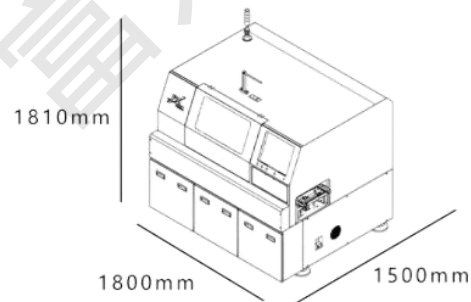


全自动卧式跳线插件机 JVA

Fully automatic horizontal jumper plug-in machine JVA



JVA含跳线送料机构
Including jumper feeding mechanism

设备参数:

| 型号 | Model | JVA (跳线机) |
|---------------|---------------------------------------|--|
| 理论速度 | Theoretical speed | 0.16 秒/点 0.16sec/pcs |
| 插入方向 | Insertion angle | 平行 0°, 90°, 180°, 270° Parallel |
| 元件种类 | Components style | 跳线 jumper |
| 元件规格 | Components specifications | 引线直径: 0.4~0.8mm Lead diameter |
| 引线跨距 | Lead span | 专插入跳线 5~30mm Specially inserted jumper |
| 元件引线剪角长度 | Component lead trimming length | 1.2~2.2mm(可调) Adjustable |
| 元件引线弯角角度 | Component lead bending angle | 5-45°(可调) Adjustable |
| 基板尺寸 | Substrate size | 50*50mm~330*280mm |
| 基板厚度 | Substrate thickness | 0.79~2.36mm (标准: 1.6mm) 0.79-2.36mm(Standard: |
| 线路板输送方式 | Circuit board transportation mode | 全自动: 左→右 (标准) 或右→左 (选配) Fully automatic: |
| 基板传送高度 | Substrate conveying height | 900±20mm |
| 基板传送速度 | Substrate transfer speed | 3 sec/pcs |
| PCB 上下元件可通过高度 | Components pass through height on PCB | 上 12mm/下 8mm 12mm above/8mm below |
| 驱动系统 | Driving system | AC 伺服, AC 马达 AC servo, AC motors |
| 孔位校正方式 | Hole position offset method | CCD 影像视觉系统, 多点 MARK 视觉校正 CCD Image |
| 底座驱动方式 | Base drive mode | 伺服电机 Servo motor |
| 供料器方式 | Base drive mode | 跳线站 Jumper station |
| 编程方式 | Programming method | 离线/在线 (快速扫描编程功能) Offline/Online (Quick |
| 数据输入方式 | Data input methods | USB 接口输入(EXCEL 文档格式) USB input (EXCEL |
| Badmarks 识别 | Identification of defective PCB board | 具有不良 PCB 板自动识别功能 Automatic recognition |
| 控制系统 | Control system | Windows 操作系统中英文界面、视窗平台、液晶显示 |
| MES 系统 | MES system | 无 Without this feature |
| 使用电源/功率 | Power requirement | 220V, AC (单相) 50/60HZ, 1.5KW Single phase |
| 使用气压/用气量 | Use air pressure/gas | 0.6MPA/0.3 立方米/分钟 0.6 mpa / 0.3 m ³ / min |
| 设备尺寸 | Main machine size | L1800mm×W1500mm×H1810mm |
| 机器重量 | Machine weight | 约 1300KG Approximately 1300kg |