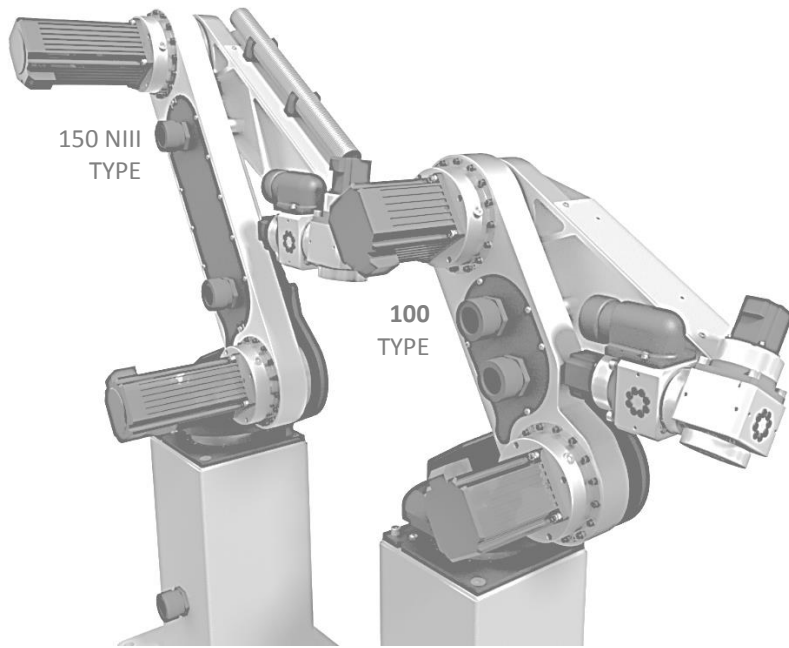


ARM Robot

# *JUPITER 100*



# JUPITER 100



## High performance robot

**JUPITER 100** is the new high definition arm robot of Dierre Robotics. Developed on the proven technological basis of its big brother (*version 150NIII*), it presents excellent technical requirements. The executive optimization and the reduction of work footprint make the Jupiter 100 an extremely powerful, rigid and 100% reliable machine, perfect for the pick and place. Fast, sharp and exact movements are at the basis of the executive *concept* of this robot. As for the other versions, the 4½ and 5½ axes models, the unit permits a rapid configuration within everyone's reach. The management of the movements is carried out, as always, by **CoordinAx** motion system by Dierre Robotics. The robot can be set up on the floor, wall, ceiling or directly on the line production.

**JUPITER 100** ist der neue Gelenkarmroboter mit hoher Auflösung von Dierre Robotics. Er wurde auf der bewährten technischen Grundlage des größeren Bruders (*Version 150NIII*) entwickelt und verfügt über exzellente technische Fähigkeiten. Die bauliche Optimierung und der reduzierte Platzbedarf bei

Betrieb machen aus ihm eine extrem leistungsfähige Maschine, die sich durch Stabilität, Zuverlässigkeit und Eignung für Pick & Place- Arbeiten auszeichnet. Schnelle, plötzliche und präzise Bewegungen sind die Basis des baulichen *Konzepts* dieses Roboters. Wie bei den anderen Versionen ermöglichen die Modelle 4½ und 5½ Achsen mit Bewegungserhalt im kartesischen Raum durch das steife Vorgelege eine schnelle und benutzerfreundliche Programmierung. Die Steuerung der Bewegungen wird wie immer dem System **CoordinAx** von Dierre Robotics anvertraut. Der Roboter kann am Boden, an der Wand und an der Decke, oder in einer Fertigungslinie installiert werden.

### SPECIFICATIONS:

**MOVE Ax 1:** 340° @ 180°/Sec

**MOVE Ax 2:** 105° @ 180°/Sec

**MOVE Ax 3:** 155° @ 200°/Sec

**MOVE Ax 4½:** 340° @ 360°/Sec

**MOVE Ax 5½:** 340° @ 360°/Sec

### TECHNISCHE EIGENSCHAFTEN:

**BEWEGUNG Achse 1:** 340° @ 180°/Sek.

**BEWEGUNG Achse 2:** 105° @ 180°/Sek

**BEWEGUNG Achse 3:** 155° @ 200°/Sek.

**BEWEGUNG Achse 4½:** 340° @ 360°/Sek.

**BEWEGUNG Achse 5½:** 340° @ 360°/Sek.

### Repeatability & Resolution:

#### Wiederholbarkeit & Auflösung:

± 0,1 mm or less / ± 0,1 mm oder weniger

### Payload:

#### Tragfähigkeit am Handgelenk:

10 Kg (7.5 Kg 5½ axes version) / 10 kg (7,5 kg Version Achsen 5½)

### Dimensioni:

#### Größe:

**Footprint / Stellfläche:** R 600 mm - R 1300 mm

**Height / Höhe:** 1300 mm

**Weight / Gewicht:** 145 Kg

### Control unit:

#### Steuerung:

230Vac/16A Control unit with Digital **CoordinAx** system by 7" Touch

Screen - Multi I/O – controllable remotely

Steuereinheit 230 VAC/16 A mit Digitalsystem

**CoordinAx** 7-Zoll-Touchscreen – Multi I/O – Fernbedienbar

