[단위: mm]

# LS 시리즈 스카라 로봇

#### 한층 업그레이드된 기본 성능과 실적을 자랑하는 LS 시리즈

- 이더넷 커넥터 탑재로 카메라 설치를 간소화
- 배터리리스 모터 유닛 채용으로 유지 보수의 간소화
- 대각선 방향의 후면 덕트 채용으로 설치 공간 절약



## ■ 사양표

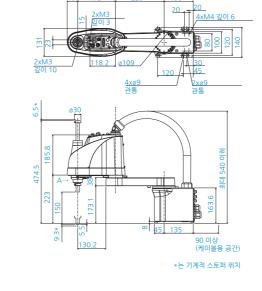
		LS3-B
		LS3-B401S/C
설치 방법		가대 설치
암길이	제1+제2관절	400 mm
최대 동작 속도	제1+제2관절	7200 mm/s
	제3관절	1100 mm/s
	제4관절	2600°/s
본체 중량(케이블 중량 제외)		14 kg
반복 정밀도	제1+제2관절	±0.01 mm
	제3관절	±0.01 mm
	제4관절	±0.01°
최대동작범위	제1관절	±132°
	제2관절	±141°
	제3관절	150 mm
	(클린 사양)	(120 mm)
	제4관절	±360°
가반 중량1	정격	1 kg
	최대	3 kg
표준 사이클 타임*2		0.42 sec
제4관절 허용 관성 모멘트*3	정격	0.005 kg·m²
	최대	0.05 kg·m2
모터 소비 전력	제1관절	200 W
	제2관절	100 W
	제3관절	100 W
	제4관절	100 W
제3관절 압입력		100 N
사용자 배선		D-sub 15 pin x1 , RJ45 8 pin (CAT 5e) x1
사용자 배관		Φ6mm×2, Φ4mm×1: 0.59MPa (6kgf /σil)
환경사양		표준 사양/클린⁴사양
적합 컨트롤러		RC90-B
안전 규격		CE, KC, KCs
전원		AC200-240V 단상
전원 공급 장치 용량*5		1.1kVA
전력 및 신호 케이블 길이		3m/5m/10m

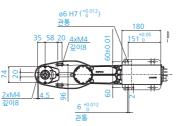
EPSON

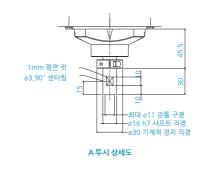
- \*1: 부하 중량은 최대 가반 중량을 초과하여 사용하지 마십시오.
- \*2: 위치 결정 아치 모션 (스핑 300mm, 수직 25mm 왕복)에서 Accel 120%로 2kg 반송 시의 동작 포인트·동작 관련 설정에서의 동작 시간입니다.
- \*3: 부하 중심이 제4관절 중심 위치와 일치하는 경우의 값입니다. 중심 위치가 제 4관절 중심 위치를 벗어나면 Inertia 명령으로 편심량을 설정해 주십시오.
- \*4: 클린도: ISO클래스 4(ISO14644-1 / 동작 영역 중심 부근의 표본 공기 1㎡ 이내에 입자 직경 0.1㎞ 이상의 발진 수 = 10,000개 이하 / 기존 클린도 클래스 10 상당) \*5 : 구동 환경과 프로그램에 따라 달라질 수 있습니다.

#### ■ 가대 설치 외형도

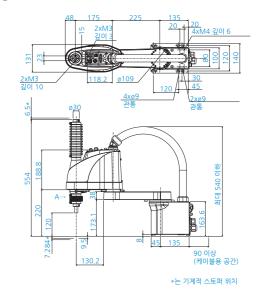
#### 표준형

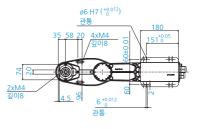


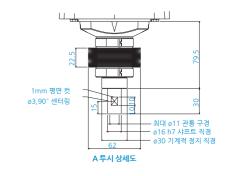




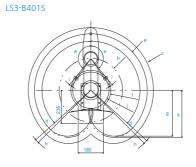
#### 클린형

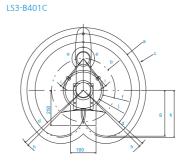






### ■ 가대 설치 동작 범위





모델명	LS3-B401□		
	표준형	클린형	
a 제1+제2 암 길이 (mm)	400		
b 제1 암 길이 (mm)	175		
c 최대 동작 영역 (mm)	449		
d 제1관절 동작 각도 (°)	132		
e 제2관절 동작 각도 (°)	제2관절 동작 각도 (°) 141		
f 동작 영역 (mm)	141.6		
g 뒷면의 동작 영역 (mm)	325.5		
h 제1관절의 기계적 스토퍼까지의 각도(°)	2	.8	
i 제1관절의 기계적 스토퍼까지의 각도 (°)	4	.2	
j 기계적 스토퍼 영역 (mm)	128.8		
k 뒷면의 기계적 스토퍼 영역(mm)	뒷면의 기계적 스토퍼 영역(mm) 333.5		

22 21