

ROBOTICS

IRB 930

SCARA



Der SCARA IRB 930 bietet 12 kg oder 22 kg Traglast. Er steigert den Durchsatz um bis zu 10 % und zeichnet sich durch klassenbeste Geschwindigkeit und Genauigkeit, innengeführte Kabel sowie eine beachtliche Fügekraft aus.

Hohe Traglast bringt bis zu 10% mehr Durchsatz

Der IRB 930 hat eine Traglast von 12 kg oder 22 kg und bietet somit eine höhere Traglast als vergleichbare Roboter. Er ist in der Lage, mehr Werkstücke in kürzerer Zeit zu handhaben als andere SCARA mit geringerer Traglast und kann so den Durchsatz um bis zu 10 % steigern. Er kann außerdem mit hochentwickelten Werkzeugen/Greifern für empfindliche Bauteile eingesetzt werden.

Branchenführende Geschwindigkeit

Mit einer Zykluszeit von 0,38 bzw. 0,39 Sekunden ist der IRB 930 besonders schnell, wodurch deutlich mehr Produkte pro Stunde hergestellt werden können. Die hervorragende Wiederholgenauigkeit des IRB 930 (0,01 mm und 0,02 mm) ermöglicht höchste Fertigungsqualität bei minimalem oder gar keinem Ausschuss.

Bemerkenswerte Fügekraft

Der IRB 930 bietet eine maximale Fügekraft von 250N und damit mehr als das Doppelte der durchschnittlichen Kraft vergleichbarer Roboter auf dem Markt. Damit eignet er sich nicht nur für konventionelle Schraubanwendungen, sondern auch für Anwendungen im Bereich der grünen Energie, wie z. B. der Fertigung von Batterie- oder Solarzellen.

Weniger Platzbedarf dank innengeführter Kabel

Da alle Kabel intern geführt sind, um Kabelinterferenzen zu vermeiden, spart der IRB 930 bis zu 20 % des Platzes, der normalerweise über dem Oberarm benötigt wird, und optimiert so die Produktionsfläche und die Flexibilität. Dadurch kann der IRB 930 gut in unmittelbarer Nähe eines hängenden SCARA IRB 910INV oder eines 6-Achs-Roboters arbeiten.

Luftschlauch mit großem Durchmesser

Die Verwendung eines Luftschlauchs mit größerem Durchmesser sorgt für zusätzliche Saugkraft und ermöglicht die gleichzeitige Handhabung mehrerer Objekte. So kann der SCARA Produkte bis zu 30% schneller handhaben.

Mehr Anschlüsse

Bis zu 20 E/A-Anschlüsse ermöglichen den Einsatz von komplexeren Greifern und Endeffektoren für anspruchsvollere Anwendungen.

Applikationen

- Montage
- Pick&Place
- Materialhandhabung
- Schrauben
- Verpacken
- Testen

Spezifikation		
Roboterversion	Reichweite	Traglast
IRB 930-12/0.85	850 mm	12 kg
IRB 930-12/1.05	1.005 mm	12 kg
IRB 930-22/1.05	1.005 mm	22 kg
Anzahl der Achsen: 4		
Schutzart / Ausführung: IP30 / Standard		
Montageart: Boden		
Integrierte Anwenderschnittstelle: bis zu 20x Signal / Leistung, 1-Gbit-Ethernet		
Integrierte Druckluftleitungen: Bis zu 4 Druckluftleitungen mit max. 6 bar		
Robotersteuerung: OmniCore E10, C30, C90XT		

Leistung	12/0.85	12/1.05	22/1.05
Positionswiederholgenauigkeit:	0,01 mm	0,02 mm	0,02 mm
Bahnwiederholgenauigkeit:	0,05 mm	0,05 mm	0,04 mm
2 kg Pick-&-Place-Zyklus:	0,38 s	0,39 s	0,39 s
25 x 300 x 25 mm			

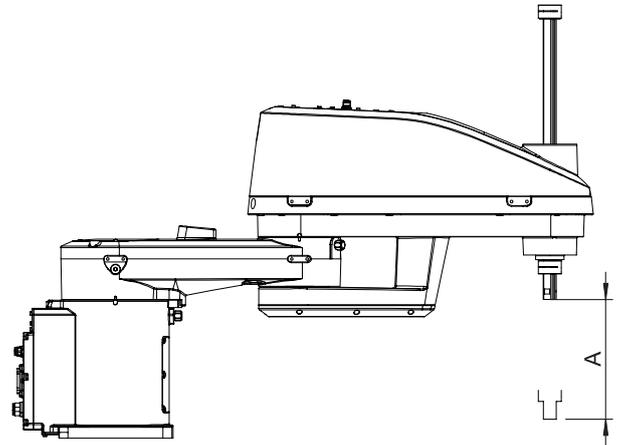
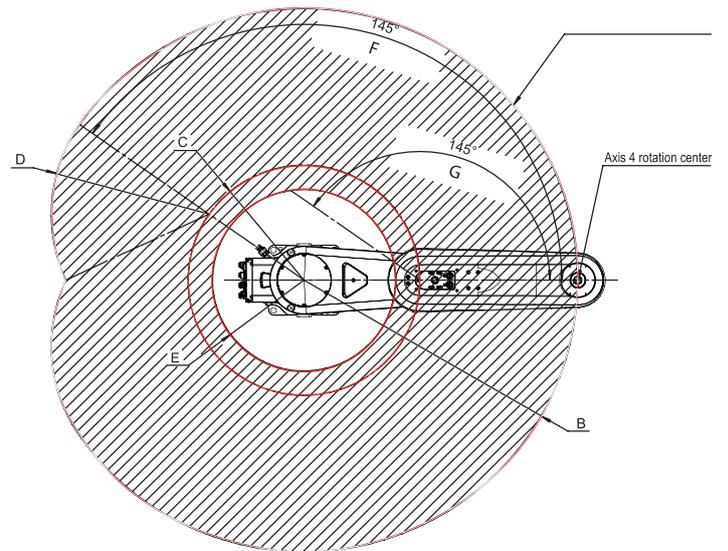
	Arbeitsbereich	Max. Achsgeschwindigkeit	
		12/0.85	12/1.05 u. 22/1.05
Achse 1	+145° bis -145°	410°/s	402°/s
Achse 2	+145° bis -145°	534°/s	524°/s
Achse 3	-300 mm bis 0 -450 mm bis 0	2,24 m/s	2,24 m/s
Achse 4	+400° bis -400°	1702°/s	1702°/s

Elektrische Anschlüsse	
Netzspannung:	200–600 V, 50/60 Hz
Leistungsaufnahme:	0,25–0,34 kW

Maße / Gewicht	
Stellfläche:	220 x 220 mm
Gewicht:	64 kg (IRB 930-12/0.85) 66 kg (IRB 930-12/1.05 u. IRB 930-22/1.05)

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

Arbeitsbereich



	A (Achse 3)	B	C	D	E
12/0.85	300 / 450 mm	850 mm	360 mm	490 mm	284.1 mm
12 und 22/1.05	300 / 450 mm	1050 mm	560 mm	490 mm	322.7 mm

ABB AG
Division Robotics
 Grüner Weg 6
 61169 Friedberg
 Telefon: +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 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©2024 ABB, alle Rechte vorbehalten