

# РОБОТЫ И ОБОРУДОВАНИЕ



## О КОМПАНИИ:

Наша компания **«ЛидТехнология»** – это небольшая команда профессионалов, глубоко увлеченных технологиями обработки материалов и промышленной автоматизацией.

Профильное инженерное образование и опыт работы в области машиностроения позволили нам определить потребности производственных предприятий, а затем – наладить поставки качественного оборудования. Уже более 5 лет мы стремимся предоставить самые передовые промышленные роботы и интегрированные системы, которые помогут нашим клиентам оптимизировать производственные процессы, снизить затраты и повысить качество выпускаемой продукции.



С 2020 года мы являемся официальным представителем компании **«Велам-Рус»** (г. Нижний Новгород), изготовителя робототехнических комплексов под брендом **«VRobotics»**.



Мы предлагаем продукцию от производителей Европы, США, Китая с отличными эксплуатационными характеристиками таких брендов, как:

## YASKAWA

**Yaskawa** - японский производитель промышленных роботов. Их роботы — это широкая линейка промышленных роботов, а также решения для автоматизации практически всех отраслей промышленности и робототехники, включая дугую сварку, сборку, нанесение покрытий, дозирование, обработку материалов, резку материалов, удаление материалов, упаковку, укладку на поддоны и точечную сварку.

## KUKA

**KUKA** – один из ведущих немецких поставщиков интеллектуальных решений для автоматизации в мире. Компания предлагает клиентам все необходимое из одних рук. От роботов и элементов до полностью автоматизированных систем и их подключения на таких рынках, как автомобилестроение с акцентом на электронную мобильность и аккумуляторы, электроника, металл и пластик, потребительские товары, электронная коммерция, розничная торговля и здравоохранение.

## ABB

**ABB Robotics** - шведско-швейцарская корпорация, поставщик робототехники и средств автоматизации, компания с полным и интегрированным портфелем роботов, автономных мобильных роботов и решений для автоматизации машин.

## QJAR

**QJAR** - это высокотехнологичное предприятие по производству промышленных роботов из Китая - Qianjiang Robotics. Имеет собственный научно-исследовательский институт робототехники в Шанхае, владеет патентами на основные технологии, такими как контроллеры промышленных роботов, сервоприводы, системное программное обеспечение, редукторы, онтологический дизайн и машинное зрение. Компания всегда фокусируется на технологиях, направленных на дифференциацию роботов; на предоставлении высококачественных услуг для интеграторов; услуг, охватывающих проектирование и установку линий автоматизации; строительство интеллектуальных заводов и другие области; стремится предоставить клиентам системные решения и проекты «под ключ».

# Манипуляторы Yaskawa.

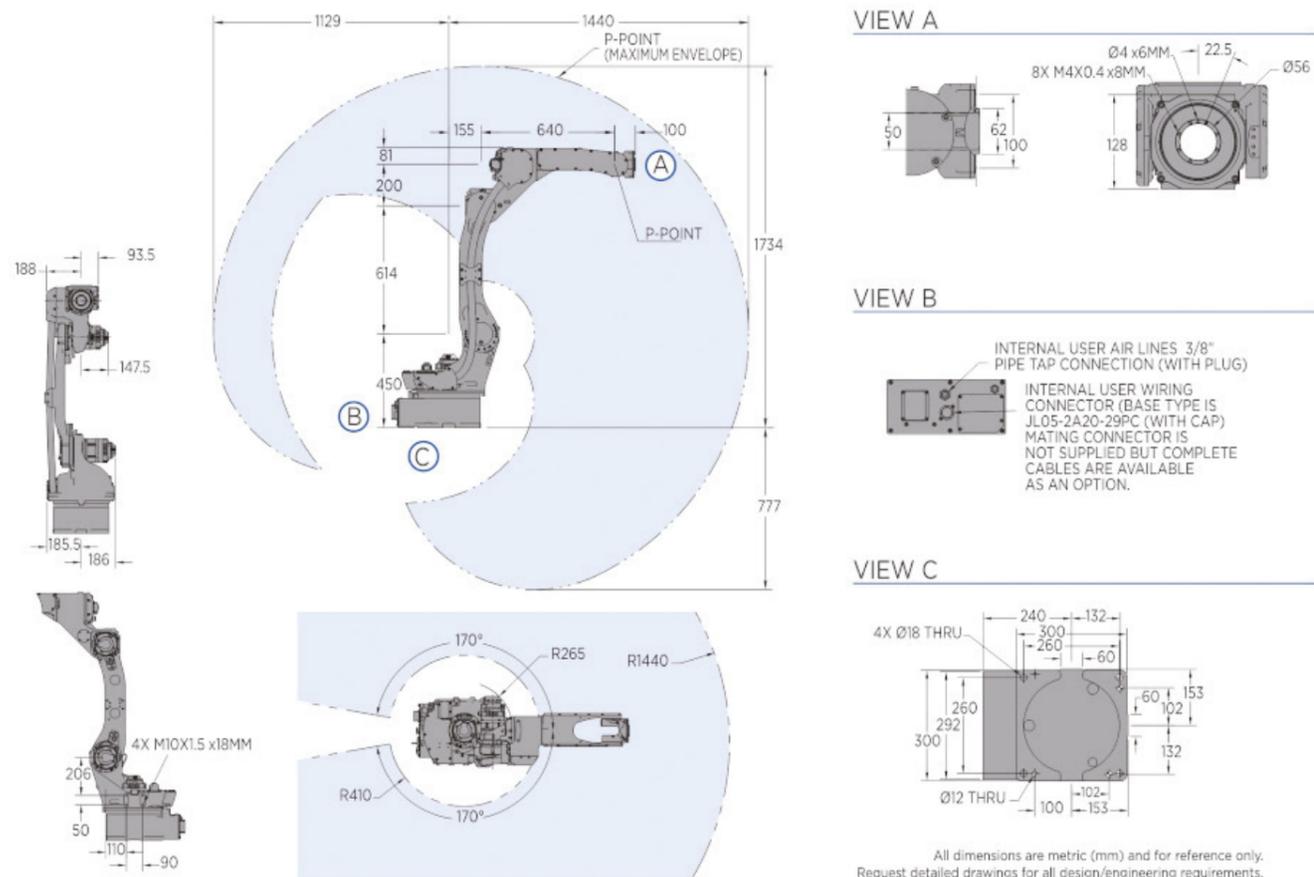
# YASKAWA

## Модель AR 1440

Варианты установки: пол, стена, наклонная поверхность или потолок.



Шестиосевой робот AR1440 обеспечивает быструю и точную работу для повышения производительности при дуговой сварке. Тонкий профиль позволяет размещать роботов с высокой плотностью, а контурная рука обеспечивает легкий доступ к деталям в ограниченном пространстве, избегая потенциальных помех для крепления. AR1440 имеет симметричное запястье с большим радиусом действия, обеспечивая равный доступ горелки к обеим сторонам детали. 50-миллиметровое сквозное отверстие уменьшает помехи и износ кабеля, а улучшенная зона крепления фидера на манипуляторе снижает помехи для оборудования.



Наименование	Ед.	AR 1440	Оси	Максимальный диапазон движения	Максимальная скорость	Максимальный крутящий момент	Максимальный момент инерции
Количество осей		6		градусы	%сек	Н*м	кг*м²
Максимальная полезная нагрузка	кг	12	S	± 170	260	-	-
Повторяемость	мм	0.02	L	+ 155/ -90	230	-	-
Горизонтальная зона действия	мм	1440	U	+ 140/ -85	260	-	-
Вертикальная зона действия	мм	2511	R	± 150	470	22	0.65
Вес манипулятора	кг	150	B	+ 90/ -135	470	22	0.65
Номинальная мощность	кВА	1.5	T	± 210	700	9.8	0.17

# Манипуляторы Yaskawa.

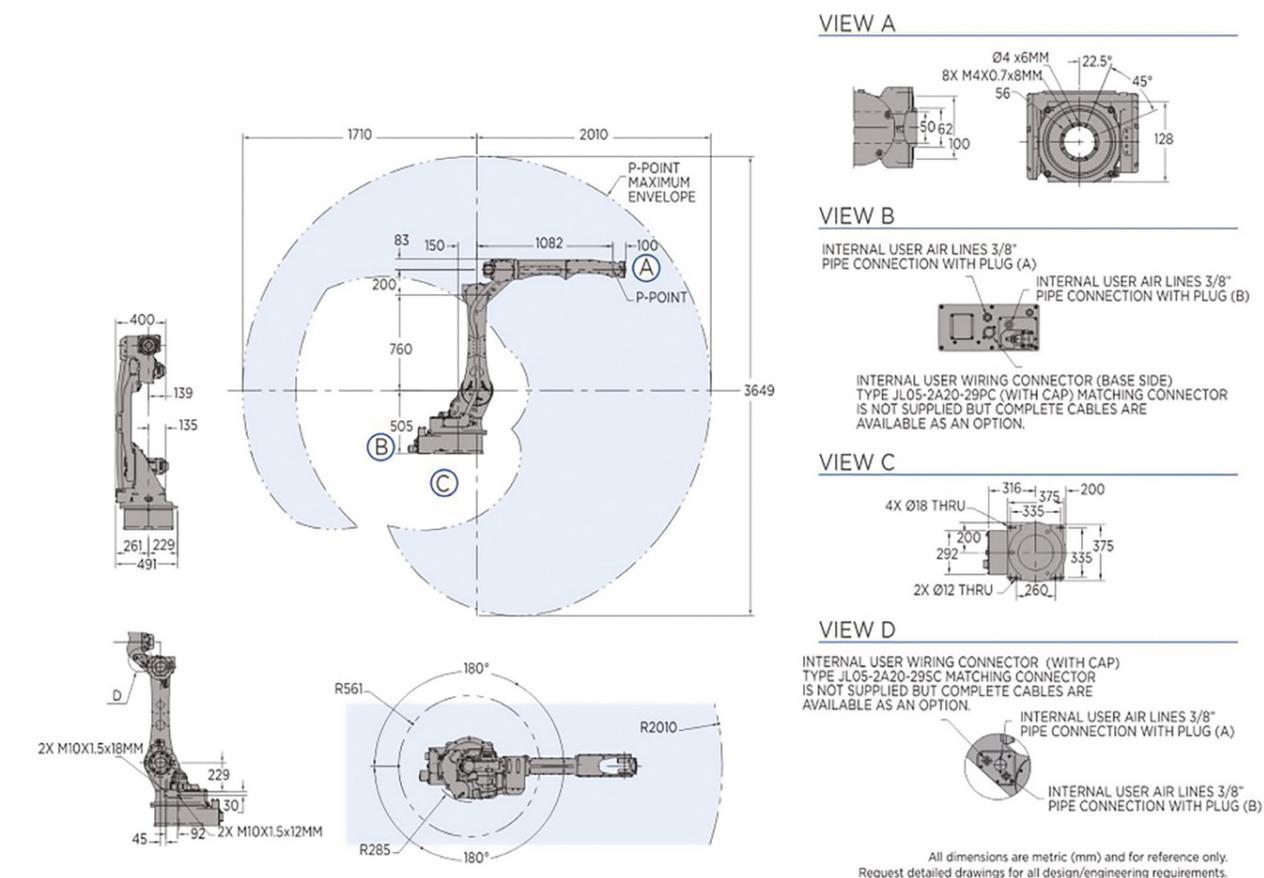
# YASKAWA

## Модель AR 2010

Варианты установки: пол, стена, наклонная поверхность или потолок.



Новый робот AR2010 идеально подходит для сварки сельскохозяйственного оборудования, автомобильных рам или строительной техники и обеспечивает быструю и мощную производительность при дуговой сварке. Обтекаемая конструкция манипулятора обеспечивает легкий доступ к деталям в ограниченном пространстве, а тонкий профиль робота позволяет размещать его вплотную к сварочным камерам с высокой плотностью сварки. Улучшенная скорость вращения составной оси и расширенный диапазон запястья оптимизируют функциональность робота, а симметричное запястье обеспечивает равный доступ к обеим сторонам детали. 50-миллиметровое сквозное отверстие уменьшает помехи и износ кабеля, а улучшенная зона крепления подающего механизма на манипуляторе уменьшает помехи для оборудования.



Наименование	Ед.	AR 2010	Оси	Максимальный диапазон движения	Максимальная скорость	Максимальный крутящий момент	Максимальный момент инерции
Количество осей		6		градусы	%сек	Н*м	кг*м²
Максимальная полезная нагрузка	кг	12	S	± 180	210	-	-
Повторяемость	мм	0.03	L	+ 155/ -105	210	-	-
Горизонтальная зона действия	мм	2010	U	+ 160/ -86	220	-	-
Вертикальная зона действия	мм	3649	R	± 150	435	22	0.65
Вес манипулятора	кг	260	B	+ 90/ -135	435	22	0.65
Номинальная мощность	кВА	2	T	± 210	700	9.8	0.17

# Манипуляторы Yaskawa.

# YASKAWA

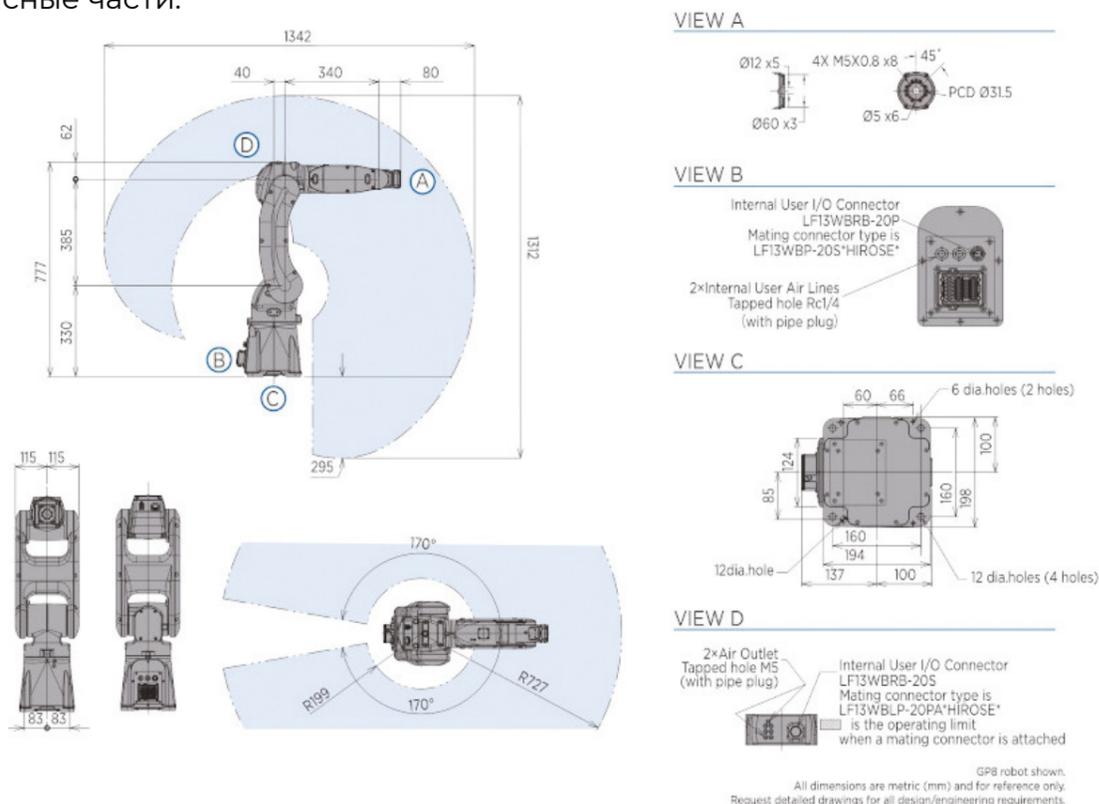
## Модель GP 7

Варианты установки: пол, стена, наклонная поверхность или потолок.



Робот GP7 идеально подходит для высокоскоростной сборки и погрузочно-разгрузочных работ, а также как сварочный робот в компактных сварочных ячейках. Он быстр, компактен и эффективен. Этот робот, обладающий самой большой грузоподъемностью, самой высокой скоростью и самым высоким допустимым моментом запястья в своем классе, управляется с помощью контроллера YRC1000 или сверхкомпактного контроллера YRC1000micro и может быть запрограммирован с помощью легкого стандартного обучающего кулона или удобного сенсорного кулона Smart Pendant.

Роботу требуется минимальное пространство для установки с минимумом помех для периферийных устройств. Это позволяет размещать робота в непосредственной близости от заготовок и других роботов для создания гибких схем с высокой плотностью размещения. Для подключения манипулятора к контроллеру достаточно одного кабеля, что упрощает настройку и снижает расходы на обслуживание и запасные части.



Наименование	Ед.	GP 7	Оси	Максимальный диапазон движения	Максимальная скорость	Максимальный крутящий момент	Максимальный момент инерции
Количество осей		6		градусы	%/сек	Н*м	кг*м <sup>2</sup>
Максимальная полезная нагрузка	кг	7	S	± 170	315	-	-
Повторяемость	мм	0.01	L	+ 145/ -65	315	-	-
Горизонтальная зона действия	мм	927	U	+ 190/ -70	410	-	-
Вертикальная зона действия	мм	1693	R	± 190	550	17	0.5
Вес манипулятора	кг	34	B	± 135	550	17	0.5
Номинальная мощность	кВА	1	T	± 360	1000	10	0.2

# Манипуляторы Yaskawa.

# YASKAWA

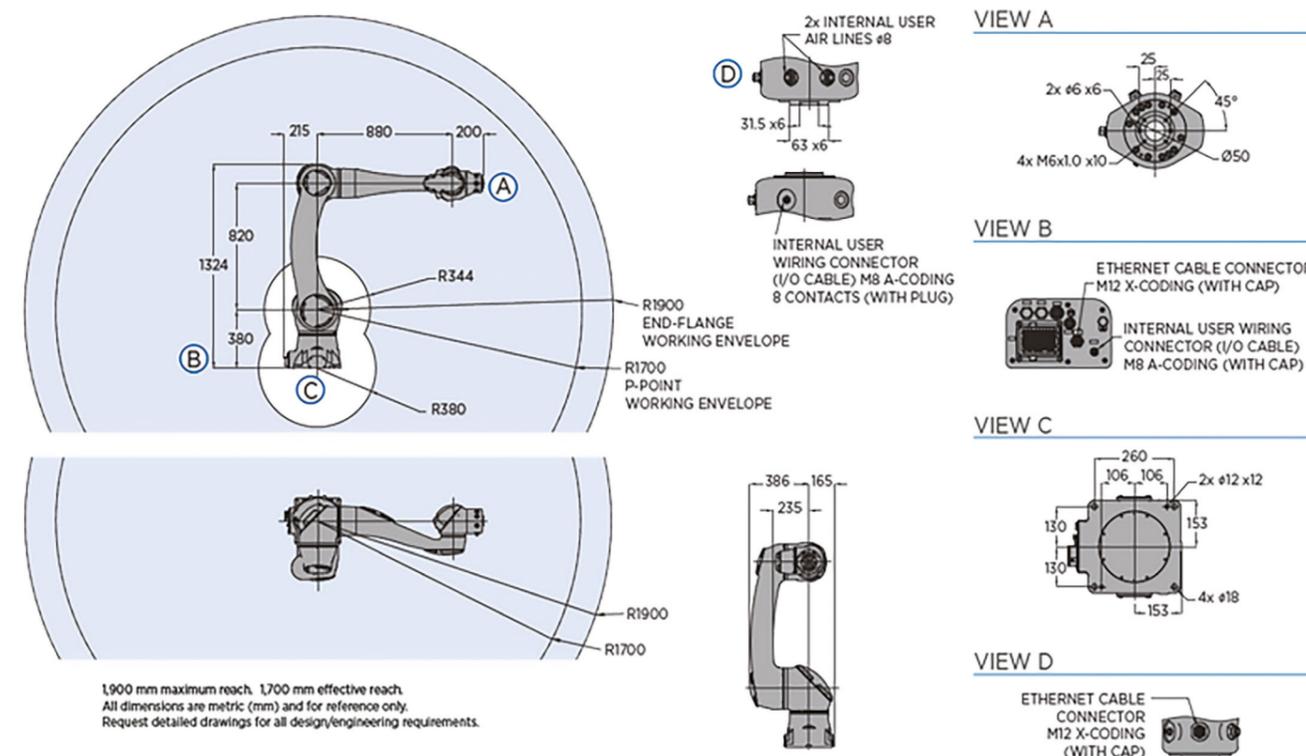
## Модель HC 20

Варианты установки: пол, стена, наклонная поверхность или потолок.



Шестиосевой робот HC20, разработанный для расширения возможностей коллаборативной сварки на текущем производстве, позволяет работать вместе с людьми или в непосредственной близости от них. Робот HC20 хорошо подходит для дополнения ручной сварки или для работы с крупными и тяжелыми заготовками, его можно легко перенастроить в соответствии с требованиями рынка. Прецизионные ручные направляющие облегчают программирование для быстрого внедрения роботизированной системы, а конструкция без заземления с технологией ограничения мощности и силы

(PFL) постоянно контролирует усилие для быстрой реакции на контакт. Проходящие через манипулятор коммуникации скрываются в кабелях, включая кабель Ethernet категории 6, а прочный класс защиты IP67 позволяет использовать робота в жестких условиях сварки. HC20 поставляется с универсальным интерфейсом Yaskawa Weldcom Interface (UWI), который позволяет полностью контролировать любой совместимый источник питания с помощью общего интерфейса.



Наименование	Ед.	HC 20	Оси	Максимальный диапазон движения	Максимальная скорость	Максимальный крутящий момент	Максимальный момент инерции
Количество осей		6		градусы	%/сек	Н*м	кг*м <sup>2</sup>
Максимальная полезная нагрузка	кг	20	S	± 210	80	-	-
Повторяемость	мм	0.05	L	± 180	80	-	-
Максимальный радиус действия	мм	1900	U	+ 247/ -67	120	-	-
Эффективный радиус действия	мм	1700	R	± 210	130	58.8	4
Вес манипулятора	кг	140	B	± 180	180	58.8	4
Номинальная мощность	кВА	1.5	T	± 210	180	58.8	2

# Манипуляторы KUKA.



## Модель KR CYBERTECH ARC (KR 8 R2100-2 arc HW)

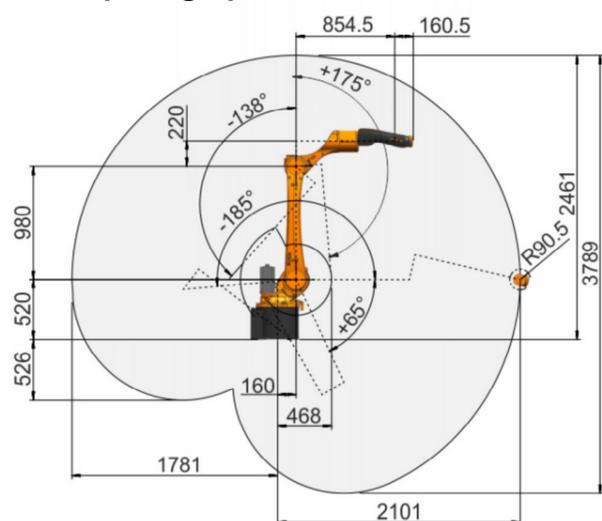
Варианты установки: пол, стена, наклонная поверхность или потолок.



Новый робот из семейства KR CYBERTECH ARC отличается высочайшей точностью и производительностью. Это робот с низким уровнем технического обслуживания обеспечивает особенно низкие эксплуатационные расходы. Промышленные роботы семейства KR CYBERTECH ARC — это специализированные технологические роботы для непрерывных операций, таких как дуговая сварка, нанесение клеев и герметиков. Они подходят для контроллеров KR C4 и KR C4 с расширенными возможностями.

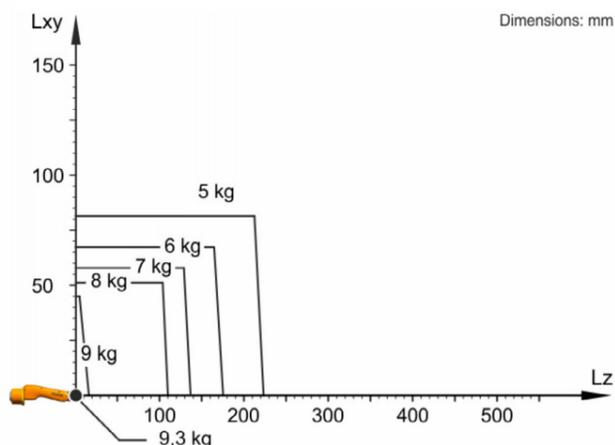
### Workspace graphic

Dimensions: mm



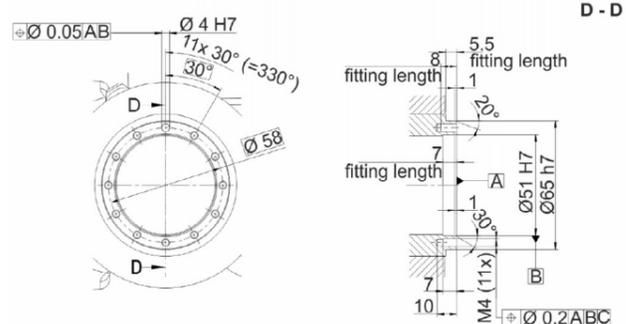
### Payload diagram

Dimensions: mm



### Mounting flange

Dimensions: mm



Наименование	Ед.	KR 8 R2100-2 arc HW	Оси	Максимальный диапазон движения	Максимальная скорость
Количество осей		6		градусы	%/сек
Максимальная зона действия	мм	2101	A1	$\pm 185$	200
Максимальная полезная нагрузка	кг	9.3	A2	+185 / -65	175
Эффективная полезная нагрузка	кг	8	A3	+138 / -175	190
Повторяемость	мм	0.04	A4	$\pm 165$	430
Температура окружающей среды во время работы	град.	5 °C до 55 °C	A5	+115 / -140	430
Вес манипулятора	кг	260	A6	$\pm 350$	630

# Манипуляторы KUKA.



## Модель KR CYBERTECH nano (KR 6 R1840-2)

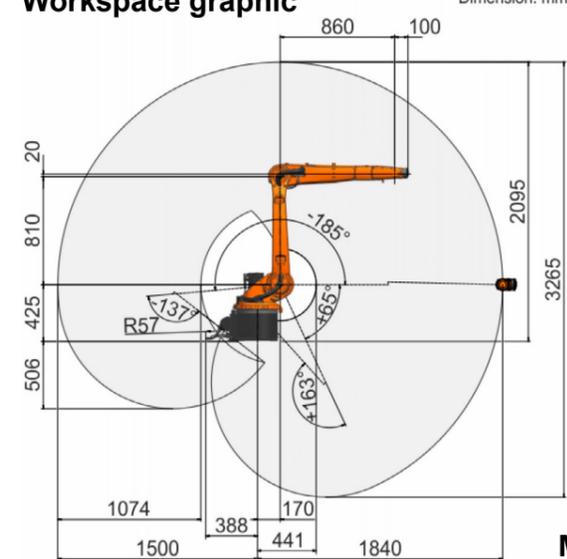
Варианты установки: пол, стена, наклонная поверхность или потолок.



Благодаря минимальному радиусу вмешательства манипуляционные роботы KR CYBERTECH nano имеют одно из самых маленьких запястий в своем классе - во всем мире. Это позволяет выполнять работу в местах, недоступных для других роботов. Эти роботы оптимизированы для работы с мелкими деталями в практически неограниченных областях применения. Очень тонкие интервалы грузоподъемности в 6, 8 и 10 кг и идеально согласованные типы роботов позволяют выбрать именно того робота, который вам нужен - для максимальной эффективности и рентабельности.

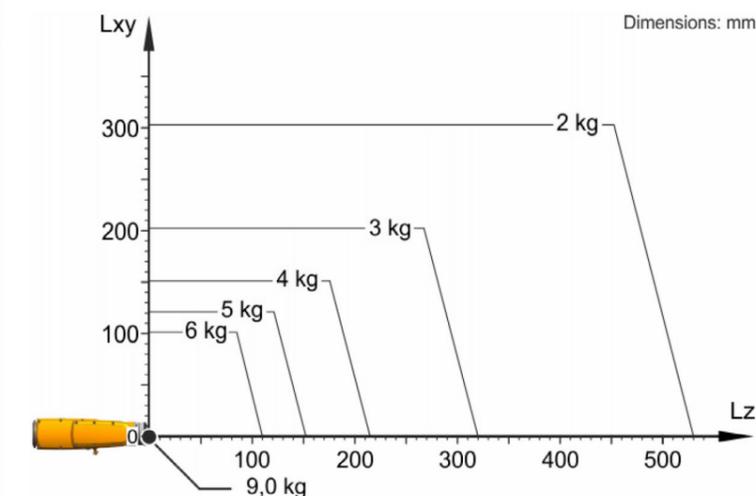
### Workspace graphic

Dimension: mm



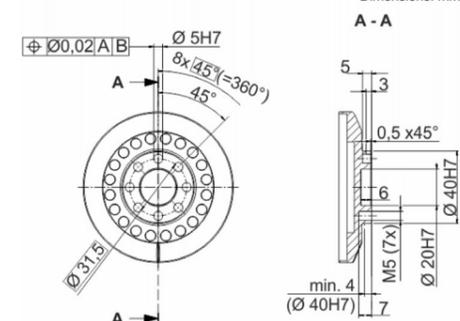
### Payload diagram

Dimensions: mm



### Mounting flange

Dimensions: mm



Наименование	Ед.	KR 6 R1840-2	Оси	Максимальный диапазон движения	Максимальная скорость
Количество осей		6		градусы	%/сек
Максимальная зона действия	мм	1840	A1	$\pm 170$	220
Максимальная полезная нагрузка	кг	9	A2	+185 / -65	210
Эффективная полезная нагрузка	кг	6	A3	+137 / -163	270
Повторяемость	мм	0.04	A4	$\pm 185$	381
Температура окружающей среды во время работы	град.	0 °C до 55 °C	A5	$\pm 120$	311
Вес манипулятора	кг	162	A6	$\pm 350$	472

# Манипуляторы KUKA.



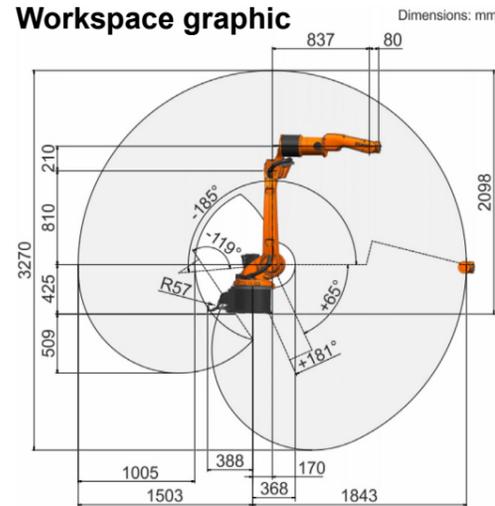
## Модель KR CYBERTECH nano ARC (KR 6 R1840-2 arc HW)

Варианты установки: пол, стена, наклонная поверхность или потолок.

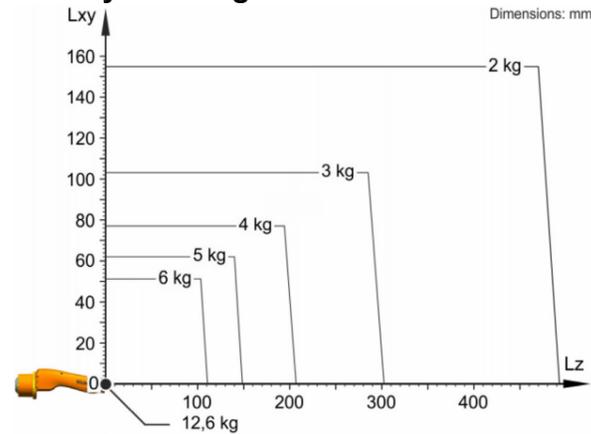


Семейство продуктов KR CYBERTECH nano ARC оптимизировано для работы в непрерывном режиме, например, для дуговой сварки, нанесения клеев и герметиков. Промышленные роботы предлагают идеальную производительность в сочетании с высокой плотностью мощности - для максимальной экономичности при низких затратах. Благодаря новой структуре контроллера промышленные роботы семейства KR CYBERTECH nano ARC обладают чрезвычайно высокой точностью и скоростью перемещения. Значения ускорения и новый эргономичный дизайн с минимизацией разрушающих контуров обеспечивают непрерывное движение по траектории на самом высоком уровне - даже в глубине обрабатываемых деталей.

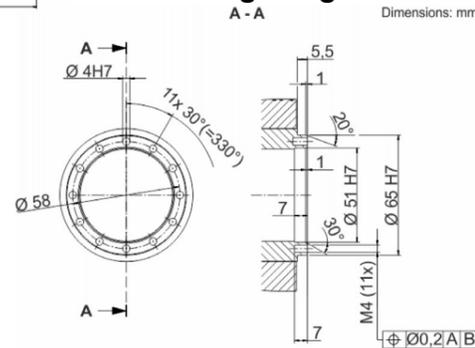
### Workspace graphic



### Payload diagram



### Mounting flange



Наименование	Ед.	KR 6 R1840 - 2 arc HW	Оси	Максимальный диапазон движения	Максимальная скорость
Количество осей		6		градусы	°/сек
Максимальная зона действия	мм	1843	A1	± 170	220
Максимальная полезная нагрузка	кг	12.6	A2	+ 185 / -65	210
Эффективная полезная нагрузка	кг	6	A3	+ 119 / -181	270
Повторяемость	мм	0.04	A4	± 165	430
Температура окружающей среды во время работы	град.	0 °C до 55 °C	A5	+ 115 / -140	430
Вес манипулятора	кг	175	A6	± 350	628

# Манипуляторы KUKA.



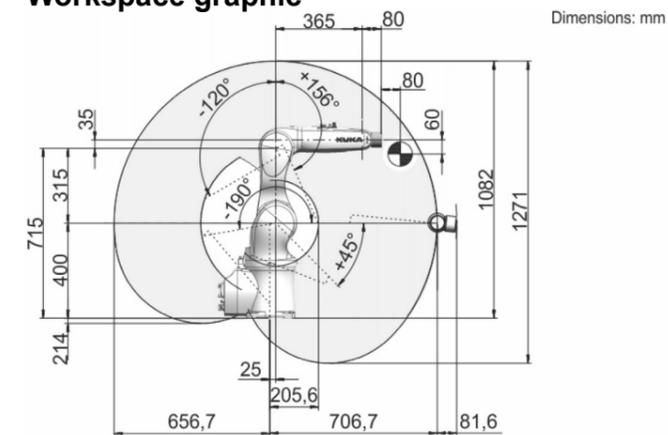
## Модель KR AGILUS (KR 6 R700 CR)

Варианты установки: пол, стена, наклонная поверхность или потолок.

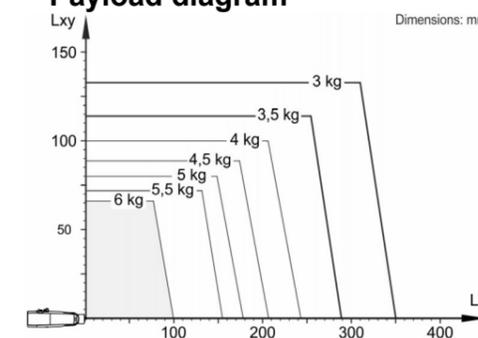


Это компактный шестиосевой робот, рассчитанный на особенно высокую скорость работы. Различные варианты исполнения, положения установки, вылета и грузоподъемности превращают маленького робота в высокоточного исполнителя. Независимо от места установки - на полу, потолке или стене - он достигает максимальной точности в ограниченном пространстве благодаря интегрированной системе энергоснабжения и проверенной временем технологии управления от KUKA. Функциональность безопасного робота открывает путь для инновационных концепций автоматизации. Широкий выбор вариантов для работы в чистых помещениях или взрывоопасных средах, а также особо гигиеничное или брызгозащищенное исполнение - любая версия KR AGILUS всегда точна и быстра.

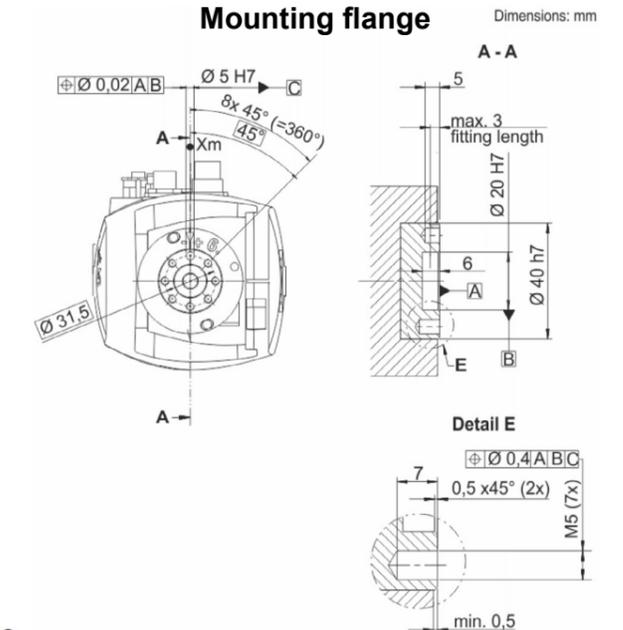
### Workspace graphic



### Payload diagram

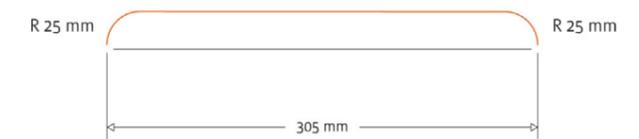


### Mounting flange



### Cycle time

138 cycles per minute (25 mm / 305 mm / 25 mm, 1 kg)



Наименование	Ед.	KR 6 R700 CR
Количество осей		6
Максимальная зона действия	мм	706.7
Максимальная полезная нагрузка	кг	6
Повторяемость	мм	0.03
Температура окружающей среды во время работы	град.	5 °C до 45 °C
Вес манипулятора	кг	50

Оси	Максимальный диапазон движения
	градусы
A1	± 170
A2	+ 190 / -45
A3	+ 120 / -156
A4	± 185
A5	± 120
A6	± 350

# Манипуляторы ABB.



## Модель IRB 1520ID

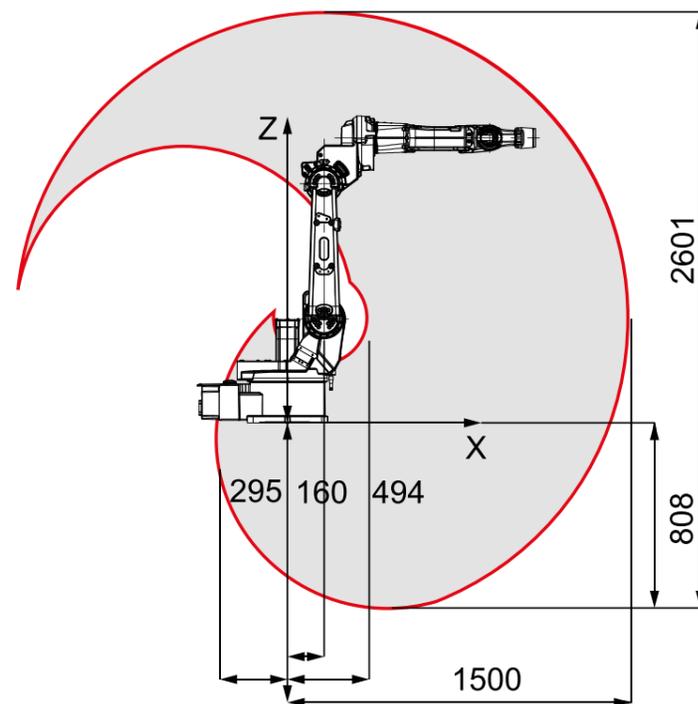
Варианты установки: пол, стена, наклонная поверхность или потолок.



Благодаря технологии TrueMove™ второго поколения IRB 1520ID обладает исключительной точностью траектории. Благодаря технологии QuickMove™ второго поколения робот способен использовать максимальное ускорение между сварными швами для увеличения производительности при минимальном потреблении энергии. В IRB 1520ID (Integrated Dressing) пакет шлангов полностью интегрирован в верхнюю руку и в основание робота. Это означает, что все среды, необходимые для дуговой сварки, включая питание, сварочную проволоку, защитный газ и воздух под давлением, направляются для достижения

максимальной производительности и энергоэффективности. IRB 1520ID обеспечивает стабильную сварку, отличную точность траектории, короткое время цикла и увеличенный срок службы пакета шлангов. Благодаря встроенной правке сварка вокруг цилиндрических объектов может выполняться без остановок, а узкие пространства становятся более доступными.

Working range



Наименование	Ед.	IRB 1520ID	Оси	Максимальный диапазон движения	Максимальная скорость
Количество осей		6		градусы	%/сек
Максимальная зона действия	мм	1500	1	± 170	130
Нагрузка на манипулятор	кг	10	2	+ 150 / -90	140
Грузоподъемность	кг	4	3	+ 80 / -100	140
Повторяемость	мм	0.05	4	± 155	320
Температура окружающей среды во время работы	град.	5 °C до 45 °C	5	± 135	380
Вес манипулятора	кг	170	6	± 200	460

# Манипуляторы ABB.



## Модель IRB 1600

Варианты установки: пол, стена, наклонная поверхность или потолок.



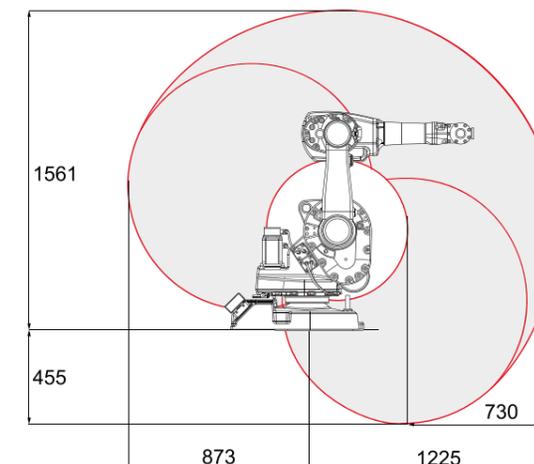
Производительность часто является компромиссом, оптимизация скорости или точности. С IRB 1600 от АББ вам не придется выбирать. Время цикла робота короче, иногда в два раза меньше, чем у других роботов, что позволяет увеличить пропускную способность. При этом вы будете наслаждаться качеством заготовок, которое может предложить только робот АББ. На высокой скорости большинство роботов срезают углы. С IRB 1600 траектория движения будет одинаковой независимо от скорости, благодаря уникальному сочетанию мозгов и мускулов.

Наименование	Ед.	IRB 1600-6/1.2	IRB 1600-6/1.45	IRB 1600-10/1.2	IRB 1600-10/1.45
Количество осей		6 + 3 внешних	6 + 3 внешних	6 + 3 внешних	6 + 3 внешних
Максимальная зона действия	мм	1200	1450	1200	1450
Нагрузка на руку	кг	30.5	30.5	20.5	20.5
Грузоподъемность	кг	6	6	10	10
Повторяемость	мм	0.02	0.02	0.02	0.05
Температура окружающей среды во время работы	град.	5 °C до 45 °C	5 °C до 45 °C	5 °C до 45 °C	5 °C до 45 °C
Вес манипулятора	кг	250	250	250	250

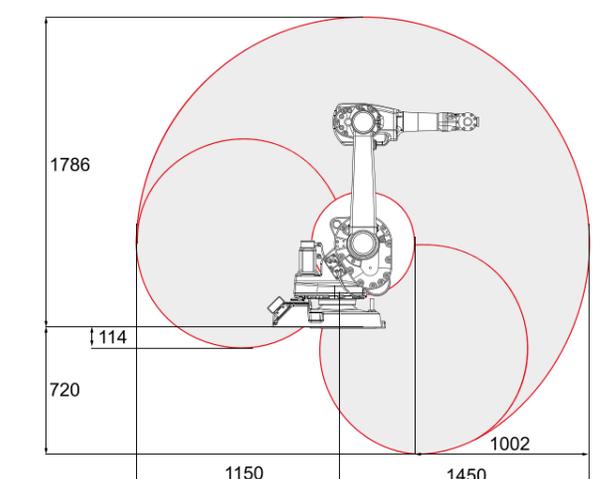
Оси	Максимальный диапазон движения IRB 1600-6/1.2; IRB 1600-10/1.2	Максимальная скорость IRB 1600-6/1.2 IRB 1600-10/1.2	Максимальный диапазон движения IRB 1600-6/1.45; IRB 1600-10/1.45	Максимальная скорость IRB 1600-6/1.45 IRB 1600-10/1.45
	градусы	%/сек	градусы	%/сек
1	± 180	150	± 180	180
2	+ 110 / -63; + 136 / -63 °1	160	+ 120 / -90; + 150 / -90 °2	180
3	+ 55 / -235	170	+ 65 / -245	185
4	± 200	320	± 200	385
5	± 115	400	± 115	400
6	± 400	460	± 400	460

°1 - С осью 1, ограниченной ±100°  
°2 - С осью 1, ограниченной ±95°

Working range, IRB 1600-6/1.2, IRB 1600-10/1.2



Working range, IRB 1600-6/1.45, IRB 1600-10/1.45



# Манипуляторы QJAR.



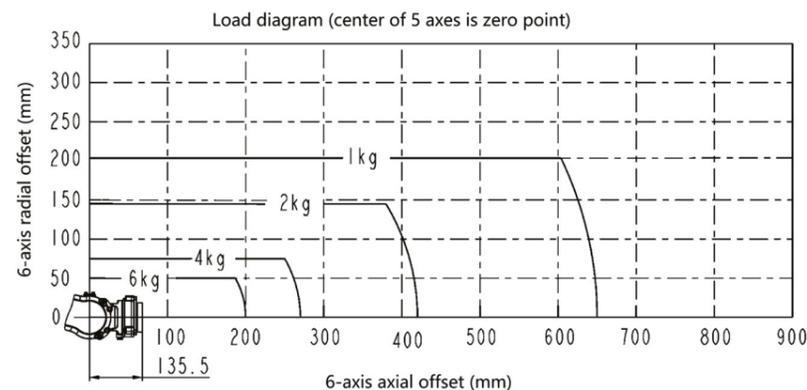
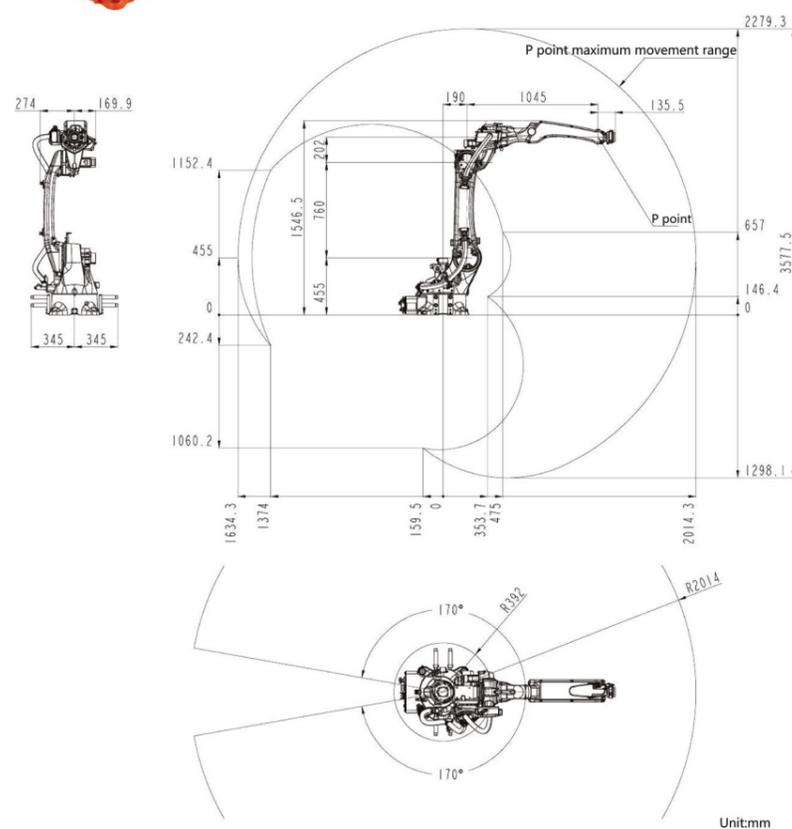
## Модель QJR6-2000H

Варианты установки: пол, стена, наклонная поверхность или потолок.



Усиленный редуктор скорости с большим коэффициентом редукции для повышения точности управления. Полая конструкция 4-й оси с двойными радиально-упорными подшипниками для повышения жесткости опоры шарнира.

4 и 6 оси оснащены специальной структурой регулировки зазора шестерни для повышения точности соединения. Запястье изменено на U-образную структуру для повышения жесткости.



Оси	Максимальный диапазон движения	Максимальная скорость
	градусы	%сек
J1	± 175	189
J2	+ 159 / -95	189
J3	+ 95 / -125	189
J4	± 183	360
J5	+ 129 / -126	320
J6	± 360	974

Наименование	Ед.	QJR6-2000H
Количество осей		6
Максимальная полезная нагрузка	кг	6
Повторяемость	мм	0.08
Максимальный радиус действия	мм	2014
Вес манипулятора	кг	230
Номинальная мощность	кВА	3.4

# Манипуляторы QJAR.



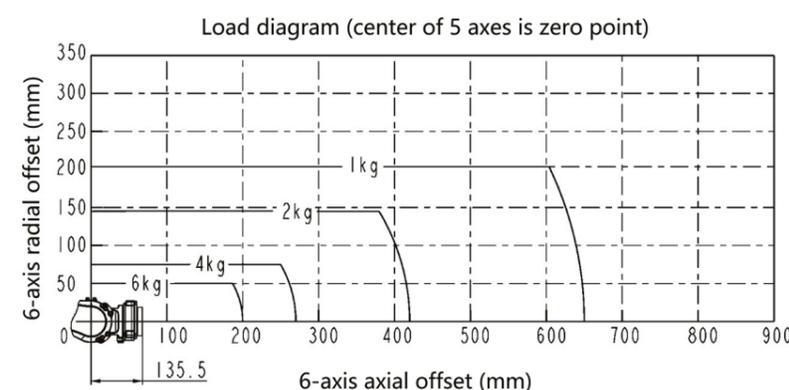
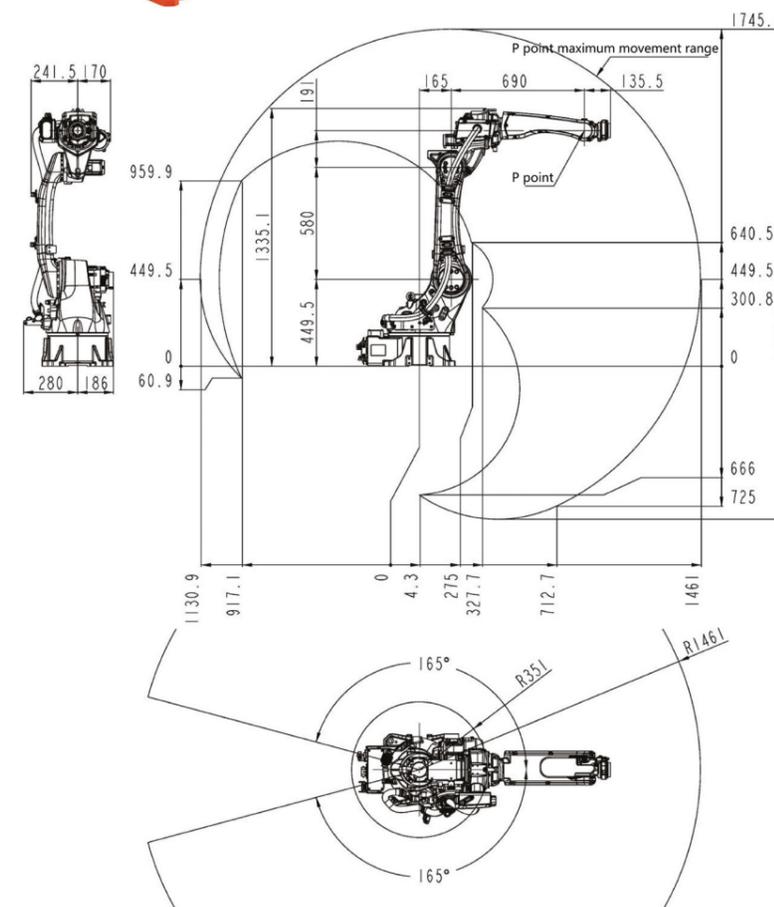
## Модель QJR6-1400H

Варианты установки: пол, подвесной монтаж.



Робот-манипулятор грузоподъемностью 6 кг используется в основном для дуговой сварки, отличается высокой надежностью и отличным соотношением цены и качества.

Особенности продукта: высокая скорость и стабильность, низкая выходная мощность по всем осям, простой состав оборудования, может использоваться со специальным программным обеспечением для паллетирования.



Оси	Максимальный диапазон движения	Максимальная скорость
	градусы	%сек
J1	± 168	217
J2	+ 159 / -97	217
J3	+ 95 / -125	240
J4	± 183	360
J5	+ 129 / -126	320
J6	± 360	974

Наименование	Ед.	QJR6-1400H
Количество осей		6
Максимальная полезная нагрузка	кг	6
Повторяемость	мм	0.08
Максимальный радиус действия	мм	1456
Вес манипулятора	кг	150
Номинальная мощность	кВА	2.65

## Сварочные источники.

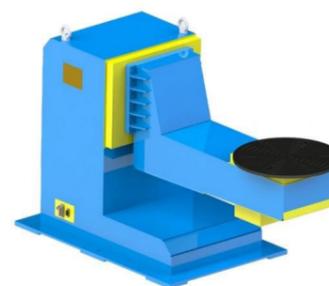
**MEGMEET**  
WELDING TECHNOLOGY

Компания **MEGMEET** специализируется на исследовании и производстве высококлассного промышленного сварочного оборудования и стремится предоставить клиентам экономически эффективные, высокопроизводительные сварочные аппараты и решения.

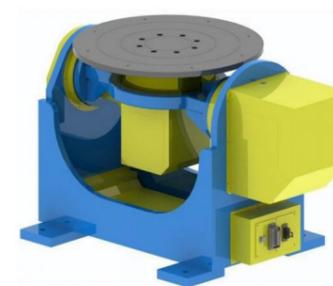


## Позиционеры.

**QIAR**



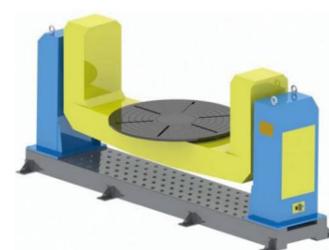
L тип двухосевой  
на 1000 или на 2500 кг



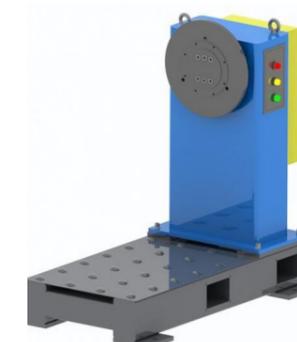
Платформа двухосевая  
на 300, 500 или 1000 кг



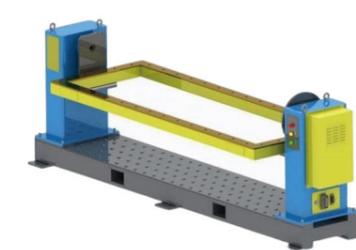
Платформа одноосевая  
на 270 или на 400 кг



U тип двухосевой на 2,2,  
4 или 6 тонн



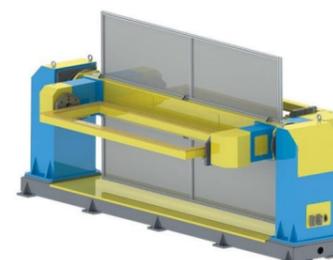
Одноосевой  
на 200 или 300 кг



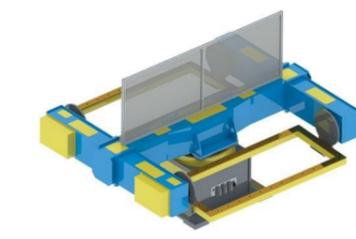
Одноосевой  
на 400, 500 или 800 кг



Тип С двухосевой  
на 800, 1300 или 2000 кг



Трехосевой с вертикальным  
вращением. На 2800 или  
3000 кг



Трехосевой горизонтальный  
на 2000 или на 3000 кг



Серия продуктов	Сварочные / свариваемые материалы			Сварочный процесс				Основной сварочный процесс			
	Стальная проволока	Нержавею- щие стали	Алюми- ни-евые сплавы	MAG / CO2	FCAW	Pulse	AC- MIG	Низкий уровень брызг; спокойное плавление	Ударный импуль- сный режим	Вертикаль- ная сварка снизу вверх	Минималь- ное ко- личество брызг
Artsen Plus 500 / 400 / 350 D	●	●		●	●			●		○	
Artsen Plus 500 / 400 / 350 P	●	●		●	●	●		●	●	○	
Artsen Plus 500 / 400 / 350 Q	●	●	●	●	●	●		●	●	○	
Artsen Pro 500 / 400 / 350 D	●	●		●	●						●
Artsen Pro 500 / 400 / 350 P	●	●		●	●	●			●		●
Artsen Plus 500 / 400 / 350 P	●	●	●	●	●	●			●		●

# Сварочные горелки.



**TRM** - ведущий мировой производитель в области сварки и резки, предоставляющий передовые горелки и расходные материалы для MIG/TIG, роботизированные сварочные горелки и прецизионные системы подачи проволоки, станции очистки, ручные лазерные сварочные аппараты, горелки и расходные материалы для плазменной резки, которые позволяют преобразить вашу реальность с помощью нашего мастерства.

За последние два десятилетия компания производит высококачественную продукцию для клиентов по всему миру, устанавливая стандарты качества и экономической эффективности.

Основанная в 2001 году, компания TRM по-прежнему руководствуется принципом инноваций, ориентированных на клиента, и выделяет больше ресурсов на оборудование мирового класса, отраслевые исследования и производственные операции, чем любой другой производитель в Китае.

В настоящее время TRM Technology Inc. представляет лучшие китайские технологии и самые большие производственные масштабы в этой отрасли по конкурентоспособной цене.



# Сварочные горелки.



Уже более 75 лет **ABICOR BINZEL**, мировой лидер в области технологий дуговой сварки, является важным разработчиком, производителем и поставщиком сварочных технологий и системных решений, а также тактильного лазерного соединения в рамках ABICOR GROUP.

Хорошо продуманные концепции облегчают ежедневную сложную работу сварщиков. Высокое качество и длительный срок службы продукции способствуют снижению расхода сырья и защите окружающей среды.

Компания предлагает высококачественные продукты и решения, которые повышают эффективность, результативность и берегут окружающую среду. Производители по всему миру полагаются на ABICOR BINZEL, чтобы обеспечить наилучшую производительность в ручных, роботизированных и лазерных процессах.



## ABIROB® Water-cooled Body/Cable Assembly

Ordering instructions for body/cable assembly  
Example: AW-40EX-A

A	W	-	40	E	X	-	A
Torch Model	Type		Cable Length	Back End	Control Connector		Options
A - ABIROB®	<b>Type</b> W - Water-cooled H - Hybrid		<b>Cable Length</b> 30 - 3 Feet 40 - 4 Feet 45 - 4.5 Feet 50 - 5 Feet 60 - 6 Feet 70 - 7 Feet 80 - 8 Feet 90 - 9 Feet 10 - 10 Feet	<b>Back End</b> C - OTC/Daihen CMRE 741 AF4001 D - OTC/Daihen CM 147,231 E - Euro F - Fronius CBRA-M G - F++ K - Lincoln PF10, 4R90 L - Lincoln M - Miller P - Panasonic T - Tweco #5 3/4"	<b>Control Connector</b> X - None A - Abicor B - Brad Harrison 5 pin C - Burndy 12 PIN ABB from 1996 D - Amp 4 pin Motoman E - DDK 5 pin Fanuc F - AMP 5 pin ABB before 1996 G - AMP 7 pin Motoman optional H - Denki 2 pin J - Panasonic L - OTC 2-Pin M - Fronius 14-Pin		<b>Options</b> A - Nozzle Sense B - Voltage Sense E - ABB Water Fittings *G - Wire Brake 35/45 ext *H - Wire Brake 52/62 ext

\*The wire break options are available on water-cooled (Type "W") models only

# ЛидТехнология



Узнайте подробности  
о роботизированных решениях  
прямо сейчас.



ООО «ЛидТехнология»  
Российская Федерация, 196247, г. Санкт-Петербург,  
Ленинский проспект 160, Лит. А,  
офис 613-07. Тел.: +7 (812) 448 58 21.  
E-mail: [info@lidtechnology.ru](mailto:info@lidtechnology.ru)  
[ltrobotics.ru](http://ltrobotics.ru)  
ИНН/КПП 7810747033/781001001