

IRB 1600ID

Robot przemysłowy

Główne zastosowanie

Spawanie łukowe



Robot dedykowany do spawania łukowego

W IRB 1600ID (skrót ID oznacza Integrated Dressing) całe okablowanie ukryte zostało wewnątrz ramienia sprawiając, że robot idealnie nadaje się do skomplikowanego spawania łukowego. Przewodami procesowymi (DressPack) poprowadzone są wewnątrz ramienia wszystkie media niezbędne do spawania łukowego: zasilanie, drut spawalniczy, gaz ochronny i sprężone powietrze.

Dłuższa żywotność robota

Wadliwe okablowanie robota jest powszechną przyczyną nieprzewidzianych zatrzymań linii i usterek. Z IRB 1600ID, zatrzymania mogą być zredukowane do minimum. Kable są poprowadzone wewnątrz górnego ramienia, a ich wytrzymałość jest z góry określona. Tym samym ryzyko usterki okablowania i zatrzymania linii produkcyjnej jest sprowadzone do minimum i jest w pełni przewidywalne.

Lepsza dostępność

Wewnętrzne okablowanie (Integrated Dressing) sprawia, że zewnętrzne wymiary robota są mniejsze. Zwiększa to rzeczywisty zasięg robota, co jest kluczowym czynnikiem w przypadku spawania na przyrządach o złożonej geometrii (bryły przestrzenne). Eliminuje to również ryzyko uszkodzenia okablowania procesowego w przypadku kolizji.

Uprozczone programowanie robota

Dla robota bez okablowania wewnętrznego zawsze istnieją punkty kolizyjne z oprzyrządowaniem i podczas programowania robota inżynier musi wykazać się niemałą wyobraźnią, aby zapewnić bezkolizyjność. Z robotem IRB 1600ID ten problem znika na zawsze.

Dłuższa żywotność okablowania

Okablowanie wewnętrzne narażone jest na mniejszą ilość przeginań podczas ruchów robota co tym samym zwiększa jego żywotność i niezawodność całego stanowiska.

IRB 1600ID

Specyfikacja

Wersje robota	Zasięg	Udźwig
IRB 1600ID-4/1,5	1,5 m	4 kg
Liczba osi:	6	
Ochrona:	IP40	
Pozycja montażu:	Na podłodze, odwrócony, pochylony	
Warianty kontrolera IRC5	Pojedyncza szafa, Podwójna szafa	
	Do montażu na panelu	

Możliwości

Powtarzalność pozycji: 0,02 mm

Powtarzalność ścieżki: 0,48 mm

Ruch osi: **Zakresy** **Maks. prędkość:**
robocze osi:

Oś 1 Rotacja	+180° do -180°	Oś 1	180°/s
Oś 2 Ramię	+150° do -90°	Oś 2	180°/s
Oś 3 Ramię	+79° do -238°	Oś 3	180°/s
Oś 4 Nadgarstek	+155° do -155°	Oś 4	320°/s
Oś 5 Zginanie	+135° do -90°	Oś 5	380°/s
Oś 6 Obrót	+200° do -200°	Oś 6	460°/s

Oś 4 i 6 razem maks. +300° do -300°

Funkcja kontroli zapobiega przegrzaniom w aplikacjach o intensywnych i częstych ruchach.

Przyłączenia elektryczne

Napięcie zasilania:	200-600V, 50/60 Hz
Pobór mocy:	ISO-Cube przy maks. prędkości 0,57 kW

Sposób montażu, wymiary i waga

Wymiary podstawy robota:	484 x 648 mm Wysokość: 1392 mm
Waga:	250 kg

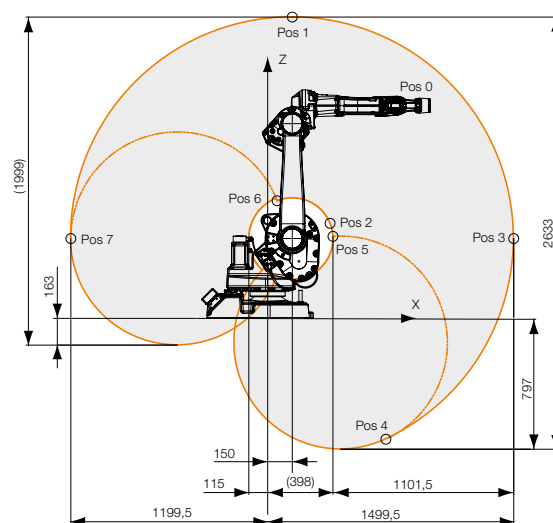
Warunki środowiska pracy

Temperatura otoczenia dla urządzeń mechanicznych:

Podczas pracy robota:	+5°C (41°F) do +45°C (113°F)
Przy transporcie i przechowywaniu:	-25°C (13°F) do +55°C (131°F)
Dla krótkich okresów (maks. 24h):	Maks. do +70°C (158°F)
Wilgotność względna:	Maks. 95%
Poziom emitowanego hałasu:	Maks. 73 dB (A)
Bezpieczeństwo:	Podwójny obwód bezpieczeństwa, wyłączniki stopu awaryjnego i funkcje bezpieczeństwa, 3 tryby pracy robota.
Emisja zakłóceń:	Certyfikat EMC/EMI

Dane i wymiary mogą zostać zmienione bez powiadomienia

Zakres roboczy



Więcej informacji:

ABB Contact Center

tel.: 22 22 37 777

e-mail: kontakt@pl.abb.com

e-mail: robotyka.sprzedaz@pl.abb.com

www.abb.pl/robotics

ABB zastrzega sobie prawo do dokonywania zmian technicznych bądź z modyfikacji zawartości niniejszego dokumentu bez uprzedniego powiadomienia. W przypadku zamówień obowiązująco będą uzgodnione warunki.

ABB Sp. z o.o. nie ponosi żadnej odpowiedzialności za potencjalne błędy lub możliwe braki informacji w tym dokumencie. Zastrzegamy wszelkie prawa do niniejszego dokumentu i jego treści oraz zawartych w nim zdjęć i ilustracji. Jakiegokolwiek kopiowanie, ujawnianie stronom trzecim lub wykorzystanie jego zawartości w części lub w całości bez uzyskania uprzednio pisemnej zgody ABB Sp. z o.o. jest zabronione.

© Copyright 2014 ABB

Wszelkie prawa zastrzeżone.