

LS20

适用于任意自动化作业的高性能工具

- 在高速度和高精度下完成重物搬运
- 800/1000mm 手臂覆盖更广工作区域



型号 **LS20-80 4 S**

有效载荷
20 | 20kg

环境
S | 标准型
C | 洁净型

轴臂长
B0 | 800mm
A0 | 1000mm

第3关节
4 | 420mm: 标准型
390mm: 洁净型 (含波纹管)

规格表

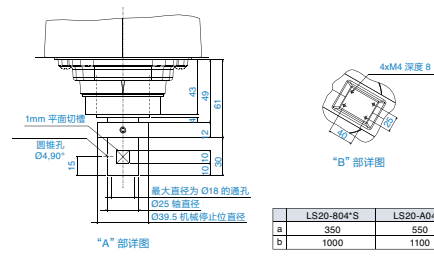
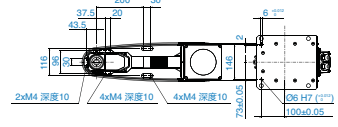
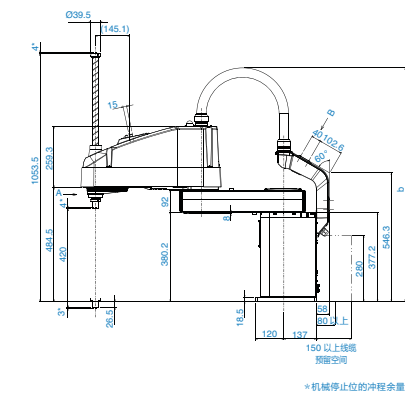
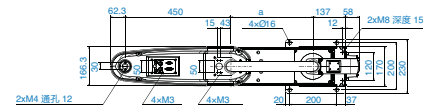
		LS20-804*	LS20-A04*
安装方式		台面安装	台面安装
臂长	第 1-2 轴臂	800 mm	1000 mm
最大运动速度	第 1-2 关节	9940 mm/s	11250 mm/s
	第 3 关节	2020 mm/s	
	第 4 关节	1400°/s	
本体重量 (不含线缆重量)		47 kg	50 kg
重复定位精度	第 1-2 关节	± 0.025 mm	
	第 3 关节	± 0.01 mm	
	第 4 关节	± 0.01°	
	第 1 关节	± 132°	
最大运动范围	第 2 关节	± 152°	
	第 3 关节 (洁净型)	420 mm	
	第 4 关节	± 360°	
	最大直径	10 kg	20 kg
负载	额定值	10 kg	20 kg
	最大值	20 kg	40 kg
标准循环时间**		0.42 秒	0.45 秒
第 4 关节容许惯性力矩**	额定值	0.05 kg·m ²	
	最大值	0.45 kg·m ²	
电机功耗	第 1 关节	750 W	
	第 2 关节	600 W	
	第 3 关节	400 W	
	第 4 关节	150 W	
第 3 关节预压力		250 N	
原点复位		无需原点复位	
用户电路		15 针 (D-Sub 接口)、9 针 (D-Sub 接口)	
用户气路		Φ4mm × 2、Φ6mm × 2	
安装环境		标准型 / 洁净型**	
运动控制器		RC90	
安全标准		CE, KC, ANSI/RIA R15.06-2012, NFPA 79 (2007 Edition)	

*1: 负载 2kg 下 (水平 300mm, 垂直 25mm), 往返弧形运动的循环时间 (最大速度最佳路径)。
*2: 负载重心与第 4 关节中心位置一致, 如果不一致, 通过 INERTIA 命令来设置惯量参数。
*3: 符合 ISO4 级洁净型标准。

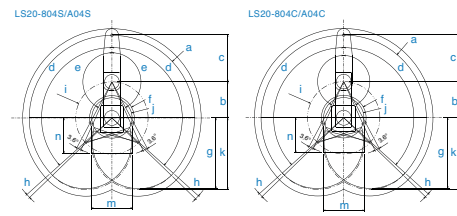
台面安装外形图

[单位: mm]

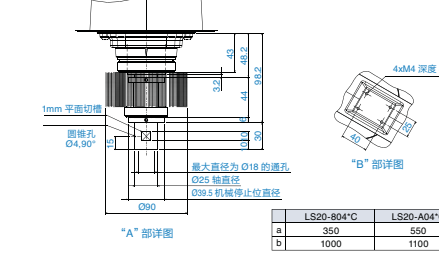
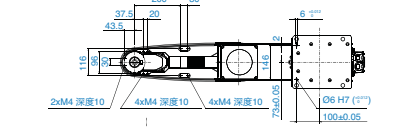
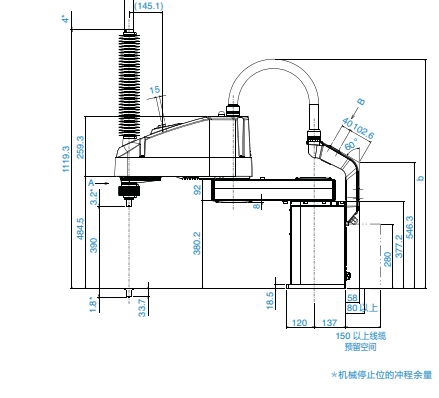
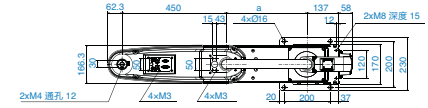
标准型



台面安装运动范围



洁净型



名称	标准型		洁净型	
	LS20-A04S	LS20-804S	LS20-A04C	LS20-804C
a 第 1 轴臂长 + 第 2 轴臂长 (mm)	1000	800	1000	800
b 第 1 轴臂长 (mm)	550	350	550	350
c 第 2 轴臂长 (mm)		450		450
d 第 1 关节运动范围 (°)		132		132
e 第 2 关节运动范围 (°)		152		152
f 运动范围	260.7	216.5	260.7	216.5
g 后方运动范围	818	684.2	818	684.2
h 第 1 关节机械停止位的角度 (°)		2		2
i 第 2 关节机械停止位的角度 (°)		3.6		3.6
j 机械停止位的范围	232.8	193.3	232.8	193.3
k 后方机械停止位的范围	832.1	693.1	832.1	693.1
m 运动范围	290	400	330	400
n 运动范围	265	340	265	340