

ROBOTICS

IRB 460

Industrieroboter



Extrem kurze Zykluszeiten

Der IRB 460 ist der weltweit schnellste Palettierroboter. Mit einer Reichweite von 2,4 m und einer Traglast von 110 kg kann dieser 4-achsige Roboter 2190 Zyklen pro Stunde bei einer Belastung mit 60 kg erreichen (Zyklus: 400 mm – 2000 mm – 400 mm). Damit ist er 15 % schneller als vergleichbare Roboter.

Bewegungen mit höchster Präzision

Der IRB 460 nutzt die patentierten Steuerungsoptionen QuickMove™ und TrueMove™, die gleichmäßige Roboterbewegungen und höchste Bahngenauigkeit beim Palettieren sicherstellen. So werden selbst hochempfindliche Produkte mit größter Sorgfalt bewegt – ohne Einbußen bei der Zykluszeit.

Lieferbar mit OmniCore-Steuerung

Die OmniCore-Steuerung bietet eine erstklassige Bewegungssteuerung, 20 Prozent Energieeinsparung, viele Sicherheitsfunktionen sowie unzählige weitere Optionen. Schnellere Leistung und verbesserte Flexibilität ermöglichen eine höhere Produktivität und die Fähigkeit, auf veränderte Marktanforderungen zu reagieren.

Anwendungsbereiche

Palettieren

Materialhandhabung

Größere Leistung dank geringerer Stellfläche

Dank des kompakten Designs können Paletten bis zu 20 % näher am IRB 460 platziert werden als bei vergleichbaren Robotern. Allein dies erhöht die Produktivität um bis zu 3%.

Geringe Betriebskosten und gesteigerte Produktivität

Das robuste und steife Design des Roboters ermöglicht lange Betriebszeiten bei geringem Wartungsaufwand. Für die Wartung bietet ABB flexible Serviceverträge zum Fixpreis, die sich auf kundenindividuelle Anforderungen anpassen lassen.

Schnellere und einfachere Programmierung

Die benutzerfreundliche Software RobotStudio mit dem dem Add-on Palletizing PowerPac kann auf jedem handelsüblichen PC installiert werden. Sie versetzt Nutzer in die Lage, sehr effektiv eigene Programme und Simulationen für komplette Palettieranlagen zu erstellen. Die Software reduziert auf diese Weise die Programmierzeit gegenüber der herkömmlichen Programmierung um bis zu 80%.

Komplettlösungen für das Palettieren

Die Kombination aus Roboter, standardisierter Greiftechnik und leistungsstarker Programmiersoftware ermöglicht die Realisierung des weltweit schnellsten robotergestützten Palettiersystems.

Spezifikation		
Roboterversion	Reichweite	Traglast
IRB 460	2,40 m	110 kg
Anzahl der Achsen:	4	
Schutzart / Ausführung:	IP67 / Standard	
Montageart:	Boden	
Integrierte Anwenderschnittstelle:	abhängig vom gewählten Kabelpaket	
Integrierte Druckluftleitungen:	abhängig vom gewählten Kabelpaket	
Robotersteuerung:	OmniCore V250XT, OmniCore V400XT, IRC5-Standardsteuerung, IRC5 Panel Mounted Controller	

Leistung

Positionswiederholgenauigkeit:	0,20 mm
Bahnwiederholgenauigkeit:	0,11 mm

	Arbeitsbereich	Max. Achsgeschwindigkeit
Achse 1	+165° bis -165°	145°/s
Achse 2	+85° bis -40°	110°/s
Achse 3	+120° bis -20°	120°/s
Achse 6*	+300° bis -300°	400°/s

* Der Standardarbeitsbereich für Achse 6 kann durch eine Änderung der Parameterwerte in der Software erweitert werden.

Elektrische Anschlüsse

Netzspannung:	200 – 600 V, 50/60 Hz
Leistungsaufnahme:	3,67 kW

Maße / Gewicht

Robotergrundfläche:	1007 × 720 mm
Höhe:	1928 mm
Gewicht:	925 kg

Betriebsbedingungen

Umgebungstemperatur:	+5 °C bis +45 °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 dB (A)
Emission:	EMC/EMI-abgeschirmt

ABB AG

Divison Robotics

Grüner Weg 6

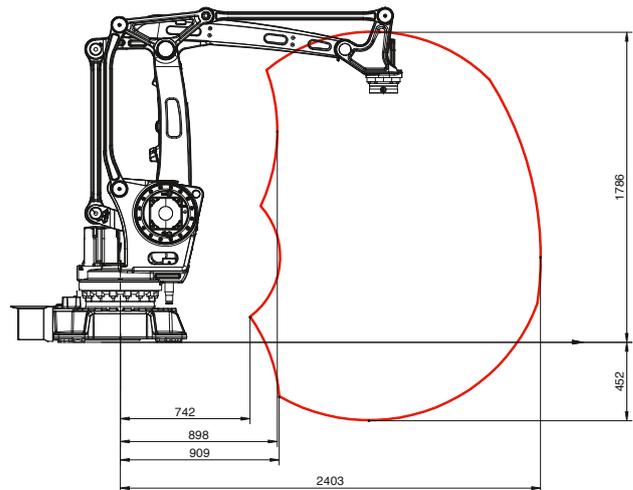
61169 Friedberg

Telefon: +49 60 31 85-0

E-Mail: robotics@de.abb.com

www.abb.de/robotics

Arbeitsbereich



Zyklen pro Stunde

Last	Zyklen pro Stunde
60 kg	2190
110 kg	2040



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 AG 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 AG verboten.

Copyright©2023 ABB, alle Rechte vorbehalten