

# IRB 660 Industrieroboter

Anwendungsbereiche  
Materialhandhabung  
Palettieren

## Erweiterung des Arbeitsraums

Der IRB 660 ist ein Palettierroboter, der wie kein anderer auf dem Markt befindlicher Roboter Geschwindigkeit, Reichweite und Tragfähigkeit in sich vereint. Dabei handelt es sich um eine außergewöhnlich schnelle 4-Achs-Maschine, die bei einer Reichweite von 3,15 m eine Tragfähigkeit von 250 kg bietet. Der Roboter eignet sich damit ideal zum Palettieren von Säcken, Kisten, Kästen, Flaschen etc.

Der IRB 660 ist erheblich schneller als sein Vorgänger. Die Optimierung der Achsmotorenleistung und des Bewegungsverhaltens haben wesentlich kürzere Taktzeiten als bei Konkurrenzprodukten zur Folge. Der neue Palettierroboter ist in einer Hochgeschwindigkeitsversion mit 180 kg Handhabungskapazität bei maximaler Geschwindigkeit und als 250-kg-Version für hohen Durchsatz erhältlich.



Durch seinen beeindruckenden Arbeitsbereich ist der IRB 660 in der Lage, bis zu vier Zuführlinien, zwei Palettenstapel, einen Zwischenstapel und vier auslaufende Palettierlinien bedienen. Dank seiner Anpassungsfähigkeit, Reichweite und Handhabungskapazität wird der IRB 660 den Anforderungen nahezu jeder Palettieraufgabe gerecht.

Der IRB 660 ist einfach zu handhaben. Die multifunktionelle Robotersteuerung IRC5 und die Verpackungssoftware PickMaster von ABB vereinen in sich alle wesentlichen Funktionen für eine schnelle und einfache Programmierung sowie eine intuitive Bedienung. Die robuste Ausführung und die Schutzart IP67 des Roboters sorgen zudem für einen zuverlässigen Betrieb selbst bei extremen Umgebungsbedingungen.

# IRB 660

## Spezifikation

Roboterversion	Reichweite	Handhabungskapazität
IRB 660-180/3.15	3,15 m	180 kg
IRB 660-250/3.15	3,15 m	250 kg
Anzahl der Achsen:	4	
Montageart:	Boden	
Schutzart:	IP67	
IRC5 Steuerungsvarianten: Kompaktsteuerung, flexible Steuerung		

## Leistung

	IRB 660-180	IRB 660-250
Positionswiederholgenauigkeit (RP):	0,05 mm	0,05 mm
Bahnwiederholgenauigkeit (RT):	0,25 mm	0,17 mm

Bewegung	Arbeitsbereich	Max. Achsgeschwindigkeit	
		IRB 660-180	IRB 660-250
Achse 1*	+180° bis -180°	130°/s	95°/s
Achse 2	+85° bis -42°	130°/s	95°/s
Achse 3	+120° bis -20°	130°/s	95°/s
Achse 6**	+300° bis -300°	300°/s	240°/s

\* Optional +220° bis -220°

\*\* Der standardmäßige Arbeitsbereich für Achse 6 ist durch Parameteränderung in der Software auf max. ±150 Umdr. erweiterbar.

## Elektrische Anschlüsse

Netzspannung:	200–600 V, 50/60 Hz
Leistungsaufnahme ISO-Würfel:	2,7 kW

## Maße / Gewicht

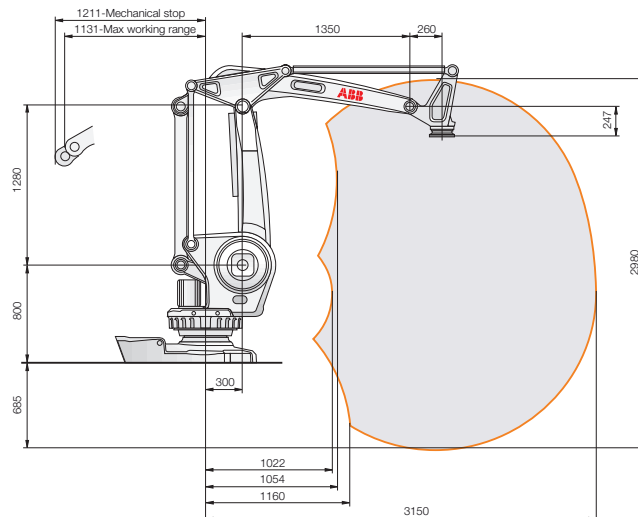
Robotergrundfläche:	1136 × 850 mm
Höhe:	2.420 mm
Gewicht:	1.650 kg

## Betriebsbedingungen

### Umgebungsbedingungen für die mechanische Einheit:

Umgebungstemperatur:	0° C bis +50° C
Bei Transport und Lagerung:	-25° C bis +55° C
Kurzfristig (max. 24 Stunden):	bis zu +70° C
Relative Luftfeuchtigkeit:	max. 95 % bei konstanter Temperatur
Geräuschpegel	max. 73 dB (A)
Emission:	EMC / EMI-abgeschirmt

## Arbeitsbereich



## ABB Automation GmbH Unternehmensbereich Robotics

Grüner Weg 6

D-61169 Friedberg

Phone: +49 60 31 85-0

Fax: +49 60 31 85-297

E-Mail: robotics@de.abb.com

[www.abb.de/robotics](http://www.abb.de/robotics)

### Hinweis:

Technische Änderungen der Produkte sowie Änderungen im Inhalt dieses Dokuments behalten wir uns jederzeit ohne Vorankündigung vor. Bei Bestellungen sind die jeweils vereinbarten Beschaffenheiten maßgebend. Die ABB Automation GmbH übernimmt keinerlei Verantwortung für eventuelle Fehler oder Unvollständigkeiten in diesem Dokument.

Wir behalten uns alle Rechte an diesem Dokument und den darin enthaltenen Gegenständen und Abbildungen vor. Vervielfältigung, Bekanntgabe an Dritte oder Verwertung seines Inhaltes – auch von Teilen – ist ohne vorherige schriftliche Zustimmung durch die ABB Automation GmbH verboten.

Copyright©2011 ABB, alle Rechte vorbehalten