

IRB 6



- Optimerad 5-axlig konstruktion
- Bänka armar för god åtkomlighet
- Kan monteras hängande
- Lågt kostnads/prestanda förhållande

Huvuddata

	Max.hast.	Arb.omr.
Axel 1	114 °/s	±180°
Axel 2	1,3 m/s	80°
Axel 3	1,3 m/s	65°
Axel 4	138 °/s	± 90°
Axel 5	234 °/s	±180°
Hanteringskapacitet	6 kg	
Räckvidd (handledscentrum)	1114 mm	
Repeternoggrannhet	≤ 0,2 mm	
Inkrementell förflyttning	0,05 mm	
Vikt	145 kg	
Robotfotens dimensioner	420 x 441 mm	
Styrsystem	S2	

IRB 90



- Optimala servoprestanda tack vare servo-adaptivitet
- Unik kombination av styrka, hastighet och tillförlitlighet
- Integrerad mediatorsörjning för punktsvetsning och hantering medför att hela arbetsområdet utnyttjas

Huvuddata

	Max.hast.	Arb.omr.
Axel 1	87 °/s	±135°
Axel 2	1,0 m/s	-25° - +65°
Axel 3	1,5 m/s	-15° - +75°
Axel 4	90 °/s	±210°
Axel 5	90 °/s	+120°
Axel 6	150 °/s	+300°
Hanteringskapacitet, bas	105 kg	
Räckvidd (handledscentrum)	2501 mm	
Repeternoggrannhet	≤ 0,5 mm	
Inkrementell förflyttning	0,2 mm	
Vikt	1450 kg	
Robotfotens dimensioner	1300 x 1300 mm	
Styrsystem	S2	
Bromsar på alla axlar	Ja	

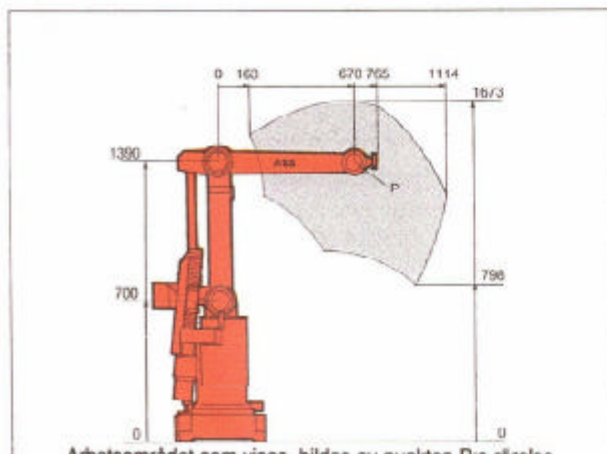
Varianter

IRB 90MH: för materialhantering

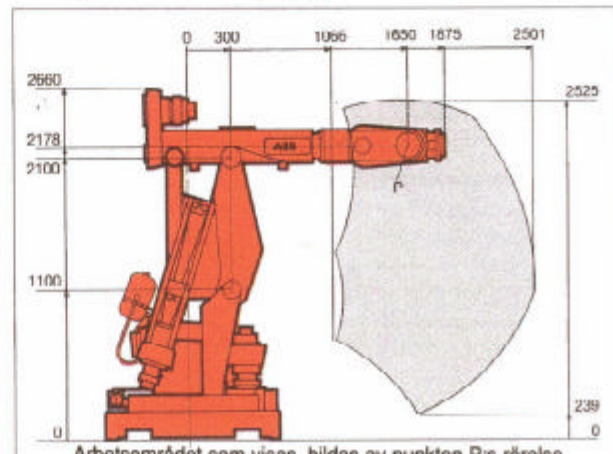
IRB 90PT: för pressbetjäning

IRB 90S: för punktsvetsning. Tillgänglig i 3 versioner:

- basversion
- integrerad WAC-försörjn. (WAC=Water Air Current)
- integrerad TG-försörjning (TG=Transformer Gun)



Arbetsområdet som visas bildas av punkten P:s rörelse



Arbetsområdet som visas bildas av punkten P:s rörelse