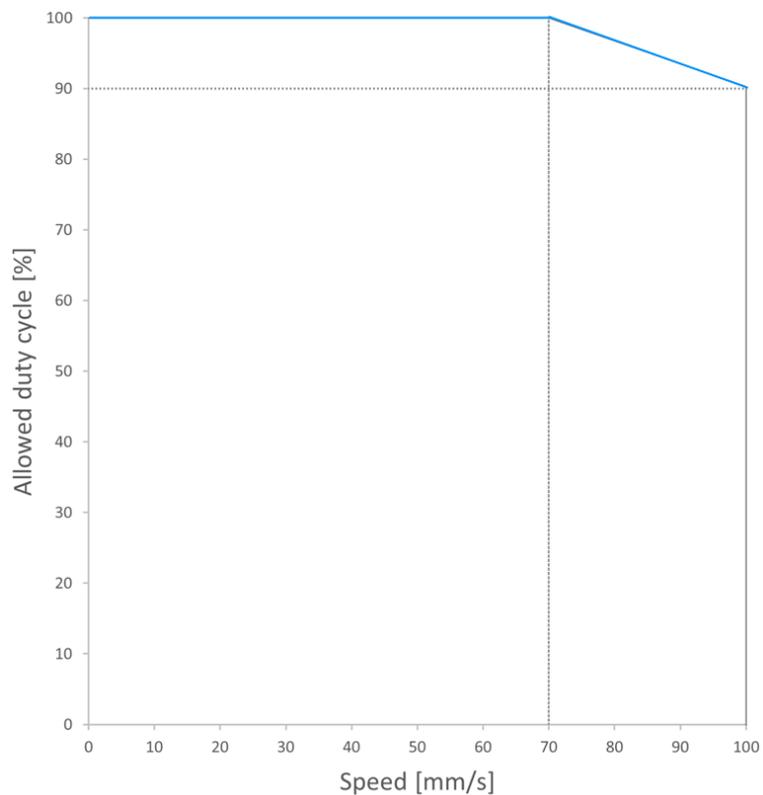
Condizioni di impiego	Minimo	Tipico	Massimo	Unità di misura
Alimentazione elettrica	90	-	264	[V]

Condizioni di impiego	Minimo	Tipico	Massimo	Unità di misura
Consumo corrente	0	-	10,2	[A]
Frequenza	47	-	63	[Hz]
Temperatura di esercizio	0 32	- -	50 122	[°C] [°F]
Umidità relativa (senza condensa)	0	-	95	[%]
Vita operativa calcolata *	1 000 000	-	-	[cicli]
Vita utile calcolata *	-	10	-	[anni]
Ciclo di lavoro a velocità < 70 mm/s *	100	-	-	[%]
Ciclo di lavoro a velocità > 70 mm/s *	90	-	-	[%]

* In applicazioni tipiche di pallettizzazione, utilizzare in due turni al giorno e cinque giorni alla settimana.

Ciclo di lavoro

Quando la velocità è superiore a 70 mm/s, è consentito un funzionamento continuo per un massimo di 10 minuti seguito da una pausa di 70 secondi (ciclo di lavoro del 90%).



Livello di rumorosità

Il livello di rumorosità del Lift100 dipende dalla velocità e dalla posizione della corsa. Una velocità e una corsa maggiori aumentano il rumore. Il livello di rumore dipende anche dall'ambiente circostante e da altre apparecchiature.

Per misurare il livello di rumore della Lift100, è stato effettuato un test da una società esterna.

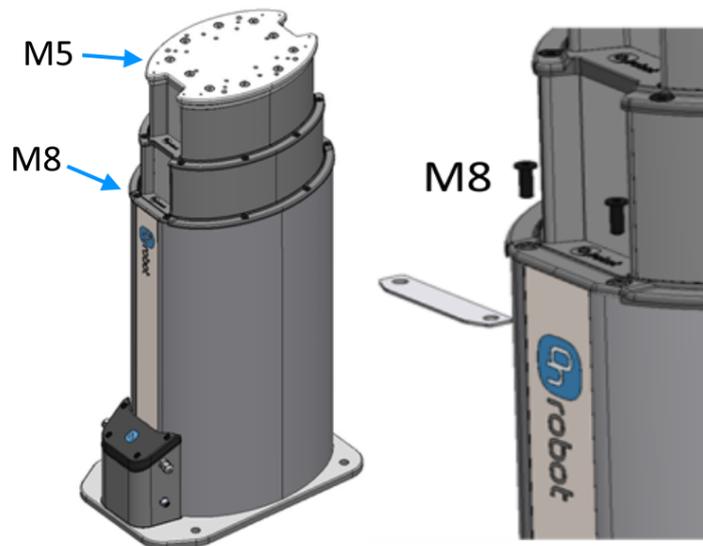
La configurazione del test era la seguente:

- Il test si è svolto su una normale area produttiva al coperto.
- Il Lift100 è stato imbullonato al pavimento e ha montato un robot di 74 kg.
- Il test ha eseguito 4 cicli, corsa completa verso l'alto e verso il basso, al 100% della velocità e senza pause tra i cicli.
- L'apparecchiatura di misurazione del rumore è stata collocata a 2 m di distanza dal Lift100.

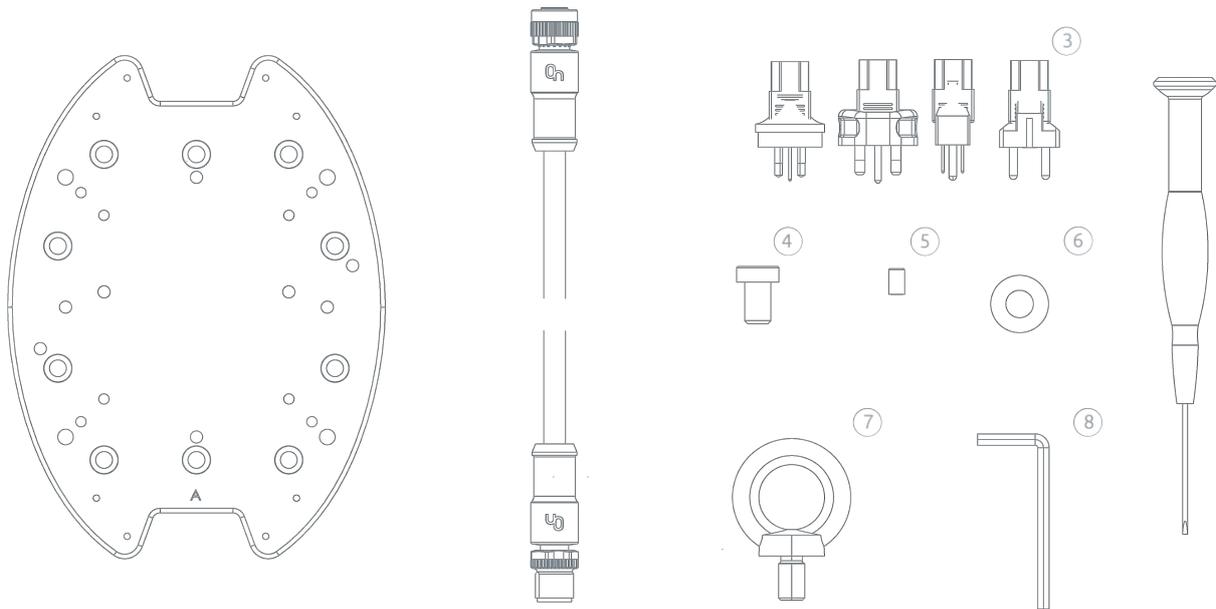
Il test conclude che il livello medio di rumore misurato era di 64 dB(A)_{Leq} e il livello di rumore massimo è stato di 72 dB(A)_{Massimo} che è inferiore al livello di rumore massimo consentito di (80 dB(A)). Il Lift100 funzionerà per circa il 5-15 % del tempo in una normale applicazione di pallettizzazione, il che significa che il livello medio di rumore diminuirà in modo significativo.

Interfaccia per il montaggio di una catena energetica

Il Lift100 è stato progettato con un'interfaccia meccanica per montare una catena energetica. Le staffe per la catena energetica possono essere montate sui fori per le viti M5 e M8 indicati di seguito. Per i fori inferiori (M8), la piastra può essere rimossa per installare la staffa della catena di energia.



1.2. Contenuto della scatola 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

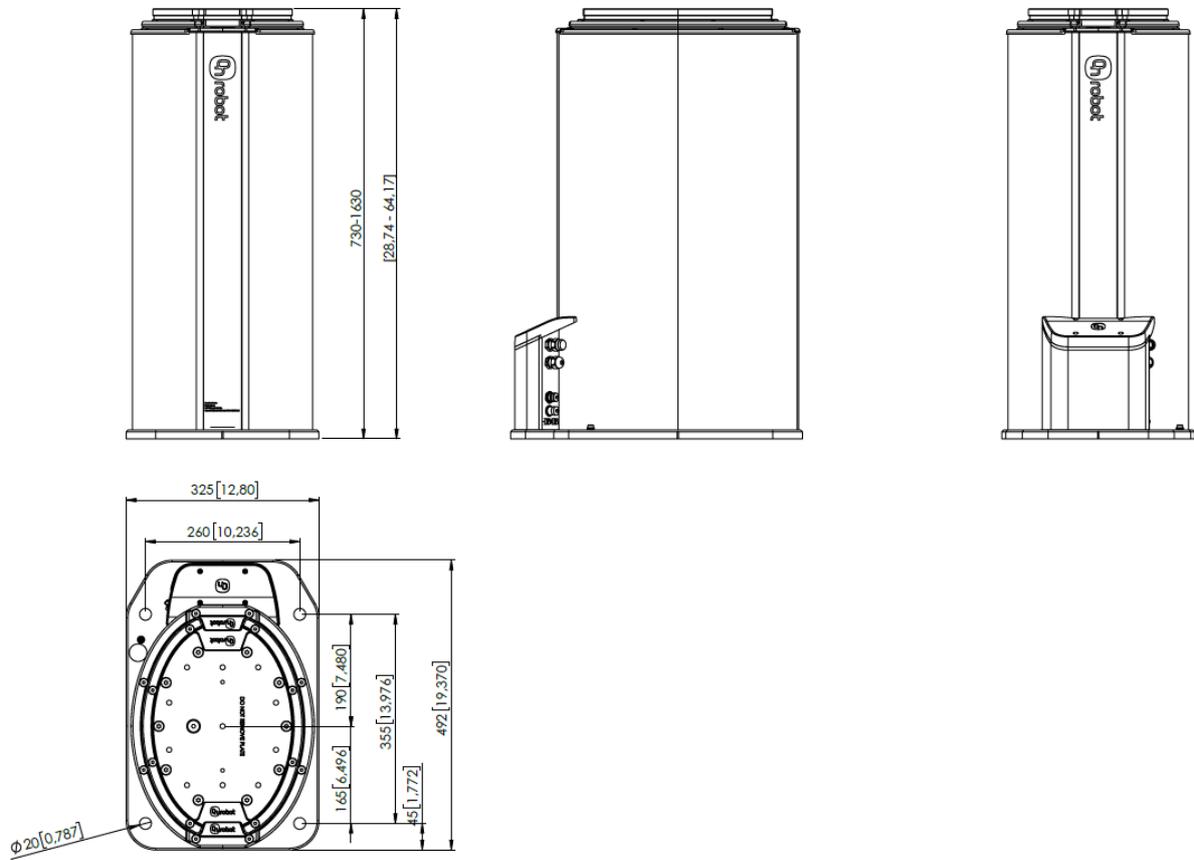
⑦ 2 x Lifting Bolt M10
- Premounted

⑧ Hex Key 7 mm

⑨ Screwdriver 1.5 mm Flat-Head

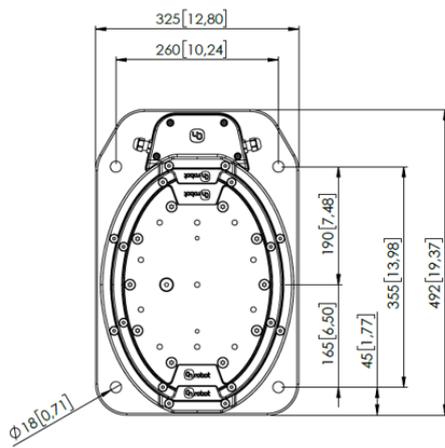
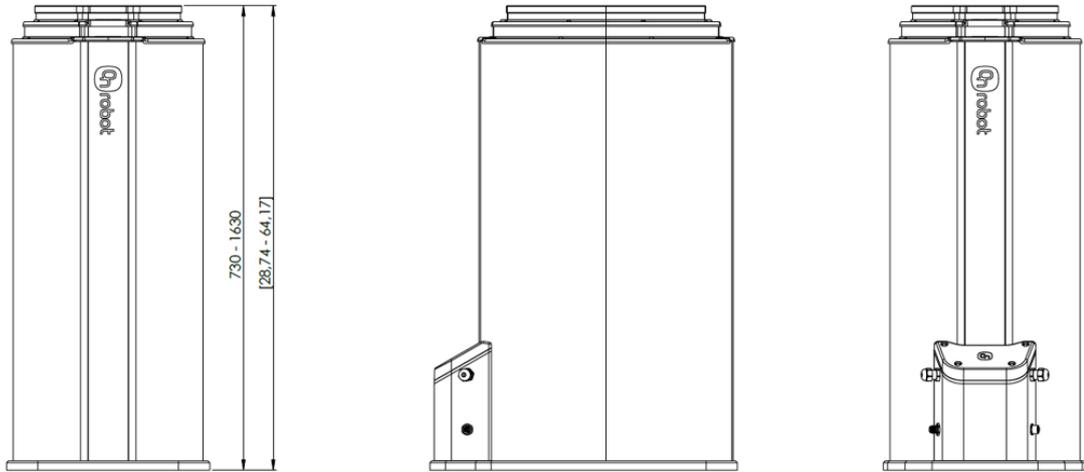
1.3. Lift100

Lift100 v2



Tutte le dimensioni sono in mm e [pollici].

Lift100 v1



Tutte le dimensioni sono in mm e [pollici].