

IRB 5400-12 Slim arm

IRB 5400 Nouvelle version



Le robot de peinture hautes performances

L'IRB 5400-12 est la nouvelle version de l'IRB 5400-02, robot de peinture fiable, rapide et efficace. Les améliorations significatives apportées à l'IRB 5400 en font un robot de finition des plus performants.

Un poignet encore amélioré

Le diamètre interne du poignet a été doublé et la capacité de préhension augmentée de plus de 65%. Il est donc possible de fixer des pulvérisateurs plus lourds ou des systèmes à 2 pulvérisateurs pour obtenir de meilleures accélérations et vitesses. On réduit ainsi les temps de cycle tout en conservant une qualité optimale de dépose.

L'économiseur de temps de cycle ABB

Ce qui rend ce robot de peinture si performant et unique est le gain de temps obtenu par son utilisateur. Une enveloppe de travail étendue combinée à une accélération unique encore améliorée, une capacité de charge augmentée aussi bien en bout de poignet que sur le contre-poids, valent à ce robot son surnom d'économiseur de temps de cycle.

Maintenance simplifiée

La conception du bras vertical et de son électronique rend son accès extrêmement facile. Les LED permettant un diagnostic rapide et simple sont visibles sans avoir à ouvrir de capot. Il y a moins de connexions électriques, ainsi qu'un accès suffisant à tous les composants.

Taux d'engagement élevé

Le package de programmes d'aide à la peinture d'ABB, appelé CAP et contenant ShopFloor Editor, facilite la programmation et la mise au point du process sans avoir besoin d'interrompre la production. Les interfaces de communication permettent de s'adapter à toutes les exigences du process peinture.

Haute qualité de finition

Le système exclusif de régulation intégré du process ABB (IPS) permet une régulation en boucle fermée, et une commande rapide du réglage du débit de peinture et d'air. L'overspray est ainsi réduit, un film uniforme est déposé, la qualité de finition s'améliore, des économies de peinture et de solvant sont réalisées. Avec ce robot, vous obtenez donc une haute qualité de finition, tout en réduisant les coûts et en préservant l'environnement.

The ABB logo, consisting of the letters 'ABB' in a bold, red, sans-serif font.

IRB 5400-12 Slim arm

IRB 5400 nouvelle version

DONNEES TECHNIQUES, IRB 5400-12

SPECIFICATIONS

Capacité de charge en bout de bras	25 kg	
Cap. de charge bras vertical	50 kg	
Cap. de charge bras horizontal (incl. poignet)	40 kg	
Nombre d'axes	6	
Mouvements des axes :		
Axes :	Zone de travail :	Vitesse max.
Rotation	300°/170° avec pied	137°/s
Bras vertical	160°	137°/s
Bras horizontal	150°	137°/s
Poignet	Illimité	440°/s
Flexion	Illimité	340°/s
Rotation	920°	500°/s
Précision de positionnement	0.15 mm (Répétabilité)	
Précision de trajectoire	+/- 3 mm	

RACCORDEMENTS ELECTRIQUES

Tension d'alimentation	triphasé, 200-600 V, 50/60 Hz
Puissance consommée	En veille < 300 W
	En production 1500 W
	Pointe maxi 5000 W

DIMENSIONS ET POIDS

Montage du robot	Au sol
Dimensions :	
Embase robot :	
Embase standard	660 X 750 mm
Pied surélevé	660 X 775 mm
Axes principaux du robot :	
Base	H 660, Ø 1130 mm
Bras vertical	1200 mm
Bras horizontal	1620 mm
Armoire de commande version compacte	1250 x 800 x 580 mm
Armoire de commande version standard	2200 x 800 x 580 mm
Poids :	
Robot standard sans embase	790 kg
Embase standard	150 kg
Pied surélevé	240 kg
Armoire de commande version compacte	max 320 kg
Armoire de commande version standard	max 350 kg

ENVIRONNEMENT

Protection anti-déflagrante :	
Amérique du nord	Classe 1, Division 1, Groupe C&D
Japon	IIGT4
Europe	II B T4 (Zone 1)
CEM	Certificat de compatibilité Electro Magnétique
Température ambiante	Robot 5-45°C
	Armoire de commande 5-52°C
Humidité relative	Max. 95%
Degré de protection	Protection standards IEC 529
	Robot IP 67
	Poignet IP 54
	Armoire de commande IP 54

INTERFACES UTILISATEUR

Panneau de commande	Sur l'armoire ou déporté
Pupitre de programmation	ProtégéEExi. Portable, commutateur de mouvement et clavier.
	Affichage 16 lignes X 40 caractères
	Définition 240 X 320 pixels
	Intelligence décentralisée
	Menus écran configurables.
Sécurité	Arrêt d'urgence, Dispositif d'activation, Arrêt du mode général, Arrêt du mode auto, Arrêt du mode test, Verrouillage armoire

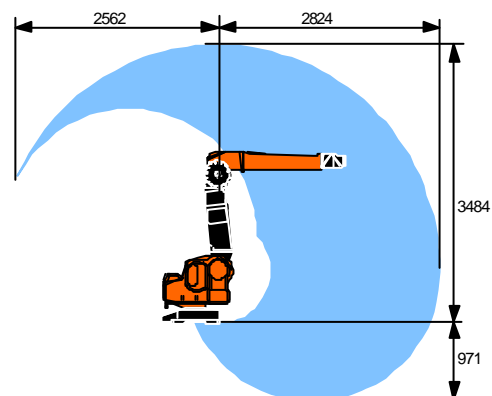
INTERFACES MACHINE

Entrées/Sorties numériques	512/512
Entrées/Sorties analogiques	16/12
E/S automate déporté	Interbus-S 64/64
	Allen Bradley RIO 128/128
	Profibus DP 128/128
	CC Link 128/128
Liaison série	RS-232, RS-422, RS-485
Réseau	Ethernet NFS/FTP
	RAP Robot Application protocol
	Factory Ware interface
	High speed IPS link
	Real Time Data Logger
	Serveur DDE
Lecteur de disquettes	3.5" format MS-DOS

LOGICIELS DE BASE

OS	Système d'exploitation robot multi-tâches.
RAPID	Langage de programmation puissant.
Suivi de convoyeur	Synchronisation précise sur pièces en mouvement, Régulation du process peinture. Suivi trajectoire circulaire ou linéaire dans toutes les directions.
IPS	Système de régulation intégré du process. Système unique de régulation en boucle fermée et commande haute vitesse du réglage du débit de peinture et d'air. Basé sur une architecture ouverte, souple et paramétrable.
OUTILS PC	
CAP	Package de programmes d'aide à la peinture, contenant ShopFloor Editor et Robview.
ShopFloor Editor	Editeur de programmes hors-ligne avec graphiques 3D pour la mise au point des trajectoires et du process. Programmation graphique et mise au point des séquences de changement de teinte.
RobView	Surveillance des robots et du process en production. Ecrans utilisateur et interface hommes-machines simples.
FlexUI	Système d'interface homme-machine. Configurable en fonction des applications clients.

ENVELOPPE DE TRAVAIL



Tout droit de modification des caractéristiques techniques sans préavis