Robotics

IRB 660
Промышленный Робот

ОСНОВНЫЕ ОБЛАСТИ ПРИМЕНЕНИЯ

Погрузка / Разгрузка
Паллетирование
Депаллетирование

- Лучшая производительность в классе за счет высоких скоростных и нагрузочных характеристик
- Широкая рабочая зона
- Встроенный электро- и пневмопакет кабельной разводки
- Устойчив к агрессивной окружающей среде — IP 67

IRB 660 предназначен для паллетирования и идеально совмещает скорость, радиус действия и высокую нагрузочную способность как никакой другой робот на рынке. Это исключительно быстрая машина с 4 степенями подвижности, которая имеет радиус действия 3,15 м при грузоподъёмности в 250 кг, что делает её незаменимой для паллетирования упаковок, коробок, ящиков, бутылок и т.д.

IRB 660 значительно быстрее своего предшественника. Его сбалансированные мощность и производительность обеспечивают существенно более короткое время цикла, чем у конкурирующих продуктов.

Новый паллетайзер выпускается как в высокоскоростной модификации с грузоподъёмностью до 180 кг при максимальной скорости, так и в 250-килограммовой версии с большой проходной мощностью.

Потрясающий радиус действия робота позволяет ему обслуживать в одной ячейке до 4-х подающих конвейеров, 2-х магазинов паллет, одного магазина межслойных прокладок и 4-х отводящих линий с паллетами. Несомненно: IRB 660 обладает достаточными гибкостью, радиусом действия и производительностью для применения практически в любом процессе укладки и паллетирования.

IRB 660 обладает прочным, приспособленным для паллетирования исполнением. Все силовые, сигнальные и сетевые соединения являются внутренними и хорошо защищены. Более того, прочный дизайн и IP 67 защищённость обеспечивают устойчивую работу даже в условиях агрессивной окружающей среды, при этом гарантируя сверхпродолжительные межсервисные интервалы.

IRB 660

ОСНОВНЫЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ

Тип робота IRB	Грузоподъёмность	Радиус действия
660-180/3.15	180 кг	3,15 м
660-250/3.15	250 кг	3,15 м

Число степеней подвижности	4
Класс защиты	IP 67
Крепление робота	Напольное

ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ

Макс. погрешность повторяемости позиционирования	0,05 мм
Макс. погрешность повторяемости траектории	0,25 мм

Номер оси	Углы поворота осей
1	От +180° до –180° Опц. от +220° до –220°
2	От +85° до –42°
3	От +120° до –20°
6	От +300° до –300° (по умолчанию) Макс. от +150 об. до –150 об.

МАКСИМАЛЬНАЯ СКОРОСТЬ

Скорость по осям	IRB 660-180/3.15	IRB 660-250/3.15
1	130°/с	95°/с
2	130°/с	95°/с
3	130°/с	95°/с
6	300°/с	240°/с

РАБОЧИЙ ДИАПАЗОН

IRB 660-180/3.15 и IRB 660-250/3.15

ЭЛЕКТРИЧЕСКИЕ ПАРАМЕТРЫ

Напряжение питания	200—600 В, 50/60 Гц	
Потребляемая мощность	ISO-cube	2,7 кВт
	Стандартные циклы	3,2 кВт

МАССОГАБАРИТНЫЕ ПАРАМЕТРЫ

Основание манипулятора	1136 × 850 мм
Масса	1650 кг

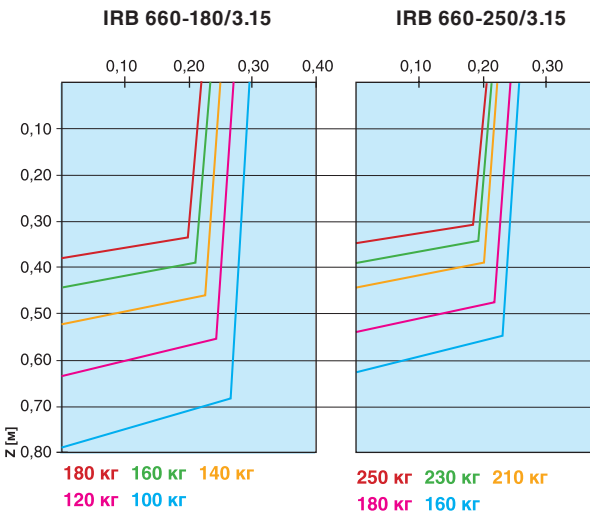
РАБОЧАЯ СРЕДА

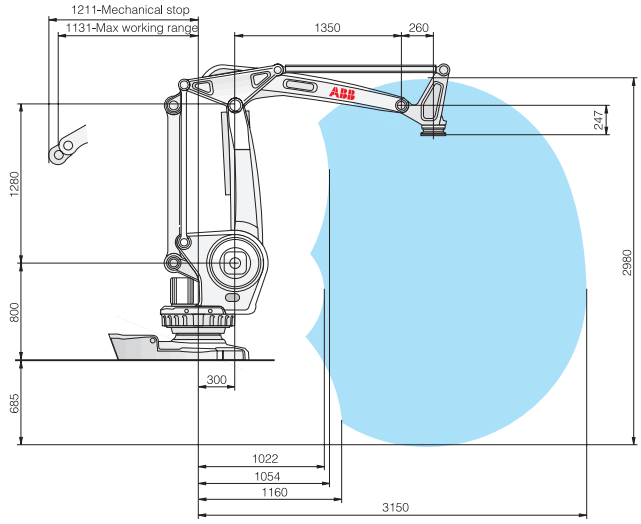
Внешняя температура для механической части	
Во время работы	От 0 до +50 °C
Относительная влажность	Макс. 95 %
Уровень шума	Макс. 70 дБ
Безопасность	Двухканальный контур безопасности управления, функция аварийного останова и защиты; трёхпозиционное устройство активации
Излучение	ЭМС/ЭМП-экранирование

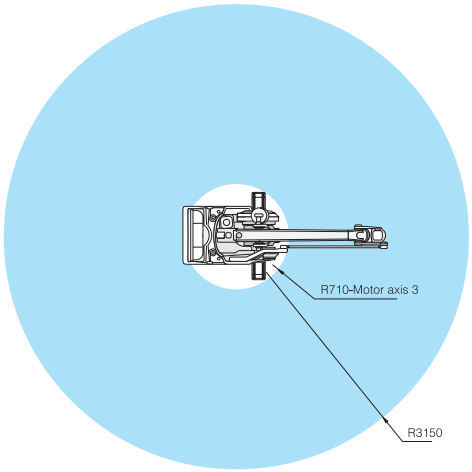
IPA

Данные и размеры могут быть изменены без уведомления.

СХЕМА РАСПРЕДЕЛЕНИЯ НАГРУЗОК







© Copyright ABB Robotics. PR10282 EN_R4 February 2009.