

IRB 6660-130/3.1 Industrieroboter

Anwendungsbereiche
Pressenbedienung
Materialhandhabung
Maschinenbedienung



Ein Roboter für anspruchsvolle Anwendungen

Der IRB 6660 ist ein weiteres Mitglied der Roboterfamilie IRB 6600. Er basiert auf bewährten Komponenten und den umfangreichen Erfahrungen des IRB 6600 und des IRB 660. Zusammen mit einigen Besonderheiten des Designs resultiert daraus ein äußerst zuverlässiger Roboter. Diese einzigartige Kombination macht aus dem IRB 6660 einen kosten günstigen und einfach zu installierenden Hochleistungsroboter.

Er hat die gleiche Grundfläche, arbeitet mit der gleichen Steuerung und verfügt über das gleiche Handgelenk sowie die gleichen Bodenkabel wie der IRB 6600. Zusätzliche Signal und Datenkabel, die bis zum Oberarmgehäuse geführt sind, erleichtern die Integration.

Aufgrund seiner außerordentlich robusten Bauweise und großen Reichweite eignet sich der neue Hochleistungsroboter besonders zur Bedienung und Verkettung von Pressen in der Metallverarbeitung. Durch hohe Geschwindigkeit und Präzision ermöglicht er in Pressenlinien deutliche Produktivitätssteigerungen, kürzere Zyklen und optimierte Betriebszeiten.

Der optimierte Roboter für Pressenverkettungen

Die für die Pressenbedienung entscheidenden Roboterachsen und deren Antriebe wurden verstärkt und gezielt an die Anforderungen der Produktionszyklen angepasst. In Kombination mit dem Parallelarm Design resultiert daraus hohe Steifigkeit und Stabilität. Der IRB 6660 lässt sich so einfacher, schneller und präziser innerhalb der Linien steuern, was die Zykluszeiten bis zu 15% reduziert.

Auf diese Weise profitieren Anwender von einer besonders langen Lebensdauer aller kritischen und verschleißintensiven Bauteile sowie hohen Zuverlässigkeit und Verfügbarkeit.

IRB 6660-130/3.1

Spezifikation

Roboterversion	Reichweite	Handhabungskapazität
IRB 6660-130/3.1	3,10 m	130 kg

Zusatzlast

Am Oberarm des Manipulators kann eine zusätzliche Last von 20 kg, am Rahmen von Achse 1 eine Zusatzlast von 500 kg montiert werden.

Anzahl der Achsen:	6
Montageart:	Boden
Schutzart:	Standard IP67
IRC5 Steuerungsvarianten:	Kompaktsteuerung, flexible Steuerung

Leistung

Positionswiederholgenauigkeit:	0,11 mm
Bahnwiederholgenauigkeit (RT):	0,9 mm

Bewegung	Arbeitsbereich	Max. Achsgeschwindigkeit
Achse 1	+180° bis -180°	110°/s
Achse 2	+85° bis -42°	130°/s
Achse 3	+120° bis -20°	130°/s
Achse 4	+300° bis -300°	150°/s
Achse 5	+120° bis -120°	120°/s
Achse 6	+360° bis -360°	240°/s
Achse 2-3	+160° bis +20°	

Eine Überwachungsfunktion verhindert das Überhitzen der Motoren in Anwendungen mit intensiven und häufigen Bewegungen.

Elektrische Anschlüsse

Netzspannung:	200–600 V, 50/60 Hz
Leistungsaufnahme ISO-Würfel:	3,1 kW
Zyklus Pressenverkettung:	3,9 kW

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

Maße / Gewicht

Robotergrundfläche:	1206 x 798 mm
Gewicht:	1910 kg

Betriebsbedingungen

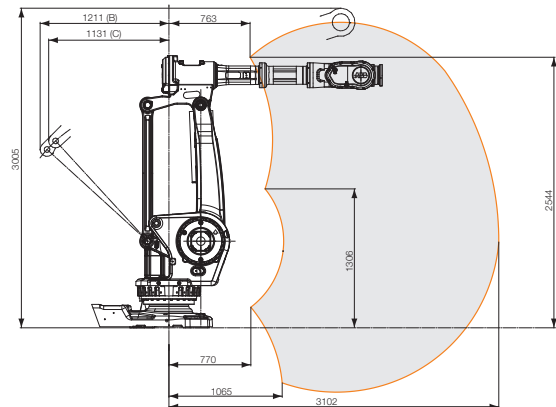
Umgebungsbedingungen für die mechanische Einheit

Umgebungstemperatur:	+5° 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 %
Geräuschpegel:	max. 70–73 dB(A)
Emission:	EMC / EMI-abgeschirmt

*In Anwendungen der Pressenverkettung mit hoher Geschwindigkeit beträgt die max. Umgebungstemperatur 40 °C.

Arbeitsbereich

IRB 6660-130/3.1 optimiert für Pressenverkettungen



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