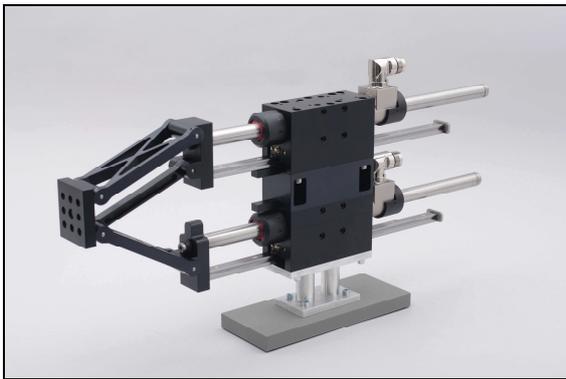


ParaPicker[®] Pick&Place mit Parallelkinematik PP02-37

Die **ParaPicker[®]** PP02-37 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 PP02-37 besonders für Anwendungen bei sehr hohen Taktzahlen geeignet. Als einbaufertiges Konstruktionselement sind sie die ideale Alternative für klassische serielle Kinematiksysteme.



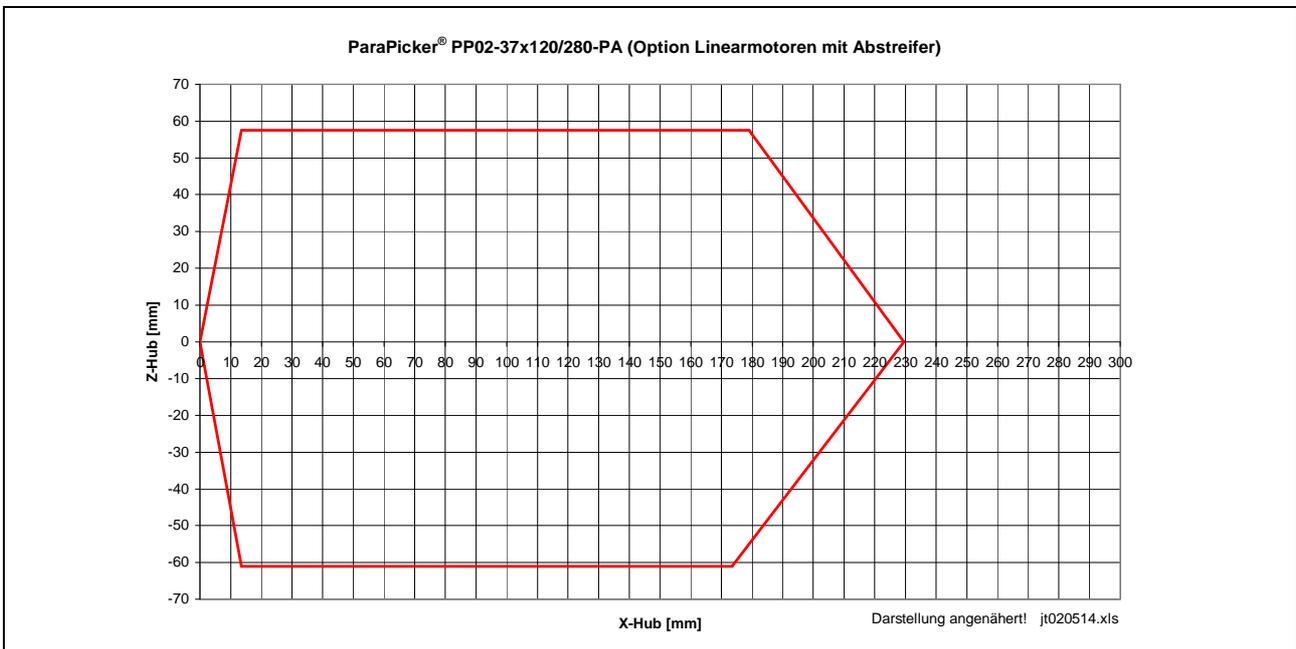
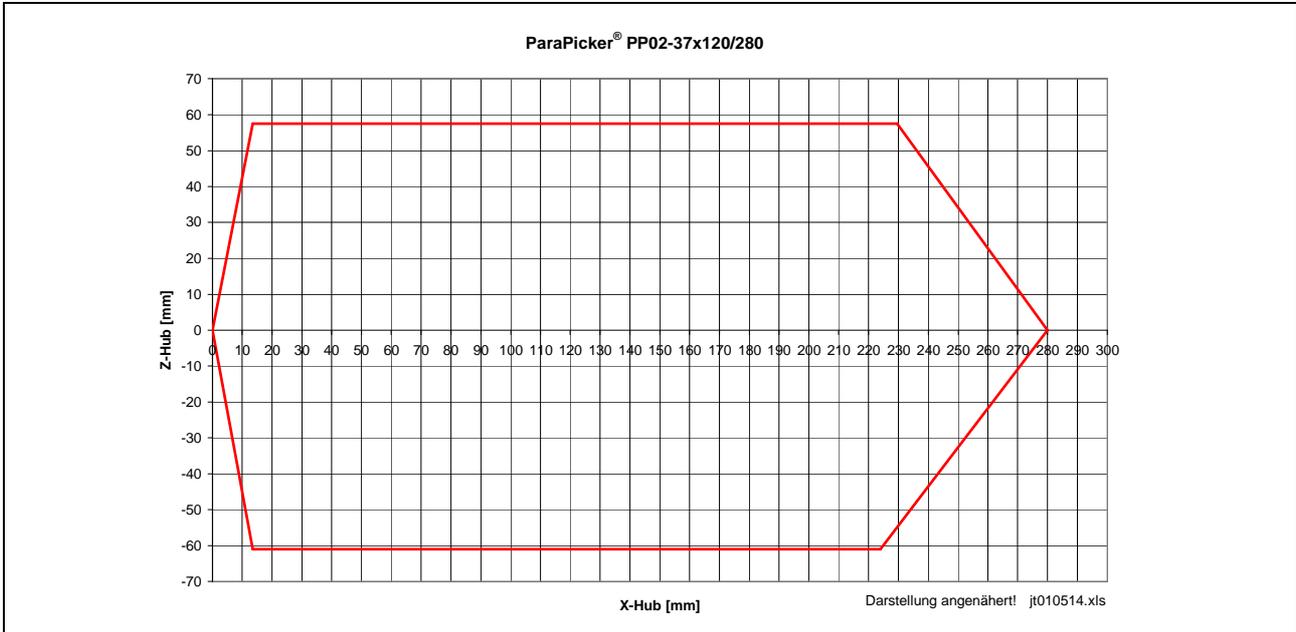
ParaPicker[®] PP02-37 Übersicht

- Baubreite nur 60 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[®]** Serie
- zwei Linearaktuatoren mit tubularen Linearmotoren, Präzisionsführungen mit Profilschienen und je zwei Kugelumlaufwagen
- alle Gelenke und Führungswagen abgedichtet
- Option Linearmotoren mit Abstreifer

Daten **ParaPicker[®]** PP02-37x120

Type	PP02-37x120/280
Betriebsdaten	
max. mechanischer Hub in X-Richtung	280 mm (230 mm mit Abstreifer)
max. mechanischer Hub in Z-Richtung	118 mm
typische Arbeitsfläche XZ-Ebene	240 mm / 90 mm
Spitzenkraft je Aktuator in X-Richtung	255 N
Dauerkraft je Aktuator in X-Richtung	51 N
max. Lastmasse am TCP	2,0 kg
max. Geschwindigkeit am TCP	ca. 3 m/s
max. Beschleunigung am TCP	ca. 100 m/s ²
max. Takt (vor u. zurück ohne Stillstandszeit) für Lastmasse 100 g	300 min ⁻¹ im Aussetzbetrieb für z.B. XZ-Arbeitshub 70 mm / 20 mm
Wiederholgenauigkeit	ca. +/- 0,3 mm
Länge x Breite x Höhe (ohne Stativ)	684 x 60 x 255 mm
Gesamtmasse (ohne Stativ)	ca. 9.900 g
ges. bewegte Massen in X-Richtung	ca. 2,0 kg

Arbeitsflächen der **ParaPicker[®] PP02-37x120**



Elektrische Daten PP02-37x120

Type	PP02-37x120
Betriebsdaten	
max. Strom je Aktuator [A]	15
Dauerstrom [A]	3,0
nom. ZK-Spannung [VDC]	72
Wegmesssystem	Hall integriert
Anschlüsse	Winkelstecker -C
passende Positioniercontroller	LinMot ® 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

PP02-37x120 Optionen

- Linearmotoren mit Abstreifer (Option -PA) für raue Umgebungsbedingungen
- MagSpring® Anbau zur Gewichtskraft-Kompensation bei Vertikalanwendung
- pneumatische Haltebremsen bei Vertikalanwendung

LinMot® und MagSpring® sind eingetragene Warenzeichen der Firma NTI AG LinMot!
 Technische Änderungen vorbehalten!
 Stand: 26.03.2015
 js010514.doc