

Trace back information:
Workspace R14-1 version a5
Checked in 2014-04-07
Skribenta version 4.0.378

Especificaciones del producto

IRB 660-180/3.15

IRB 660-250/3.15

ID de documento: 3HAC023932-005

Revisión: P

La información de este manual puede cambiar sin previo aviso y no puede entenderse como un compromiso por parte de ABB. ABB no se hace responsable de ningún error que pueda aparecer en este manual.

Excepto en los casos en que se indica expresamente en este manual, ninguna parte del mismo debe entenderse como una garantía por parte de ABB por las pérdidas, lesiones, daños materiales, idoneidad para un fin determinado ni garantías similares.

ABB no será en ningún caso responsable de los daños accidentales o consecuentes que se produzcan como consecuencia del uso de este manual o de los productos descritos en el mismo.

Se prohíbe la reproducción o la copia de este manual o cualquiera de sus partes si no se cuenta con una autorización escrita de ABB.

Usted puede obtener copias adicionales de este manual a través de ABB.

El idioma original de esta publicación es el inglés. Cualquier otro idioma suministrado ha sido traducido del inglés.

© Copyright 2004-2014 ABB. Reservados todos los derechos.

ABB AB
Robotics Products
Se-721 68 Västerås
Suecia

Contenido

Descripción general de estas especificaciones	7
Descripción general	9
1 Descripción	11
1.1 Estructura	11
1.1.1 Introducción	11
1.1.2 Distintas versiones de robot	13
1.1.3 Definición de la designación de las versiones	14
1.2 Normas	17
1.2.1 Normas de seguridad aplicables	17
1.3 Instalación	19
1.3.1 Introducción	19
1.3.2 Requisitos de funcionamiento	20
1.3.3 Montaje del manipulador	21
1.4 Calibración	27
1.4.1 Calibración fina	27
1.5 Diagramas de carga	29
1.5.1 Introducción a los diagramas de carga	29
1.5.2 Diagramas de carga	30
1.5.3 Carga y momento de inercia máximos	32
1.6 Montaje de equipos	33
1.6.1 Descripción general	33
1.7 Movimiento del robot	37
1.7.1 Introducción	37
1.7.2 Rendimiento según la norma ISO 9283	40
1.7.3 Velocidad	41
1.7.4 Distancia/tiempo de paro	42
1.8 Conexiones de usuario	43
1.8.1 Introducción	43
1.9 Mantenimiento y resolución de problemas	44
1.9.1 Introducción	44
2 Especificación de variantes y opciones	45
2.1 Introducción a las variantes y opciones	45
2.2 Manipulador	46
2.3 Cables de suelo	49
2.4 Proceso	50
2.5 Documentación	51
3 Accesorios	53
3.1 Introducción a los accesorios	53
Índice	55

Esta página se ha dejado vacía intencionadamente

Descripción general de estas especificaciones

Acerca de estas especificaciones de producto

En este documento se describe el funcionamiento del manipulador o de una familia completa de manipuladores en cuanto a:

- Diagramas estructurales y de dimensiones
- Cumplimiento de normas, seguridad y requisitos de funcionamiento
- Diagramas de carga, montaje de equipos adicionales, movimiento y alcance del robot
- Especificación de variantes y opciones disponibles

Utilización

Las especificaciones del producto se utilizan para buscar datos e indicaciones de rendimiento acerca del producto, por ejemplo acerca de qué producto adquirir. La forma de utilizar el producto se describe en el manual del producto.

¿A quién va destinado este manual?

Este manual está dirigido a:

- Responsables de productos y personal de productos
- Personal comercial y de marketing
- Personal de pedidos y servicio al cliente

Referencias

Referencia	ID de documento
Especificaciones del producto - Controller IRC5 with FlexPendant	3HAC041344-005
Especificaciones del producto - Controller software IRC5	3HAC022349-005
Product specification - Robot user <i>documentation</i>	3HAC024534-001
Manual del producto - IRB 660	3HAC025755-005

Revisiones

Revisión	Descripción
-	- Nuevas especificaciones de producto
A	- Correcciones generales
B	- Cambios en la Figura 3 y la Figura 16.
C	- Actualizadas las conexiones del usuario: Interbus eliminado - Nota al pie añadida a "Exactitud de pose" - Garantía de stock
D	- Cambios en el capítulo Normas - Direcciones de las fuerzas - Información de garantía para los diagramas de carga
E	- Interruptores de posición retirados.

Continúa en la página siguiente

Descripción general de estas especificaciones

Continuación

Revisión	Descripción
F	- Área de trabajo - Explicación de los valores ISO (figura y tabla nuevas) - Distancia de paro - Documentación del usuario en DVD
G	- Actualización general para la versión 9.1
H	- Actualizado el texto acerca de las normas
J	- Par de apriete ajustado
K	• Ajustada la tabla de temperaturas ambiente • Nueva imagen de la brida para herramientas • Correcciones menores en las fuerzas de la base
L	• Actualizada la Directiva de máquinas • Correcciones menores
M	• Actualizado el diagrama de la placa de la base
N	• Correcciones/actualizaciones menores
P	• Ajustado el texto acerca de la prueba ISO

Descripción general

Acerca de estas especificaciones de producto

En este documento se describe el funcionamiento del manipulador o de una familia completa de manipuladores en cuanto a:

- Diagramas estructurales y de dimensiones
- Cumplimiento de normas, seguridad y requisitos de funcionamiento
- Diagramas de carga, montaje de equipos adicionales, movimiento y alcance del robot
- Especificación de variantes y opciones disponibles

Utilización

Las especificaciones del producto se utilizan para buscar datos e indicaciones de rendimiento acerca del producto, por ejemplo acerca de qué producto adquirir. La forma de utilizar el producto se describe en el manual del producto.

¿A quién va destinado este manual?

Este manual está dirigido a:

- Responsables de productos y personal de productos
- Personal comercial y de marketing
- Personal de pedidos y servicio al cliente

Contenido

Consulte el Índice de la página 3.

Referencias

Referencia	ID de documento
<i>Especificaciones del producto - Controller IRC5 with FlexPendant</i>	3HAC041344-005
<i>Especificaciones del producto - Controller software IRC5</i>	3HAC022349-005
<i>Product specification - Robot user documentation</i>	3HAC024534-001
<i>Manual del producto - IRB 660</i>	3HAC025755-005

Revisiones

Revisión	Descripción
-	- Nuevas especificaciones de producto
A	- Correcciones generales
B	- Cambios en la Figura 3 y la Figura 16.
C	- Actualizadas las conexiones del usuario: Interbus eliminado - Nota al pie añadida a "Exactitud de pose" - Garantía de stock
D	- Cambios en el capítulo Normas - Direcciones de las fuerzas - Información de garantía para los diagramas de carga

Continúa en la página siguiente

Descripción general

Continuación

Revisión	Descripción
E	- Interruptores de posición retirados.
F	- Área de trabajo - Explicación de los valores ISO (figura y tabla nuevas) - Distancia de paro - Documentación del usuario en DVD
G	- Actualización general para la versión 9.1
H	- Actualizado el texto acerca de las normas
J	- Par de apriete ajustado
K	• Ajustada la tabla de temperaturas ambiente • Nueva imagen de la brida para herramientas • Correcciones menores en las fuerzas de la base
L	• Actualizada la Directiva de máquinas • Correcciones menores
M	• Actualizado el diagrama de la placa de la base
N	• Correcciones/actualizaciones menores
P	• Ajustado el texto acerca de la prueba ISO

1 Descripción

1.1 Estructura

1.1.1 Introducción

Familia de robots

El IRB 660 es la última generación de robots de paletización de 4 ejes de ABB Robotics. Ha sido diseñado con el énfasis puesto en una alta capacidad de producción, tiempos de ciclo cortos con una elevada carga útil y un largo alcance, además de una disponibilidad muy elevada, una de las características más significativas de los robots ABB.

Está disponible en dos versiones: una con una capacidad de manejo de 180 kg y otra para 250 kg, en ambos casos con un alcance de 3,15 m.

Las conexiones de usuario, por ejemplo para alimentación, señales del robot, señales de bus y conexión doble para aire, están integradas en el robot y van desde la base del robot hasta la brida para herramientas de robot.

Sistema operativo

El robot está equipado con el controlador IRC5 y el software de control de robots RobotWare. RobotWare admite todos los aspectos del sistema de robot, como el control del movimiento, el desarrollo y la ejecución de programas, la comunicación, etc. Para obtener más información, consulte las *Especificaciones del producto - Controlador IRC5 con FlexPendant*.

Seguridad

Normas de seguridad válidas para todo el robot, manipulador y controlador.

Funcionalidad adicional

Para disfrutar de una mayor funcionalidad, es posible equipar al robot con software opcional de apoyo a funciones específicas. Por ejemplo, admite aplicación de adhesivo y soldadura, funciones de comunicación o comunicaciones de red, además de funciones avanzadas como el procesamiento multitarea, el control de sensores, etc. Para obtener una descripción completa del software opcional, consulte las *Especificaciones del producto - Software de controlador IRC5*.

Continúa en la página siguiente

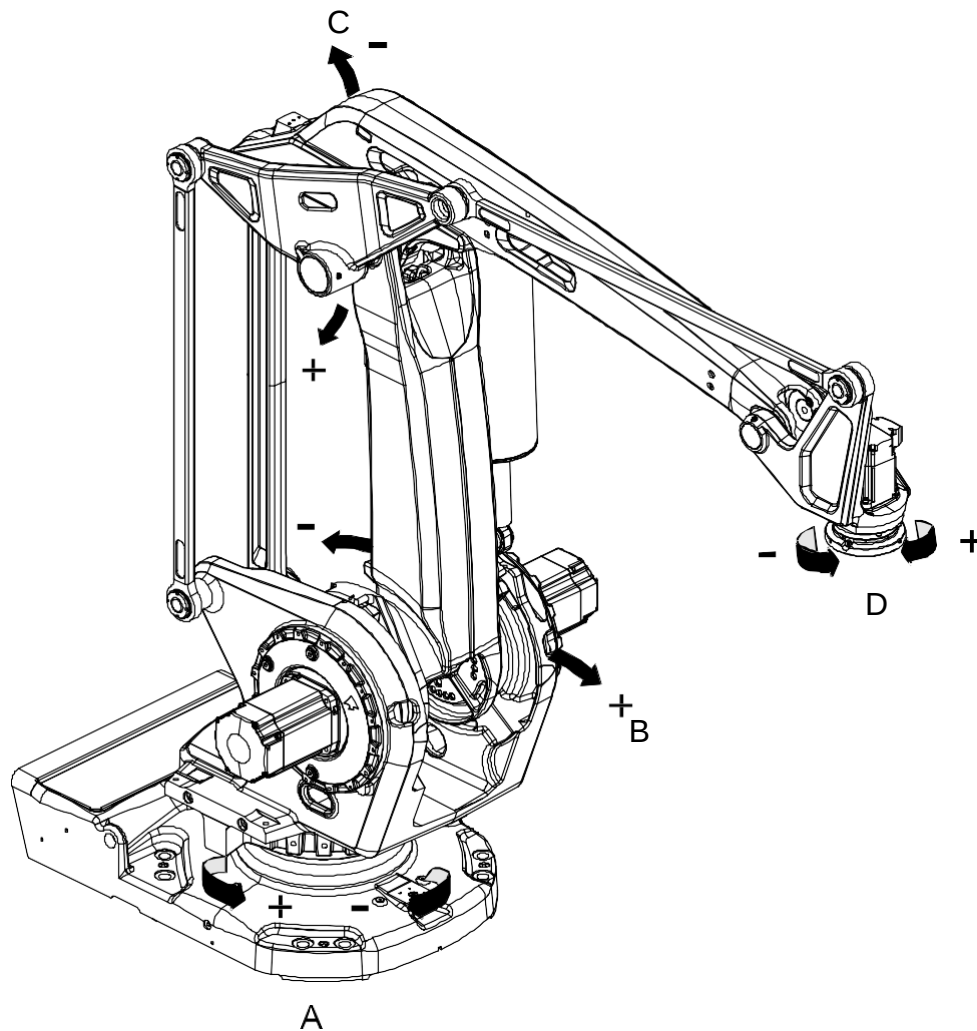
1 Descripción

1.1.1 Introducción

Continuación

Ejes del manipulador

El manipulador IRB 660 cuenta con 4 ejes, como se muestra en la figura que aparece a continuación.



en

Pos.	Descripción
A	Eje 1
B	Eje 2
C	Eje 3
D	Eje 6

1.1.2 Distintas versiones de robot

Generalidades

El IRB 660 está disponible en dos versiones.

Tipo de robot	Capacidad de manejo (kg)	Alcance (m)
IRB 660	180	3.15
IRB 660	250	3.15

1 Descripción

1.1.3 Definición de la designación de las versiones

1.1.3 Definición de la designación de las versiones

Montaje del IRB 660

Capacidad de manejo/alcance

	Prefijo	Descripción
Montaje	-	Manipulador montado sobre el suelo
Capacidad de manejo	yyy	Indica la capacidad máxima de manejo (kg).
Alcance	x,x	Indica el alcance máximo en el centro de la muñeca (m).

Peso del manipulador

Tipo de robot	Capacidad de manejo (kg)	Alcance (m)	Peso (kg)
IRB 660	180	3.15	1750
IRB 660	250	3.15	1750

Otros datos técnicos

Datos	Descripción	Nota
Nivel de ruido propagado por el aire	Nivel de presión sonora en el exterior del área de trabajo	< 70 dB (A) Leq (de acuerdo con la Directiva de máquinas 2006/42/CE)

Continúa en la página siguiente

以上内容仅为本文档的试下载部分，为可阅读页数的一半内容。如要下载或阅读全文，请访问：<https://d.book118.com/127040040003006044>