

Teil 1 → BPR

Mechatronik-Maschinenbau

Sorger Bernd

ABB IRB 14000-0.5kg-0.55m

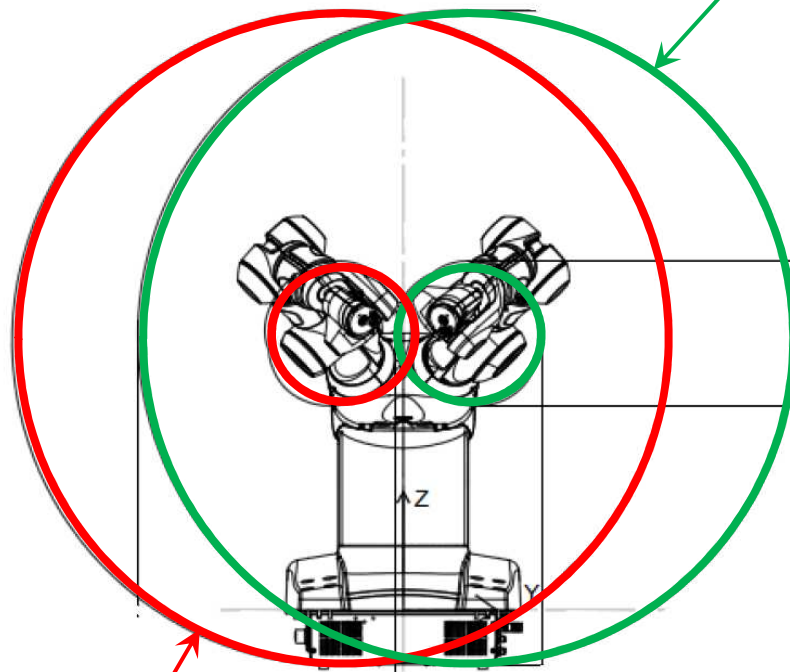


Hauptmerkmale

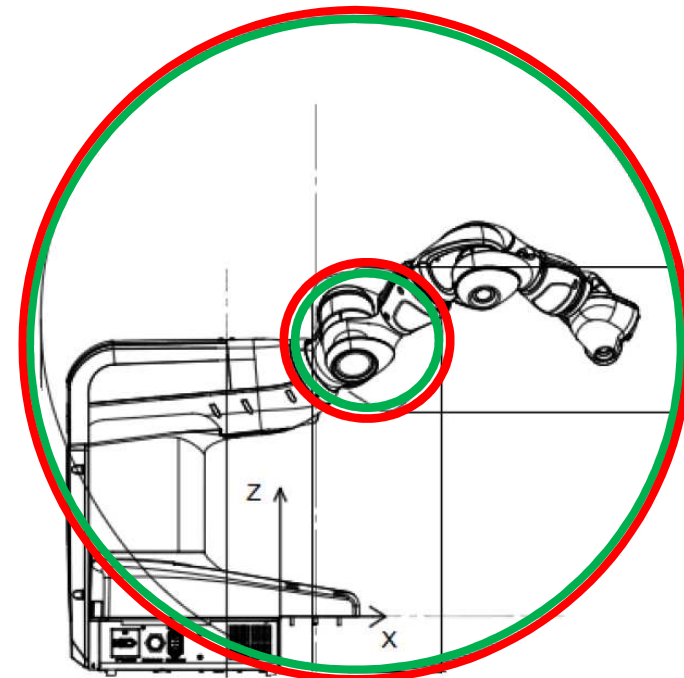
	IRB 14000-0.5/0.55
Handhabungskapazität	0.5 kg pro Arm
Reichweite	559 mm
Genauigkeit	0.02 mm
Grundfläche	399 mm x 497 mm
Anwenderinterface	Unter dem Fuß des Manipulators
Gewicht	38 kg
Montageposition	Tisch
Temperatur	5° C – 40° C

Arbeitsbereich

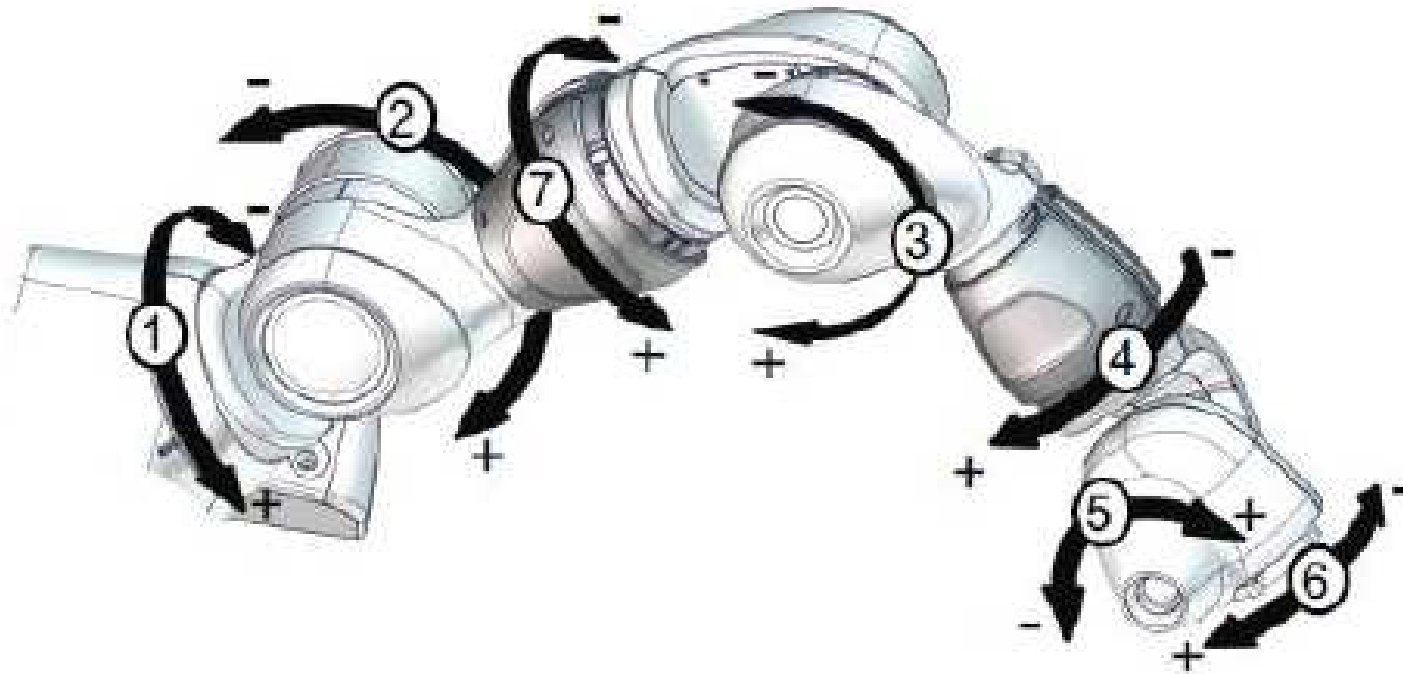
R 559



R 559



Achsen



Einsatzgebiete

- Verpacken kleiner Produkte
- Kollaborative Kleinteilmontage
 - Elektronikindustrie
 - Spielzeughersteller
 - Uhrenfertigung

Kollaboration Mensch-Roboter



- Ausgelegt für Zusammenarbeit Mensch-Roboter
- Menschenähnliche Beweglichkeit
- Kompakter Aufbau
- Schutzpolsterung
- Keine Quetsch- und Klemmstellen

Teil 2 → IRB 14000

Güllli Steven

- Kollaboration
- MOVE J / C / L
- Darstellung der Achsen

Schutzprinzipien

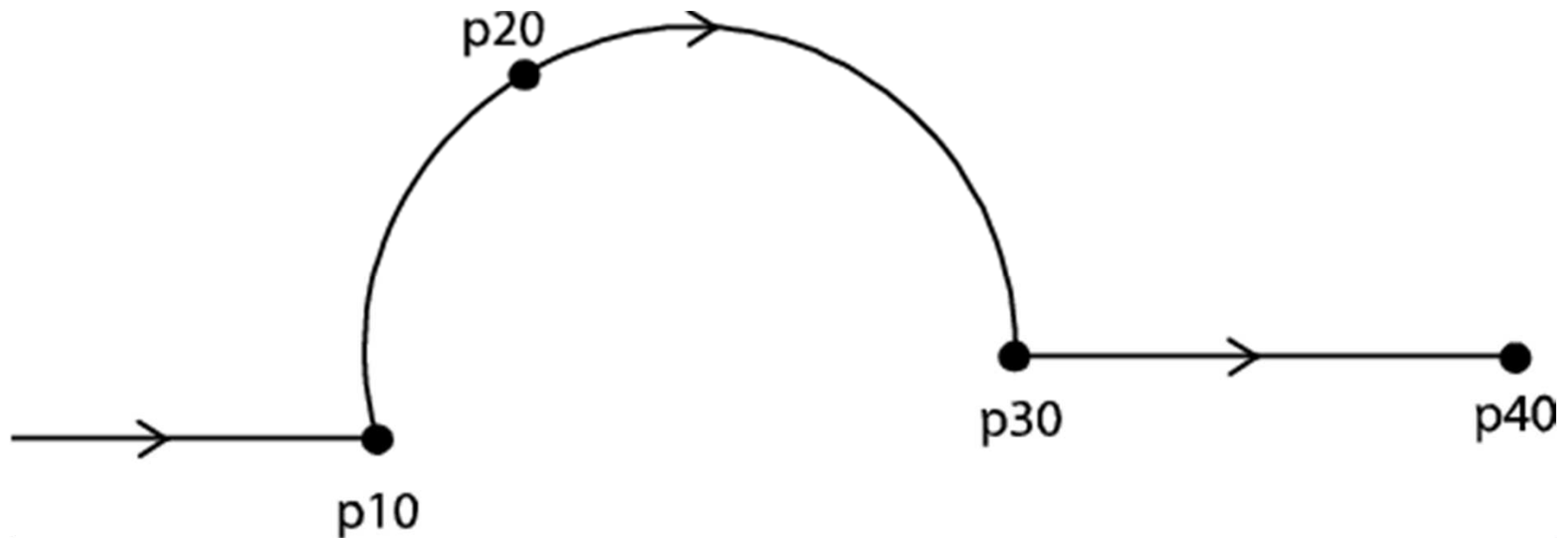
- 1. Sicherheitsgerichteter überwachter Stillstand
- 2. Handführung
- 3. Geschwindigkeits- und Abstandsüberwachung
- 4. Leistungs- und Kraftbegrenzung

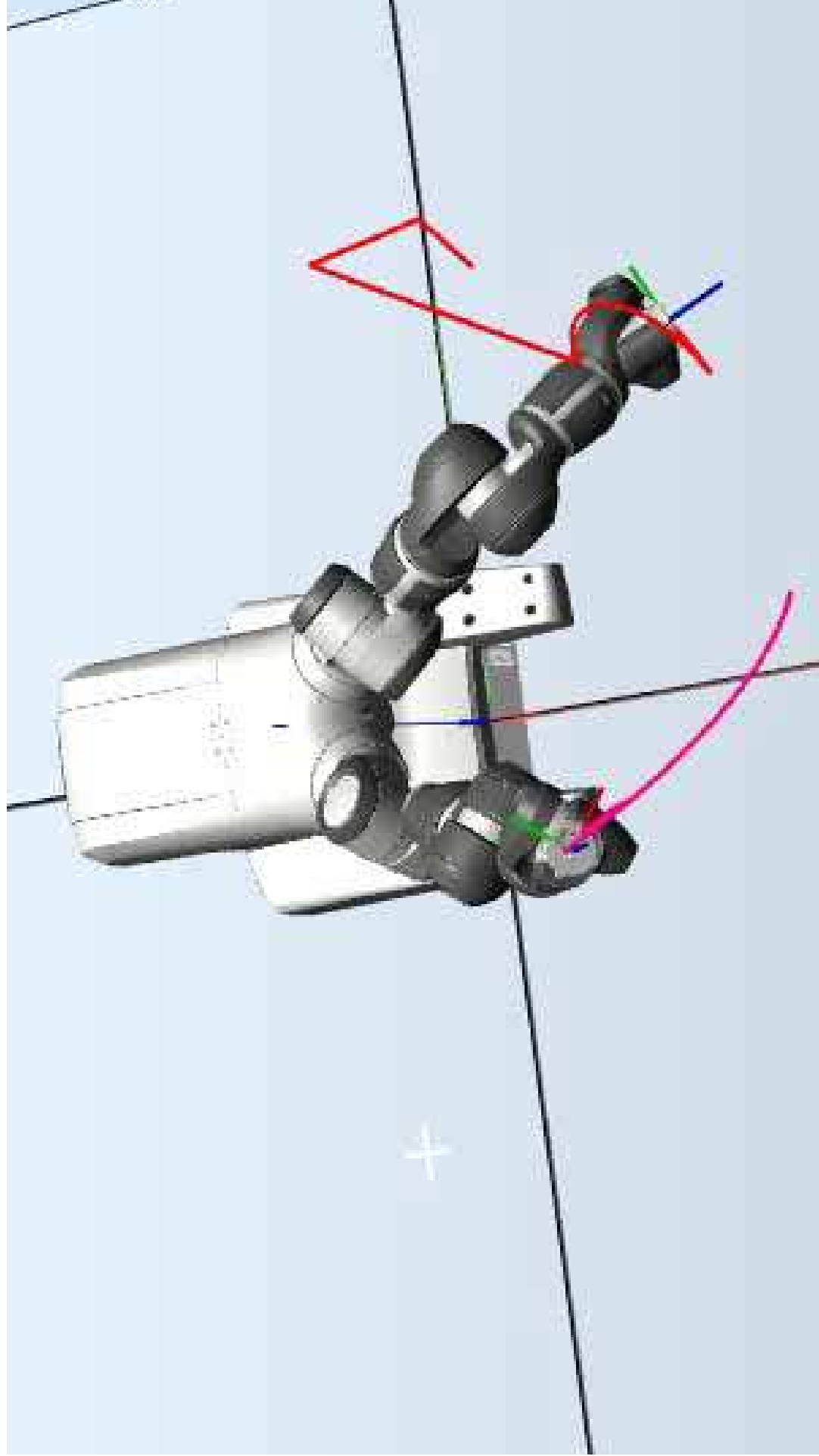
MOVE J / C / L

- **MOVE J** → MOVE Joint
 - Schnellste Bewegung von Punkt A → Punkt B
 - Nur ein Endpunkt wird benötigt
- **MOVE C** → MOVE Circular
 - Kreis Bewegung
 - Zwischenpunkt und Endpunkt benötigt
- **MOVE L** → MOVE Linear
 - Lineare Bewegung
 - Nur ein Endpunkt wird benötigt

Beispiel MOVE L / C

- Programm:
 1. MoveL p10, v500, fine, tool0;
 2. MoveC p20, p30, v500, fine, tool0;
 3. MoveL p40, v500, fine, tool0;





Achsenbereich

Bewegung	Arbeitsbereich	Max. Achsengeschwindigkeit
Achse 1	+168,5° bis -168,5°	180°/s
Achse 2	+ 43,5° bis -143,5°	180°/s
Achse 3	+ 80,0° bis -123,5°	180°/s
Achse 4	+290,0° bis -290,0°	400°/s
Achse 5	+138,0° bis -88,0°	400°/s
Achse 6	+229,0° bis -229,0°	400°/s
Achse 7	+168,5° bis -168,5°	180°/s

Demopro - ABB RobotStudio 6.02.01

Daten Home Modellieren Simulation

- Kollisionssatz erstellen
- Kollisionen konfigurieren
- Simulation einrichten
- Stationslogik
- Mechanische Einheiten aktivieren

Steuerung RAPID Add-Ins

- Start Anhalten Stopp Zurücksetzen
- Überwachen von Simulator
- Überwachung
- Verwendet
- Signaleinrichtung
- Signalanalyse
- Historie
- Signalanalyse

Achse manuell bewegen: IRB14000_0.5_0.5_R

-168,50	168	<	>	
-143,50	-4,18	43,50	<	>
-168,50	80,90	168,50	<	>
-123,50	-64,49	80,00	<	>
-290,00	-84,09	290,00	<	>
-88,00	5,79	138,00	<	>
-229,00	-0,01	229,00	<	>

CFG: 1-1011

TCP: 586,09 -394,81 631,74

Inkrement: 6,00 deg

Show Arm

Demopro:Ansicht1 X

Layout Pfade & Positionen Gruppierungen

Danke für die Aufmerksamkeit