

## Паяльный робот L-CAT NEO

Это самый современный робот от **Apollo Seiko (Япония)**, обладающий всеми необходимыми функциями для селективной пайки. Робот L-CAT NEO может использоваться как в составе производственных линий, так и автономно. Программировать его и управлять данными можно с помощью компьютера, iPad, устройства на базе Android и другой мобильной техники.



С роботом L-CAT NEO доступны все возможности пайки

Компания Apollo Seiko — новатор в сфере проектирования паяльных роботов.

### *Удовлетворение ваших потребностей*

Мы обладаем более чем 40-летним опытом успешного производства паяльных роботов.

Наши знания о сфере их применения и требованиях заказчиков обеспечили нам значительное конкурентное преимущество.

### *Уникальный порталый паяльный робот*

Перемещение выходного звена робота осуществляется по осям X, Y, Z и R, что упрощает разработку оснастки и планировку конвейера. Поскольку при пайке сама деталь и оснастка не перемещается, ограничений по ее весу нет.

Этот робот может использоваться как на производственных линиях, так и в составе гибких производственных модулей.

### *Свободная настройка параметров пайки*

Обычно паяльные роботы имеют фиксированный набор параметров, что ограничивает возможности их использования.

Робот L-CAT NEO отличается чрезвычайно гибкой настройкой параметров, благодаря чему можно удовлетворить требования конкретной задачи применения. Это особенно важно в задачах пайки с высокими тепловыми затратами, а также для пайки устройств с мелким шагом.

## Гибкость устройства и многофункциональный интерфейс

Теперь робот и компьютер работают вместе без каких-либо проблем: они могут обмениваться данными через Bluetooth. Это задает новый стандарт для следующего поколения роботизированных паяльных систем.



Приложение для Windows, iPad, iPod и устройств на базе Android (на фото показан предварительный образец дизайна)

Совместимость с Windows 7 (32- и 64-разрядная версии), а также с Windows XP.

Возможность управлять несколькими роботами, подключенными к сети по интерфейсу Ethernet.

Функция ведения журнала данных, с помощью которой можно контролировать состояние робота. Журнал можно сохранять в файле CSV.

Возможность отправлять, принимать, изменять и сохранять данные обучения (программы и параметры пайки) с помощью внешнего устройства.

Функции управления обучением и данными, которые можно использовать на устройствах iPad, устройствах на базе Android, смартфонах и телефонах, совместимых с Windows.

## Технические характеристики робота L-CAT NEO

Модель	L-CAT NEO4330	L-CAT NEO4430	L-CAT NEO4530
Тип привода	Шаговый двигатель		
Датчик перемещения (энкодер)	По четырем рабочим осям X,Y,Z,R		
Разрешение	По осям X, Y и Z	0,01 мм	
	По оси R	0,1°	
Рабочий диапазон	По осям X и Y	300 × 300 мм	400 × 300 мм
	По оси Z	60 мм	
	По оси R	± 180°	
Вес при транспортировке	6 кг		
Скорость перемещения по осям	По осям X и Y	Макс.: 800 мм/с; мин.: 0,1 мм/с	
	По оси Z	Макс.: 320 мм/с; мин.: 3,2 мм/с	
	По оси R	Макс.: ± 800 град./с, мин.: 8 град./с	
Повторяемость	По осям X, Y и Z	± 0,01 мм	
	По оси R	± 0,02°	
Способ обучения	Удаленное обучение (JOG)		
	Ручной ввод данных (MDI)		
Входы и выходы для подключения внешних устройств	Входов: 39; выходов: 39		
Объем памяти программ	512 программ		
Объем памяти	500 000 точек		
Диапазон регулировки температуры	0 ~ 500 °С		
Скорость подачи припоя	1,0 ~ 50,0 мм/с		
Шаг подачи припоя	0,1 мм		
Диаметр припоя	При использовании устройства подачи ZSB	Ø 0,4–1,0 мм (дополнительный Ø: 0,3, 1,2, 1,6 мм)	
	При использовании обычного устройства подачи	Ø 0,3–1,6 мм	
Мощность нагревателя	130 Вт (дополнительно: 200 Вт)		
Генератор азота	Стандартное оборудование для робота с цифровым расходомером		
Язык отображения информации	Английский, китайский, корейский, японский		
Питание	94–260 В перем. тока (однофазная сеть)		

В таблице выше приведены технические характеристики опытных образцов. Они могут быть изменены без предварительного уведомления.