



数据表

LIFT100

v1.3

1. 数据表

1.1. Lift100

一般属性		最小值	典型	最大值	单位
Lift100 和机器人之间允许的扭矩	静态 (Lift100 未在移动)	-	-	3400	[Nm]
	动态 (Lift100 在移动)	-	-	1900	[Nm]
有效载荷		0 0	- -	100 220	[kg] [磅]
离地高度		730 28.74	- -	1630 64.17	[mm] [英寸]
Lift100 行程		0 0	- -	900 35.43	[mm] [英寸]
Lift100 速度		10 0.34	- -	100 3.39	[mm/s] [in/s]
定位精度 *		- -	+/- 3 +/- 0.12	- -	[mm] [英寸]
定位可重复性 *		- -	+/- 0.5 +/- 0.02	- -	[mm] [英寸]
噪音水平 **		- -	- -	64 72	[dB(A)]等效声级 [dB(A)]最大值
工作周期 ***		0	-	100	[%]
重量		86 189.6			[kg] [磅]
尺寸[长 x 宽 x 深]		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] [英寸]
存储温度		0 32	- -	60 140	[°C] [°F]
IP 等级		IP54			

* 沿从动轴。

** 更多信息，请参阅[噪音水平](#)部分。

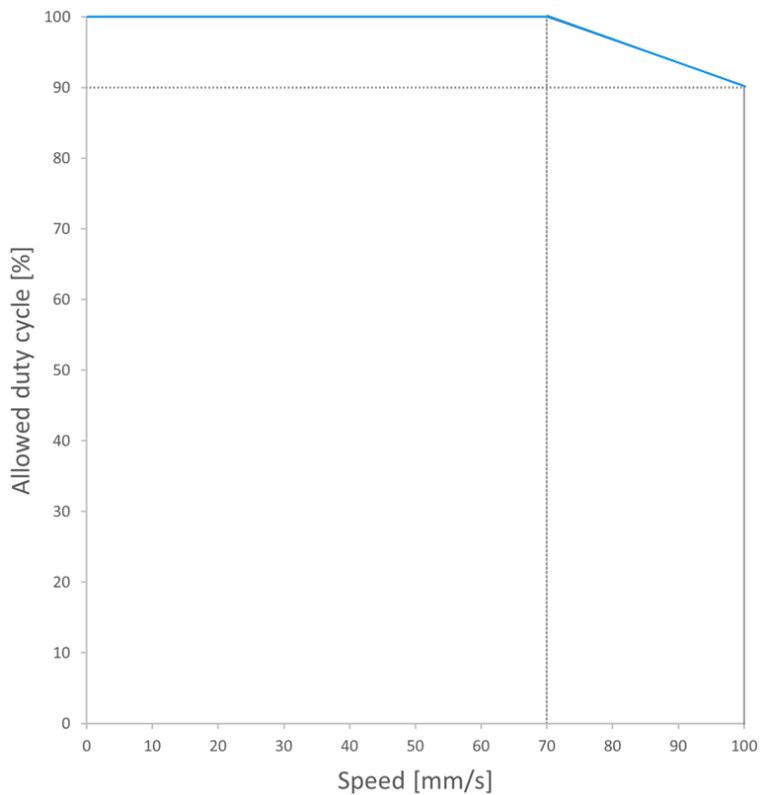
*** 有关工作周期的具体信息，请参阅[工作周期](#)部分。

操作条件	最小值	典型	最大值	单位
电源	90	-	264	[V]
电流消耗	0	-	10.2	[A]
频率	47	-	63	[Hz]
操作温度	0 32	- -	50 122	[°C] [°F]
相对湿度 (无冷凝)	0	-	95	[%]
计算出的工作寿命*	1000000	-	-	[循环次数]
计算出的使用寿命*	-	10	-	[年]
工作周期中的速度 < 70mm/s *	100	-	-	[%]
工作周期中的速度 > 70mm/s *	90	-	-	[%]

* 在用于典型的托盘包装应用时，每天工作两班，每周工作五天。

工作周期

速度超过 70mm/s 时，允许连续运行不超过 10 分钟，接下来要暂停 70 秒（90% 工作周期）。



噪音水平

Lift100 的噪音水平取决于速度和行程位置。速度和行程增加会导致噪音升高。噪音水平还取决于周围的状况和其他设备。

为了测量 Lift100 的噪音水平，我们聘请外部公司执行了测试。

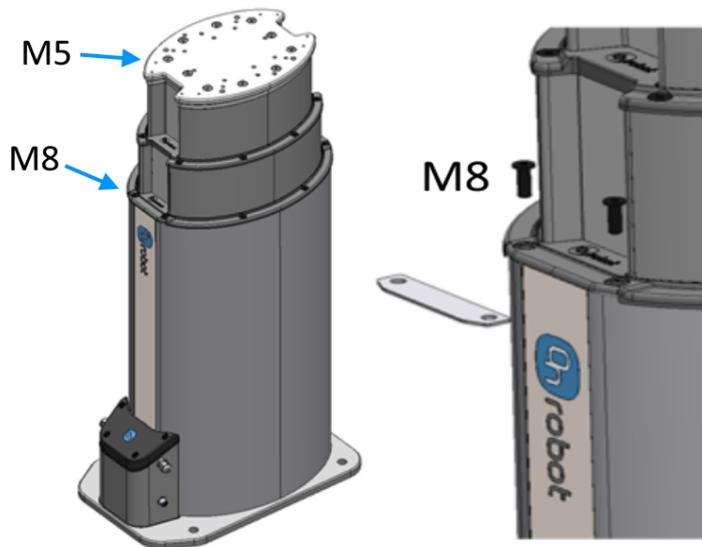
测试设置如下：

- 测试在正常的室内生产区域中进行。
- Lift100 用螺栓固定到地面上，并安装了重量为 74kg 的机器人。
- 测试进行了 4 个循环，分别为全行程向上和向下、100% 速度，循环之间没有暂停。
- 噪音测量设备放置在距离 Lift100 2 米的位置。

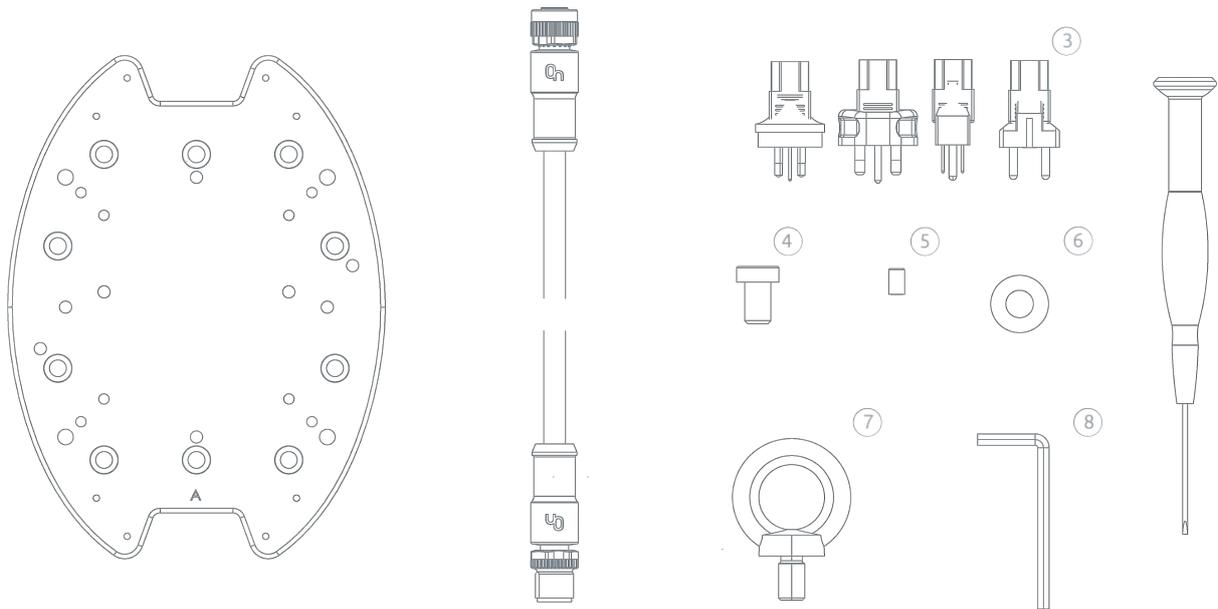
测试结果表明，平均噪音水平为 64 dB(A)等效声级，最大噪音水平为 72 dB(A)，低于允许的最高噪音水平 80 dB(A)。在正常托盘包装应用中，Lift100 运行的时间占到大约 5-15%，这意味着平均噪音水平会大幅下降。

安装能链的接口

Lift100 设有安装能链的机械接口。能链托架可以安装到下面所示的 M5 和 M8 螺纹孔。对于底部的孔 (M8)，可以将板移除，以安装能链托架。



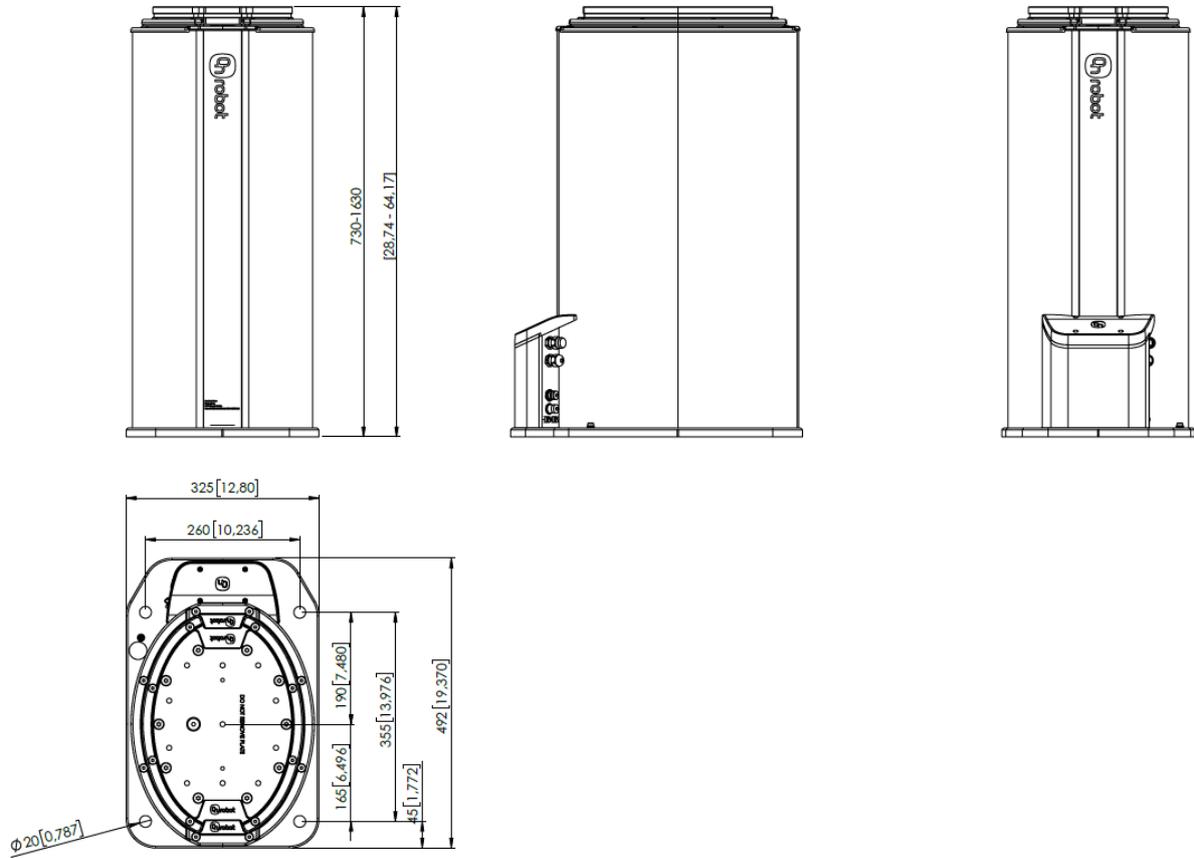
1.2. Lift100 装箱物品



- 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

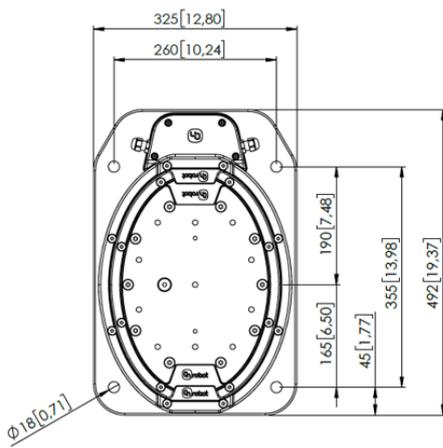
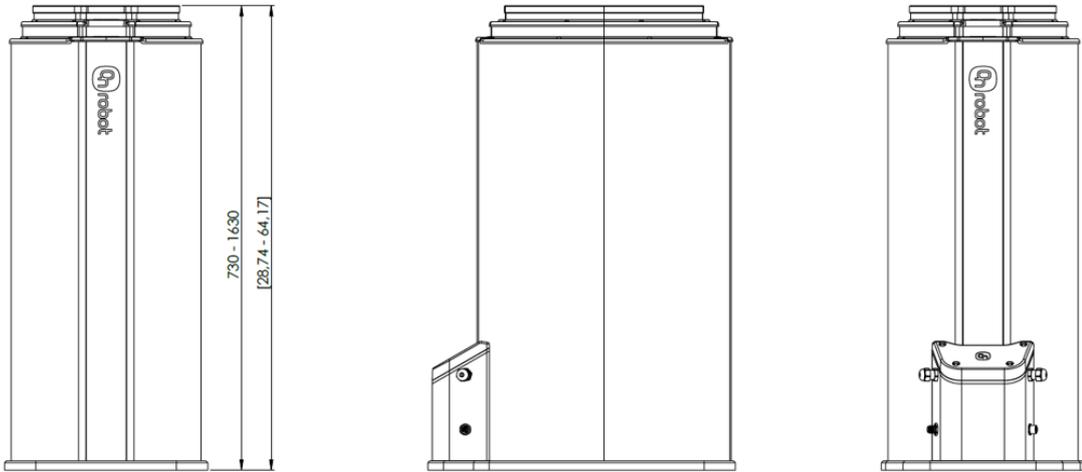
1.3. Lift100

Lift100 v2



所有尺寸的单位均为 mm 和[英寸]。

Lift100 v1



所有尺寸的单位均为 mm 和[英寸]。