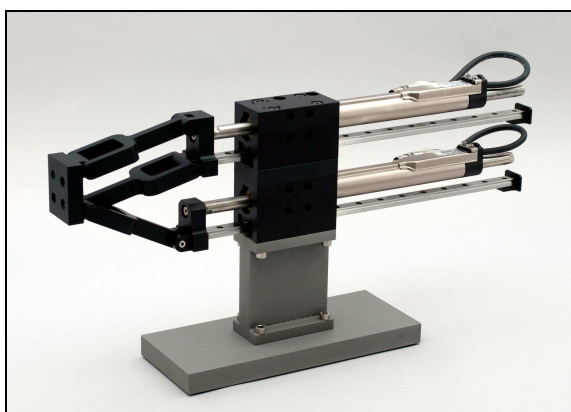


## **ParaPicker<sup>®</sup>** Pick&Place mit Parallelkinematik PP02-23

Die **ParaPicker<sup>®</sup>** PP02-23 sind höchstdynamische 2-achsige Pick&Place in Parallelkinematik-Bauweise. Als Antrieb werden zwei Linearmotoraktuatoren eingesetzt. Hierdurch ergeben sich sehr geringe bewegte Massen. Deshalb sind die PP02-23 besonders für Anwendungen bei sehr hohen Taktzahlen geeignet. Als einbaufertiges Konstruktionselement sind sie die ideale Alternative für klassische serielle Kinematiksysteme.



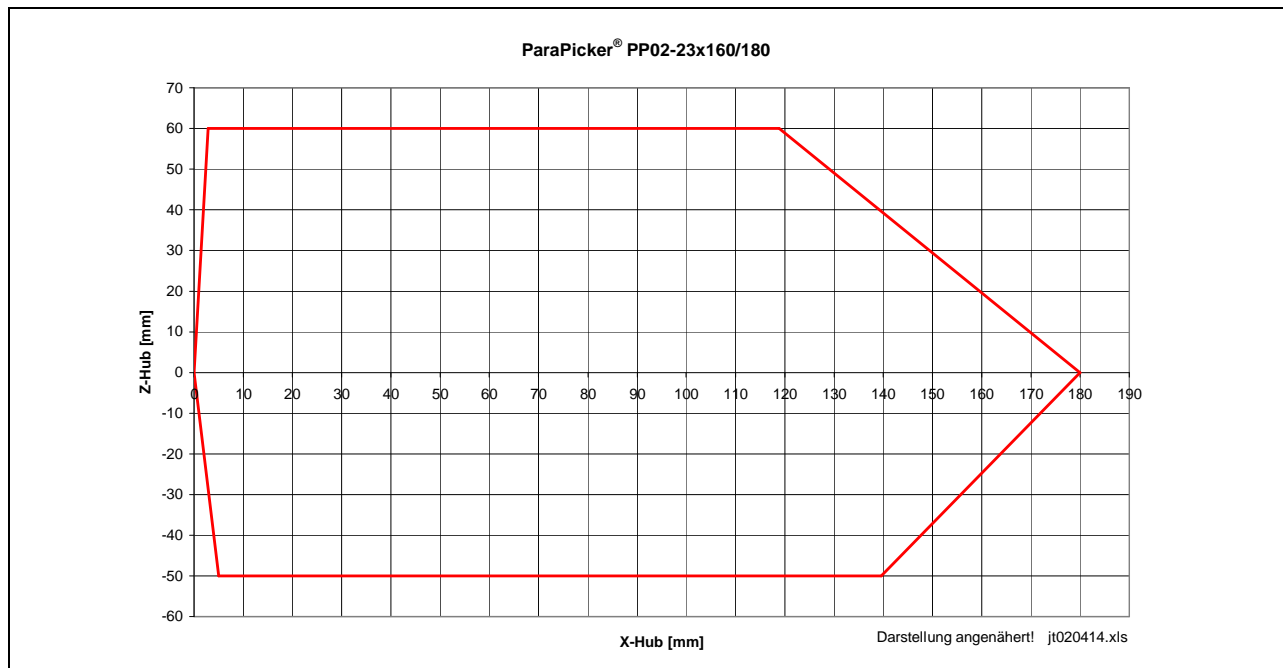
### **ParaPicker<sup>®</sup>** PP02-23 Übersicht

- Baubreite nur 44 mm
- keine bewegten Kabel für die Antriebstechnik
- sehr geringe bewegte Massen, hohe Biege- und Verdrehsteifigkeit
- sehr hohe Taktzahlen
- mechanische Anschlusspunkte modular passend zu unserer **HighDynamic<sup>®</sup>** Serie
- zwei Linearaktuatoren mit tubularen Linearmotoren, Präzisionsführungen mit Profilschienen und je zwei Kugelumlaufwagen


### Daten **ParaPicker<sup>®</sup>** PP02-23x160

Type	PP02-23x160/180
<b>Betriebsdaten</b>	
max. mechanischer Hub in X-Richtung	180 mm
max. mechanischer Hub in Z-Richtung	110 mm
typische Arbeitsfläche XZ-Ebene	145 mm / 80 mm
Spitzenkraft je Aktuator in X-Richtung	137 N
Dauerkraft je Aktuator in X-Richtung	28 N
max. Lastmasse am TCP	1,0 kg
max. Geschwindigkeit am TCP	ca. 3 m/s
max. Beschleunigung am TCP	ca. 100 m/s <sup>2</sup>
max. Takt (vor u. zurück ohne Stillstandszeit) für Lastmasse 100 g	300 min <sup>-1</sup> im Aussetzbetrieb für z.B. XZ-Arbeitshub 70 mm / 20 mm
Wiederholgenauigkeit	ca. +/- 0,3 mm
Länge x Breite x Höhe (ohne Stativ)	500 x 44 x 123 mm
Gesamtmasse (ohne Stativ)	3.750 g
ges. bewegte Massen in X-Richtung	ca. 1,5 kg

## Arbeitsfläche **ParaPicker®** PP02-23x160



## Elektrische Daten **ParaPicker®** PP02x160

Type	PP02-23x160
<b>Betriebsdaten</b>	
max. Strom je Aktuator [A]	11
Dauerstrom [A]	2,3
nom. ZK-Spannung [VDC]	72
Wegmesssystem	Hall integriert
Anschlüsse	Rundstecker -R20
passende Positioniercontroller	<b>LinMot®</b> Controller
verfügbare Feldbussysteme	
Betriebsart 'Point to Point' ohne definierte Bahnkurve	angelernte Zielpositionen werden von SPS angewählt u. ohne Achskoordination angefahren
Betriebsart 'NC' mit definierter Bahnkurve	mit übergeordneter Steuerung, NC-Funktionalität u. Feldbus

LinMot® und MagSpring® sind eingetragene Warenzeichen der Firma NTI AG LinMot!  
 Technische Änderungen vorbehalten!  
 Stand: 26.03.2015  
 js031013.doc