

J-CAT LYRA仕様一覧

型式		J-CAT320LYRA	J-CAT330LYRA	J-CAT340LYRA
駆動方式		5相ステッピングモーター		
エンコーダー		4軸適用		
分解能力	X,Y,Z軸	0.01mm		
	R軸	0.08°		
動作範囲	X,Y軸	200×200mm	300×320mm	400×400mm
	Z軸	50mm	100mm	150mm
	R軸	±360°		
可搬質量		7kg	15kg	
軸速度(最大)	X,Y軸	700mm/sec.	900mm/sec.	
	Z軸	250mm/sec.	400mm/sec.	
	R軸	600° /sec.	900° /sec.	
位置繰り返し精度	X,Y,Z軸	±0.01mm		
	R軸	±0.008°		
ティーチング方法		ティーチングペンダントによるJOG入力/数値入力(MDI方式)		
外部I/O		入力:16/出力:16		
プログラム数		999プログラム		
はんだ付けポイント数		32,000ポイント		
はんだ条件数		ポイント、スライド 合計500条件		
設定温度		0～500°C		
はんだ送り速度		1.0～50.0mm/sec.		
はんだ送り量分解能力		0.1mm		
使用はんだ径	ZSBフィーダー時	φ0.4～1.0mm(オプションでφ0.3mm選択可)		
	ノーマルフィーダー時	φ0.3～1.6mm		
ヒーター		200W(最大)		
エア源		0.4～0.5MPa(ドライクリーンエア)		
窒素ガス発生装置		搭載可能(オプション:APN-05)		
表示言語		日本語、英語、中国語(簡体字・繁体字)、韓国語、ドイツ語、スペイン語、フランス語、イタリア語、チェコ語、ベトナム語		
電源		AC94～260V(単相)		
消費電力		400W		
外形寸法(W×D×H)		440×453×818mm	684×600×872mm	679×660×897mm
質量		30kg	46kg	54kg

※位置繰り返し精度は絶対位置を保証するものではありません。使用環境により、記載の値を超える可能性があります。

ARC-5000仕様一覧

名称	電動アーチ
動作範囲	-30度~25度
モーター仕様	減速機(ハーモニックドライブ)®付きステッピングモーター (エンコーダー無し) 基本ステップ角:0.018度/パルス(位置決め精度±0.006度)
速度	最大速度: 420deg/s 最大加速度: 210deg/s ²
対象製品	J-CAT3XX LYRA はんだ付けロボット ※J-CAT320取付不可※ JS-3 LYRA II はんだ付けロボット JC-3 LYRA II はんだ付けロボット

※ハーモニックドライブ®は(株)ハーモニックドライブシステムズの登録商標です。