

ROBOTICS

IRB 2400

Industrieroboter



Beliebter Industrieroboter

Die Modelle des IRB 2400 bieten Handhabungskapazitäten von bis zu 20 kg, einen großen Last-Offset, ein ausgezeichnetes Bewegungsverhalten und unbegrenzte Bewegungen an Achse 6. Das bedeutet, dass ein IRB 2400 in Materialhandhabungs-, Maschinenbedienungs- oder Prozessanwendungen hervorragende Leistungen bringt.

Der IRB 2400 kann mit Zusatzlasten von 35 kg am Rahmen und bis zu 12 kg am Oberarm ausgestattet werden – und erfüllt seine Aufgabe im Zyklus weiterhin hundertprozentig.

Anwendungsbereiche

Kleben / Versiegeln
Lichtbogenschweißen
Maschinenbedienung
Materialhandhabung
Schleifen / Polieren
Schneiden / Entgraten

Alle Modelle können hängend montiert werden. Das kompakte Design des IRB 2400 ermöglicht eine einfache Installation. Die robuste Konstruktion und die Verwendung von nur wenigen Teilen sorgen für eine hohe Zuverlässigkeit und lange Wartungsintervalle.

Die Foundry Plus-Version in der Schutzart IP67 kann mit Hochdruckdampf gereinigt werden.

| Spezifikation | | |
|------------------------------------|--|-----------------------------------|
| Roboterversion | Reichweite | Traglast |
| IRB 2400-10 | 1,55 m | 10 kg |
| IRB 2400-16 | 1,55 m | 16 kg (20 kg mit Einschränkungen) |
| Anzahl der Achsen: 6 | | |
| Zusatzlast: | Beide Versionen können mit zusätzlichen Lasten versehen werden: 2 kg am Handgelenk, 10 kg am Oberarm und 35 kg am Rahmen von Achse 1 | |
| Schutzart / Ausführung: | IP54 / Standard, IP67 / Foundry Plus | |
| Montageart: | Boden, Decke, Wand (IRB 2400-10) | |
| Integrierte Anwenderschnittstelle: | 23× Signal (50 V, 250 mA) und 10× Leistung (250 V, 2 A) bis Oberarm | |
| Integrierte Druckluftleitungen: | eine Druckluftleitung mit max. 8 bar bis zum Oberarm | |
| IRC5-Steuerungsvarianten: | Standardsteuerung, Panel Mounted Controller | |

| Leistung | |
|--------------------------------|----------------|
| Positionswiederholgenauigkeit: | 0,03 mm |
| Bahnwiederholgenauigkeit: | 0,11 – 0,15 mm |

| | Arbeitsbereich | Max. Achsgeschwindigkeit |
|----------|-----------------|--------------------------|
| Achse 1* | +180° bis -180° | 150°/s** |
| Achse 2 | +110° bis -100° | 150°/s** |
| Achse 3 | +65° bis -60° | 150°/s** |
| Achse 4 | +200° bis -200° | 360°/s |
| Achse 5 | +120° bis -120° | 360°/s |
| Achse 6 | +400° bis -400° | 450°/s |

* +30° bis -30° bei Wandmontage ** 90°/s bei Wandmontage

| Elektrische Anschlüsse | |
|------------------------|---------------------|
| Netzspannung: | 200–600 V, 50/60 Hz |
| Leistungsaufnahme: | 0,67 kW |

| Maße / Gewicht | |
|---------------------|--------------|
| Robotergrundfläche: | 723 x 600 mm |
| Höhe: | 1564 mm |
| Gewicht: | 380 kg |

| Betriebsbedingungen | |
|----------------------------|---------------------|
| Umgebungstemperatur: | +5 °C bis +45 °C |
| Relative Luftfeuchtigkeit: | max. 95 % |
| Geräuschpegel: | max. 70 dB (A) |
| Emission: | EMC/EMI-abgeschirmt |

Arbeitsbereich

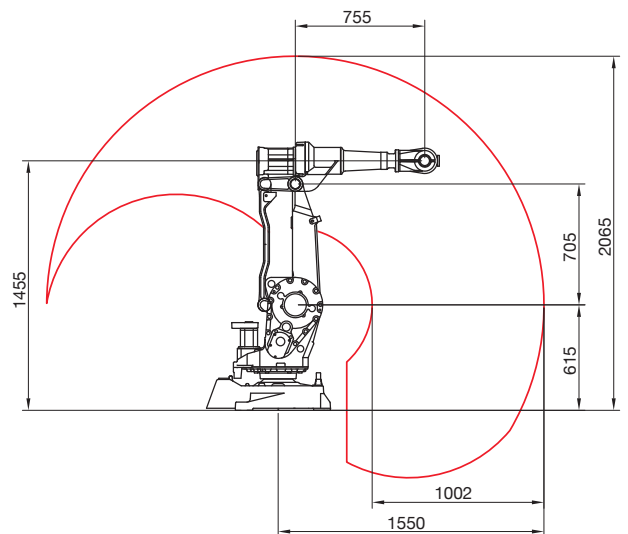


ABB Automation GmbH
Unternehmensbereich Robotics
 Grüner Weg 6
 D-61169 Friedberg
 Phone: +49 60 31 85-0
 E-Mail: robotics@de.abb.com

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 Unvollständigheiten 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©2019 ABB, alle Rechte vorbehalten