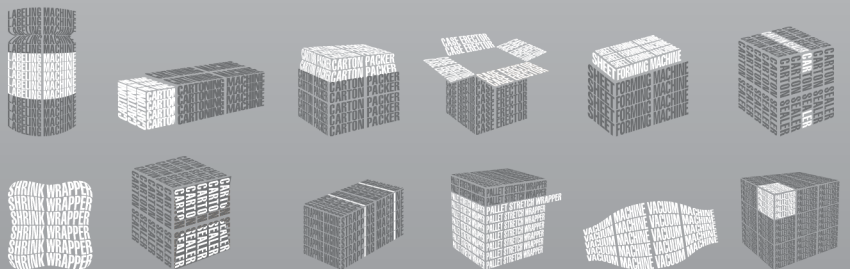




# Unmanned Packing, Intelligent System

## Soluciones completas de proceso y envasado



# SOBRE LION PACKING SYSTEMS

---

Lion Packing Systems suministra líneas completas de proceso y envasado de alimentos. Con ingeniería y fabricación en Tianjin y Zhejiang, China, y oficina comercial en Los Ángeles, EE. UU., ofrecemos servicio llave en mano: desde el layout de planta y las líneas de producción completas hasta la instalación, la capacitación de operadores y el soporte posventa.

## **Más que una empresa de máquinas**

Además de los equipos, ofrecemos consultoría profesional para la producción de fruta en vasos, acompañando al cliente desde el diseño del producto y del proceso hasta una línea en marcha.



## ROBOTS Y ROBOTS DELTA





### MR-2-20-C

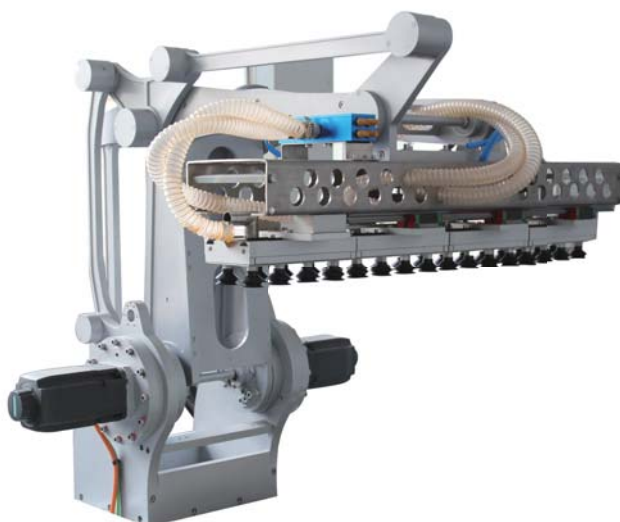
### Robot

|                           |                                     |
|---------------------------|-------------------------------------|
| Carga útil nominal        | 20kg                                |
| Alimentación              | 3.0kw                               |
| Alcance                   | 1105mm                              |
| Posición de montaje       | Techo                               |
| Peso del robot            | 155Kg                               |
| Repetibilidad de posición | ±0.5mm                              |
| Área ocupada              | 320mm×440mm                         |
| Datos de ejes             | A2 +20° to -105°<br>A3 +60° to -90° |
| Velocidad máx.            | A2 170°/s<br>A3 170°/s              |

### MR-2-60-F

### Robot

|                           |                                     |
|---------------------------|-------------------------------------|
| Carga útil nominal        | 20-60kg                             |
| Alimentación              | 5.0kw                               |
| Alcance                   | 1800mm                              |
| Posición de montaje       | Piso                                |
| Peso del robot            | 200Kg                               |
| Repetibilidad de posición | ±0.5mm                              |
| Área ocupada              | 700mm×700mm                         |
| Datos de ejes             | A2 +90° to -35°<br>A3 +15° to -110° |
| Velocidad máx.            | A2 105°/s<br>A3 105°/s              |



### MR-2-120-F

### Robot



### MR-2-600-F

### Robot

|                           |                                     |
|---------------------------|-------------------------------------|
| Carga útil nominal        | 600kg                               |
| Alimentación              | 15.4kw                              |
| Alcance                   | 3150mm                              |
| Posición de montaje       | Piso                                |
| Peso del robot            | 1400Kg                              |
| Repetibilidad de posición | ±0.5mm                              |
| Área ocupada              | 700mm×700mm                         |
| Datos de ejes             | A2 +90° to -40°<br>A3 +15° to -115° |
| Velocidad máx.            | A2 65°/s<br>A3 65°/s                |



### MR-2-220-F

### Robot

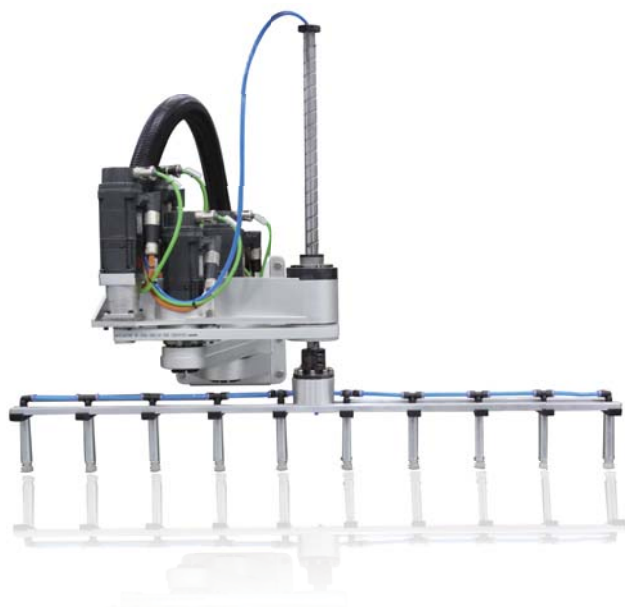




| LPR-4-500-F               | Robot                                                 |
|---------------------------|-------------------------------------------------------|
| Carga útil nominal        | 500kg                                                 |
| Alimentación              | 26.9kw                                                |
| Alcance                   | 3150mm                                                |
| Posición de montaje       | Piso                                                  |
| Peso del robot            | 2210Kg                                                |
| Repetibilidad de posición | ±0.5mm                                                |
| Área ocupada              | 950mm×950mm                                           |
| Datos de ejes             | A1 ±180° A2 +40° to -90°<br>A3 +15° to -115° A4 ±360° |
| Velocidad máx.            | A1 85°/s A2 80°/s<br>A3 80°/s A4 165°/s               |



|                           | LPR-4-80-F                                            | LPR-4-120-F                                           | LPR-4-220-F                                           | LPR-4-300-F                                           |
|---------------------------|-------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------|
| Carga útil nominal        | 80kg                                                  | 120kg                                                 | 220kg                                                 | 300kg                                                 |
| Alimentación              | 8.7kw                                                 | 11kw                                                  | 15kw                                                  | 16.6kw                                                |
| Alcance                   | 3150mm                                                | 3150mm                                                | 3150mm                                                | 3150mm                                                |
| Posición de montaje       | Piso                                                  | Piso                                                  | Piso                                                  | Piso                                                  |
| Peso del robot            | 1400Kg                                                | 1400Kg                                                | 1600Kg                                                | 1700Kg                                                |
| Repetibilidad de posición | ±0.5mm                                                | ±0.5mm                                                | ±0.5mm                                                | ±0.5mm                                                |
| Área ocupada              | 900mm×900mm                                           | 900mm×900mm                                           | 900mm×900mm                                           | 900mm×900mm                                           |
| Datos de ejes             | A1 ±180° A2 +40° to -90°<br>A3 +15° to -115° A4 ±360° | A1 ±180° A2 +40° to -90°<br>A3 +15° to -115° A4 ±360° | A1 ±180° A2 +40° to -90°<br>A3 +15° to -115° A4 ±360° | A1 ±180° A2 +40° to -90°<br>A3 +15° to -115° A4 ±360° |
| Velocidad máx.            | A1 120°/s A2 135°/s<br>A3 135°/s A4 300°/s            | A1 120°/s A2 125°/s<br>A3 125°/s A4 300°/s            | A1 95°/s A2 95°/s<br>A3 95°/s A4 240°/s               | A1 90°/s A2 90°/s<br>A3 90°/s A4 195°/s               |



| LPRS-4-10-W               | Robot                                   |
|---------------------------|-----------------------------------------|
| Carga útil nominal        | 10kg                                    |
| Alimentación              | 3kw                                     |
| Alcance                   | 600mm 800mm                             |
| Posición de montaje       | Pared                                   |
| Peso del robot            | 50Kg                                    |
| Repetibilidad de posición | ±0.5mm                                  |
| Área ocupada              | 230mm×300mm                             |
| Datos de ejes             | A1 ±180° A2 ±150°<br>A3 400mm A4 ±500°  |
| Velocidad máx.            | A1 95°/s A2 95°/s<br>A3 95°/s A4 240°/s |



LPRD-4-01-C Robot delta

|                           |                                                                          |
|---------------------------|--------------------------------------------------------------------------|
| Estructura cinemática     | Tipo delta                                                               |
| Alimentación              | 2.9kw                                                                    |
| Posición de montaje       | Techo                                                                    |
| Peso                      | 60Kg 125Kg<br>60Kg(125Kg fundido)                                        |
| Repetibilidad de posición | ±0.3mm                                                                   |
| Repetibilidad angular     | ±0.3°                                                                    |
| Carga útil                | 1Kg                                                                      |
| Velocidad máxima          | 80 ciclos/min                                                            |
| Volumen de trabajo        | Φ800×250 / Φ1130×300 / Φ1350×350                                         |
| Tiempo de ciclo           | Recorrido de ciclo 25×305×25<br>Carga útil 0.5Kg<br>Tiempo de ciclo 0.5s |



Tipo fundido

LPRD-4-03-C Robot delta

|                           |                                                                        |
|---------------------------|------------------------------------------------------------------------|
| Estructura cinemática     | Tipo delta                                                             |
| Alimentación              | 5.3kw                                                                  |
| Posición de montaje       | Techo                                                                  |
| Peso                      | 85Kg 145Kg<br>85Kg(145Kg fundido)                                      |
| Repetibilidad de posición | ±0.3mm                                                                 |
| Repetibilidad angular     | ±0.3°                                                                  |
| Carga útil                | 3Kg                                                                    |
| Velocidad máxima          | 80 ciclos/min                                                          |
| Volumen de trabajo        | Φ800×250 / Φ1130×300 / Φ1350×350                                       |
| Tiempo de ciclo           | Recorrido de ciclo 25×305×25<br>Carga útil 1Kg<br>Tiempo de ciclo 0.6s |



LPRD-3-01-C Robot delta

|                           |                                                                          |
|---------------------------|--------------------------------------------------------------------------|
| Estructura cinemática     | Tipo delta                                                               |
| Alimentación              | 2.4kw                                                                    |
| Posición de montaje       | Techo                                                                    |
| Peso                      | 52Kg 115Kg<br>52Kg(115Kg fundido)                                        |
| Repetibilidad de posición | ±0.3mm                                                                   |
| Carga útil                | 1Kg                                                                      |
| Velocidad máxima          | 80 ciclos/min                                                            |
| Volumen de trabajo        | Φ800×250 / Φ1130×300 / Φ1350×350                                         |
| Tiempo de ciclo           | Recorrido de ciclo 25×305×25<br>Carga útil 0.5Kg<br>Tiempo de ciclo 0.5s |



Tipo fundido

LPRD-3-03-C Robot delta

|                           |                                                                        |
|---------------------------|------------------------------------------------------------------------|
| Estructura cinemática     | Tipo delta                                                             |
| Alimentación              | 4.5kw                                                                  |
| Posición de montaje       | Techo                                                                  |
| Peso                      | 72Kg 135Kg<br>72Kg(135Kg fundido)                                      |
| Repetibilidad de posición | ±0.3mm                                                                 |
| Carga útil                | 3Kg                                                                    |
| Velocidad máxima          | 80 ciclos/min                                                          |
| Volumen de trabajo        | Φ800×250 / Φ1130×300 / Φ1350×350                                       |
| Tiempo de ciclo           | Recorrido de ciclo 25×305×25<br>Carga útil 1Kg<br>Tiempo de ciclo 0.6s |



## Lion Packing Systems

---

**Ingeniería y fabricación**

Tianjin y Zhejiang, China

**Oficina comercial**

Los Ángeles, California, EE. UU.

**Tel. / WhatsApp**

+1 314 250-8276

**Web**

[lionpackingsystems.com/es](http://lionpackingsystems.com/es)

**Correo**

[sales@lionpackingsystems.com](mailto:sales@lionpackingsystems.com)

### Servicio llave en mano

- Diseño de layout de planta
- Líneas completas de proceso y envasado
- Suministro de equipos y materiales de empaque
- Instalación, puesta en marcha y capacitación
- Servicio posventa y repuestos

### Líneas operando en

China • Tailandia • México • Perú