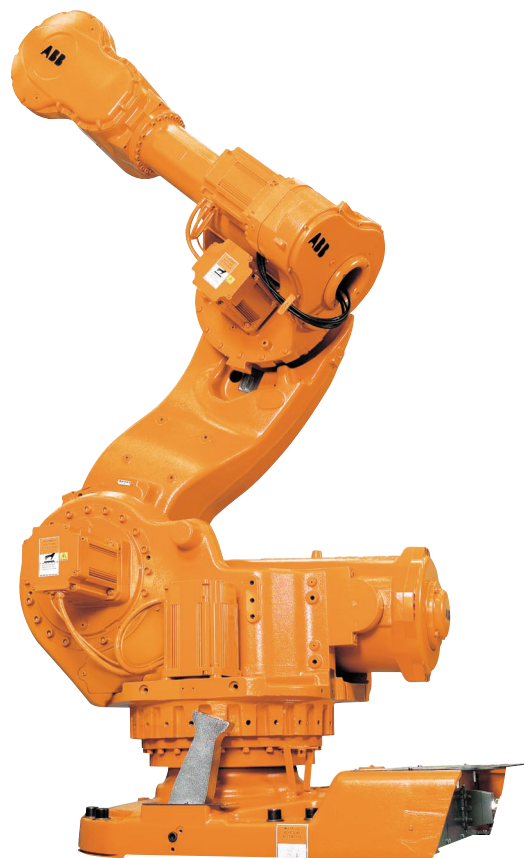


IRB 7600

Power Robot

ANWENDUNGSBEREICHE

Maschinenbedienung
Materialhandhabung
Pressenverkettung
Punktschweißen



Der Power Robot – ein starkes Stück.

ABB setzt mit seiner neuen Familie der Power Robots völlig neue Maßstäbe. Die drei Versionen verfügen über Handhabungskapazitäten von 500 kg, 400 kg und 150 kg. Der IRB 7600 ist – unabhängig vom Industriesegment – der ideale Roboter für Schwerlastapplikationen. Mit ihm lassen sich schwere Vorrichtungen bewegen, Rohkarosserien umsetzen, schwere Teile in Hängeförderer einhängen, Schwerlasten in Gießereien und Schmieden transportieren und vieles mehr.

Eine sichere Investition.

Ein wichtiger Gesichtspunkt bei Roboterapplikationen mit Nutzlasten bis zu 500 kg ist die Sicherheit Ihrer Mitarbeiter sowie der Schutz des Roboters und Ihrer Investition. Wir haben aus diesem Grund in die Steuerung eine Vielzahl von Softwarefunktionen integriert, die alle eines zum Ziel haben: aktive Sicherheit.

Serviceinformationen.

Ein integriertes Serviceinformationssystem überwacht permanent die Bewegungen und die Belastung des Roboters. Die Intervalle der notwendigen Wartungsarbeiten werden so abhängig von der tatsächlichen Belastung optimiert.

Merkmale der aktiven Sicherheit.

Die Kollisionserkennung führt zu einer wesentlichen Reduzierung von Kollisionskräften.

Die elektronische Bahnstabilisierung berücksichtigt aktuelle Beschleunigung, Reibung, Schwerkraft und Trägheitsmomente und stellt sicher, dass der Roboter auf seiner geplanten Bahn bleibt.

Das aktive Bremssystem steuert den Bremsvorgang so, dass der Roboter die Bahn nicht verlässt.

Die Selbstoptimierung durch selbstständige Anpassung an die tatsächliche Nutzlast gewährleistet, dass der Roboter in jedem Lastbereich über maximale Leistung verfügt.

Merkmale der passiven Sicherheit.

Zur passiven Sicherheit gehören Optionen wie die Lastidentifikation, einstellbare mechanische Anschläge und 2-kanalige Endlagenschalter.

Technische Daten, IRB 7600 Power Robot.

SPEZIFIKATION

Roboterversionen	Handhabungs- kapazität	Reichweite 5. Achse	Massen- schwerpunkt	Handgelenks- drehmoment
IRB 7600-500	500 kg	2,30	360 mm	3010 Nm
IRB 7600-400	400 kg	2,55	512 mm	3010 Nm
IRB 7600-150	150 kg	3,50	360 mm	1880 Nm
(IRB 7600-150)	100 kg	3,50	1660 mm)	

Zusatzlast

Auf allen Versionen können Zusatzlasten montiert werden, 50 kg auf dem Oberarm und 550 kg auf dem Rahmen der Achse 1.

Anzahl der Achsen 6

Schutzart der komplette Roboter IP 67

Befestigung Bodenmontage

LEISTUNG

Arbeitsbereich der Achse

Achsenbewegung

Achse	Arbeitsbereich
1 Drehen	+180° bis -180°
2 Arm	+80° bis -60°
3 Arm	+60° bis -180°
4 Handgelenk drehen	+300° bis -300°
5 Handgelenk neigen	+100° bis -100°
6 Handflansch drehen	+300° bis -300°

Max. Achsgeschwindigkeit

Achse	500 kg	400 kg	150 kg
1	75°/s	75°/s	100°/s
2	60°/s	60°/s	60°/s
3	60°/s	60°/s	60°/s
4	100°/s	100°/s	100°/s
5	100°/s	100°/s	100°/s
6	160°/s	160°/s	160°/s

Eine Überwachungsfunktion verhindert eine Überhitzung bei Überlastung durch permanente Bewegungen an der Belastungsgrenze.

ELEKTRISCHE ANSCHLÜSSE

Netzspannung 200–600 V, 50/60 Hz

GRUNDFLÄCHE/GEWICHT

Grundfläche 1206,5 mm x 1200 mm

Gewicht (alle Versionen) 2500 kg

BETRIEBSBEDINGUNGEN

Umgebungstemperatur des Manipulators

während des Betriebes

+5°C bis +50°C

während Transport und Lagerung

-25°C bis +55°C

kurzzeitig (max. 24 Std.)

bis zu +70°C

Relative Luftfeuchtigkeit

Max. 95%

Geräuschpegel

Max. 70 dB (A)

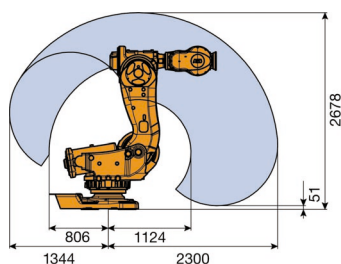
Emission

EMC/EMI-abgeschirmt

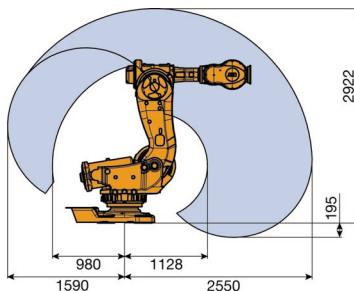
Daten und Abmessungen können ohne vorherige Ankündigung geändert werden.

ARBEITSBEREICH UND LASTDIAGRAMM

IRB 7600-500/2.30



IRB 7600-400/2.55



IRB 7600-150/3.50

