

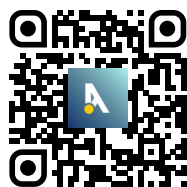


Soluzioni all'avanguardia nel campo della robotica

Progettazione di isole robotizzate e programmazione
di robot/cobot industriali



ABB Robotica Education



Visita il nostro sito

another way to care

www.abintrax-didact.com



Abintrax
DIDACT

Robot IRB 1100

Il robot più compatto e veloce di sempre

Trasporta di più, muoviti più velocemente e agisci con maggiore precisione occupando meno spazio di lavoro.

IRB 1100 amplia ulteriormente il portfolio di piccoli robot ABB e garantisce una produttività aumentata del 35% e un risparmio di spazio fino al 10%.



- IRB 1100-4/0.58
- Controllore Omnicore C30
- Unità di programmazione
- Bus di campo profinet (slave)
- Scheda I/O (16 input e 16 output digitali 24V)
- Pinza elettrica a due griffe parallele
- Carico utile 4 kg
- Portata 0,58 m
- Kit demo pick&place
- Pannello simulazione I/O (4output + 4input)
- Box trasportabile
- Licenza server (100 Pc slave) software simulatore 3D robotstudio
- Videolezioni corso robotica base e robotica avanzata per studenti
- Percorsi PCTO corso robotica base e avanzata
- Consegna e collaudo





Prestazioni leader della categoria per una produzione di alta qualità

Progettato per aumentare la produttività produttiva, l'IRB 1100 offre tempi di ciclo fino al 35% più rapidi e la migliore ripetibilità della categoria per una produzione di alta qualità. L'IRB 1100 supera costantemente robot simili in termini di carico utile e ripetibilità di posizione (RP), anche in condizioni di spazio limitate. Infatti, l'IRB 1100 offre il carico utile più elevato per un robot della sua categoria.

Il design compatto e di piccole dimensioni garantisce un'installazione flessibile

Rispetto alla generazione precedente, il design del robot IRB 1100 è stato ottimizzato con un ingombro ridotto del 10% e una riduzione del peso di oltre il 20%, per un'installazione salvaspazio in diversi ambienti, come gli stabilimenti di produzione di componenti elettronici.

L'ingombro ridotto consente di impiegare più robot contemporaneamente per eseguire operazioni di automazione in modo collaborativo, consentendo una movimentazione più flessibile per operazioni con carichi pesanti con utensili/effettori finali complessi.

Grazie al nuovo controller OmniCore™ di ABB, l'IRB 1100 è dotato di funzionalità avanzate di controllo del movimento, che lo rendono ideale per supportare applicazioni di assemblaggio rapido, pick-and-place e movimentazione dei materiali.

Camera bianca ISO 4

La versione IRB 1100 Cleanroom garantisce costi di produzione inferiori alle industrie che necessitano di inquinanti ambientali minimi.

Vantaggi principali

Offre tempi di ciclo più rapidi del 35% per una maggiore produttività

Ingombro ridotto del 10% e riduzione del peso di oltre il 20% per una facile installazione

Il carico utile più elevato per un robot della sua categoria

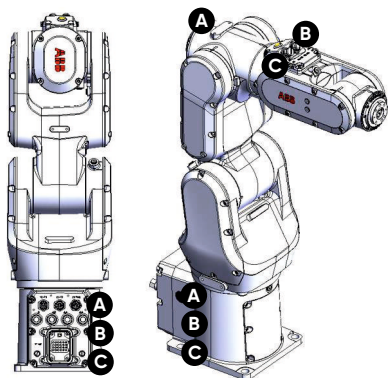
Dotato di un massimo di 16 connessioni I/O (C1+C2) per applicazioni più sofisticate/complesse

Robusto e compatto, con classificazione IP67

L'IRB 1100 offre un grado di protezione standard IP40 e un grado di protezione opzionale IP67. L'intero robot è progettato per essere conforme allo standard IP67 secondo la norma IEC 60529, dalla base al polso, il che significa che i vani elettrici sono sigillati contro l'acqua e i contaminanti solidi.

Principali applicazioni

- Assemblaggio e collaudo
- Carico e scarico
- Avvitatura
- Inserimento gomma
- Lucidatura, smerigliatura, lucidatura, sbavatura e carteggiatura



Caratteristiche

Anteprima IRB 1100

- A** M12 8pin CP/CS
- B** M12 8pin Ethernet
- C** $\Phi 4 \times 4$

Specifiche

Versione del robot	Portata (m)	Carico utile (kg)	Carico del braccio(kg)
IRB 1100-4/0.475	0.475	4	0.5
IRB 1100-4/0.58	0.58	4	0.5
Numero di assi	6		
Protezione	Standard IP40. Option IP67.		
Camera bianca	Opzione ISO 4		
Montaggio	Ogni angolo ¹		
Controller	OmniCore E10, C30, C90XT		
Segnale e alimentazione integrati	Più di 16 segnali (C1+C2) sul polso ²		
Fornitura d'aria integrata	sul polso (Max. 6 Bar) ²		
ethernet integrato	Una porta Ethernet 1000 Base-T ²		

¹ Ci sono alcune limitazioni di spazio raggiungibili quando il carico utile/la posa sono impegnativi.

² Opzionale

Prestazioni (secondo ISO 9283)

	IRB 1100-4/0.475	IRB 1100-4/0.58
Ripetibilità della posa, RP	0.01 mm	0.01 mm
Tempo di stabilizzazione della posa, PSt (s) entro 0,1 mm dalla posizione	0.08	0.19
Ripetibilità del percorso, RT	0.05 mm	0.05 mm

Performance

	IRB 1100-4/0.475	IRB 1100-4/0.58
Ciclo di prelievo da 1 kg		
25 x 300 x 25 mm	0.42 s	

Corpo macchina

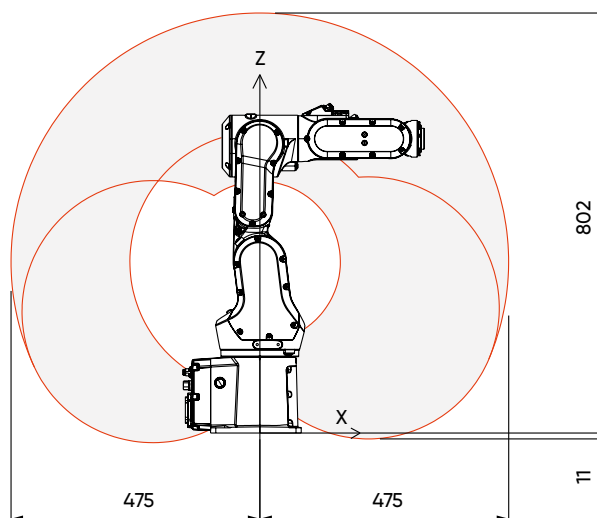
Dimensioni tipo robot	160 x 172 mm
Peso IRB 1100	21 kg

Movimento

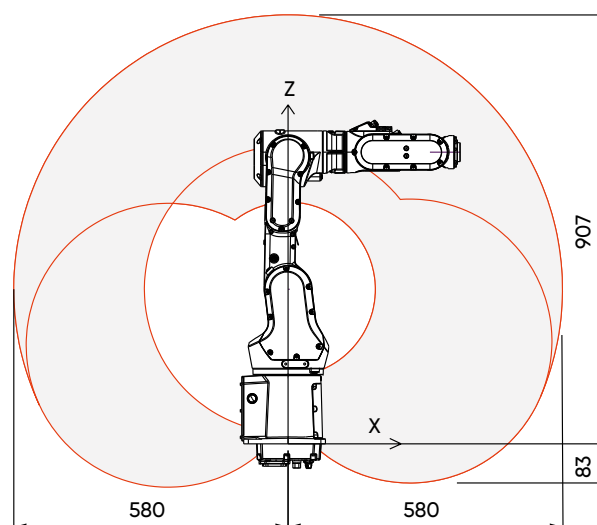
Movimento dell'asse	Campo di lavoro	Velocità massima dell'asse IRB 1100-4/0.475	Velocità massima dell'asse IRB 1100-4/0.58
Rotazione asse 1	+230° to -230°	460°/s	460°/s
Braccio asse 2	+113° to -115°	380°/s	360°/s
Braccio asse 3	+55° to -205°	280°/s	280°/s
Polso asse 4	+230° to -230°	560°/s	560°/s
Curvatura dell'asse 5	+120° to -125°	420°/s	420°/s
Curva asse 6	+400° to -400°	750°/s	750°/s

Le specifiche sono soggette a modifiche senza preavviso.

Campo di lavoro, IRB 1100-4/0.475



Campo di lavoro, IRB 1100-4/0.58



Controller OmniCore™ ,
FlexPendant & IRB 1100





Robot IRB 14050

Intrinsecamente sicuro, realmente collaborativo

Sicurezza ai vertici della categoria. Massima flessibilità. Design accessibile. YuMi è stato progettato per lavorare a stretto contatto con i tuoi dipendenti e aumentare la produttività.

Sulla scia del successo dello YuMi a doppio braccio di ABB, introdotto nel 2015 e primo robot realmente collaborativo al mondo, ABB ha sviluppato uno YuMi a braccio singolo per ampliare il suo portafoglio collaborativo.



- IRB 14050
- Controller Omnicore C30
- Unità di programmazione
- Bus di campo profinet (SLAVE)
- Scheda I/O (16 input e 16 output digitali 24V)
- Pinza elettrica a due griffe parallele
- Ventosa per prelievo oggetti
- Telecamera 2D e opzione software integrata
- Kit demo
- Tavolo trasportabile
- Kit demo pick&place
- Pannello simulazione I/O (4 output + 4 input)
- Licenza server (100 PC SLAVE)
- Software simulatore 3d Robotstudio
- Videolezioni corso robotica base e robotica avanzata per i docenti
- Percorsi PCTO corso robotica base e avanzata
- Consegna e collaudo
- Certificazione CE

Installazione versatile per una distribuzione ottimale

YuMi a braccio singolo è compatto e leggero (9,5 kg) e supporta il montaggio in qualsiasi direzione, incluso a soffitto, tavolo e parete, per un'installazione rapida e flessibile che si adatta alle linee di produzione esistenti. Il braccio ultraleggero in magnesio ruota su sette assi per imitare i movimenti umani con maggiore agilità rispetto ai robot a 6 assi.

Il robot è stato progettato specificamente per soddisfare le esigenze di produzione flessibili richieste dai processi di assemblaggio di piccoli componenti, inclusi quelli di elettronica di consumo, beni di consumo e piccole e medie imprese.



Programmazione facile guidata

Il modello YuMi a braccio singolo è dotato di Wizard, la nuova interfaccia di programmazione grafica di ABB che consente di creare rapidamente programmi per robot utilizzando blocchi drag-and-drop sul Flexpendant.

Opzione Salva Sposta

Per soddisfare i requisiti di sicurezza avanzati di scenari di utilizzo specifici, SafeMove di ABB sarà disponibile come opzione per lo YuMi a braccio singolo, offrendogli l'intera gamma di funzioni di sicurezza certificate di cui dispongono gli altri robot ABB.

Caratteristiche principali

- Carico utile nominale di 500 g
- Ingombro ridotto, destrezza a 7 assi
- Manipolatore estremamente leggero, 9,5 kg
- Montaggio in qualsiasi posizione
- Pinza integrata con servomotore, visione e vuoto
- Progetto di sicurezza all'avanguardia
- Alta velocità e precisione
- Arresto di protezione e arresto di emergenza PL d Cat 3



Vantaggi per il cliente

- Tempi di ciclo brevi
- Funzionamento senza barriere
- Tecnologia di passaggio cavi
- Programmazione guidata semplice
- Investimenti ridotti
- Più facile da integrare

Programmazione lead-through facile da usare

Lo YuMi a braccio singolo offre inoltre la stessa programmazione intuitiva e di facile utilizzo dei movimenti guidati dello YuMi a doppio braccio, il che significa che gli operatori possono insegnare al robot movimenti e posizioni in modo semplice e rapido, semplificando notevolmente la programmazione. Combinando questa semplicità con la flessibilità di implementazione del robot, aiuterà i produttori di molti settori a compensare la carenza di manodopera qualificata e a ridurre le barriere all'ingresso per i nuovi potenziali utilizzatori di robot, in particolare le piccole e medie imprese. Estremamente versatile, la famiglia di robot YuMi può essere combinata in numerose configurazioni. Ad esempio, uno YuMi a braccio singolo può essere utilizzato per alimentare i componenti dello YuMi a doppio braccio per aumentare la flessibilità, oppure può essere aggiunto come braccio aggiuntivo per attività di assemblaggio più complesse che richiedono più di 2 bracci robotici.

Robot IRB 14050



Specifiche

Versione robot	Portata (mm)	Carico utile (g)	Carico di braccio
IRB 14050	559	500	Nessun carico sul braccio
Numero di assi	7		
Protezione	Std: IP30 e camera bianca		
Montaggio	Tutti gli angoli. AbsAcc disponibile per tutte le posizioni di montaggio.		
Controller	OmniCore C30		
Alimentazione elettrica del cliente	24V/1A supply		
Segnali del cliente	4 segnali (per IO, Fieldbus o Ethernet)		
Fornitura d'aria integrata	4 Bar		
Sicurezza funzionale	PL d Cat 3 Arresto di protezione e arresto di emergenza SafeMove come opzione		

Prestazioni (secondo ISO 9283)

Velocità TCP massima	1.5 m/s
Accelerazione TCP massima (movimento di controllo normale a carico nominale)	39.1 m/s ²
Accelerazione TCP massima (arresto di emergenza a carico nominale)	85.4 m/s ²
Tempo di accelerazione 0-1 m/s	0.12 s
Ripetibilità della posa	0.02 mm
Ciclo di prelievo da 0,5 kg 25 x 300 x 25 mm	0.86 s

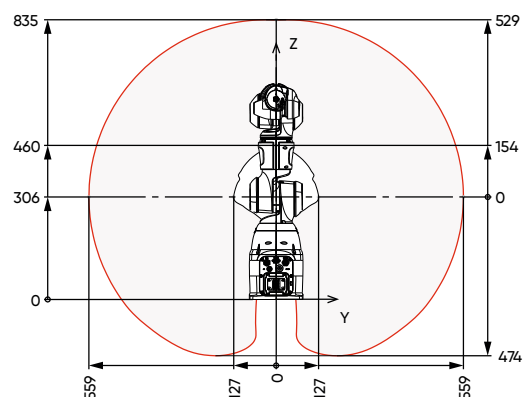
Fisica

Dimensioni inferiori	160 x 160 mm
Peso	9.5 kg

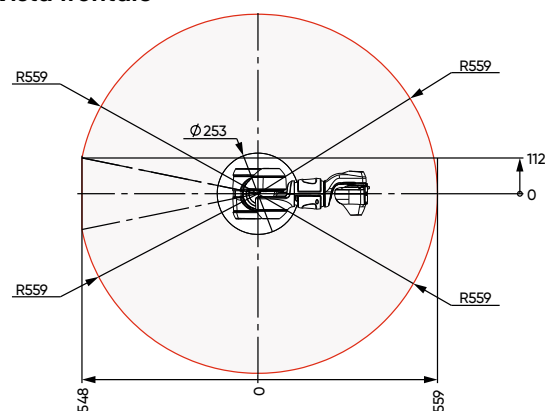
Movimento

Movimento degli assi	Campo di lavoro	Velocità massima dell'asse
Rotazione dell'asse 1	-168.5° to 168.5°	180°/s
Braccio dell'asse 2	-143.5° to 43.5°	180°/s
Braccio dell'asse 3	-123.5° to 80.0°	180°/s
Polso dell'asse 4	-290.0° to 290.0°	400°/s
Curvatura dell'asse 5	-88.0° to 138.0°	400°/s
Curva asse 6	-229.0° to 229.0°	400°/s
Rotazione asse 7	-168.5° to 168.5°	180°/s

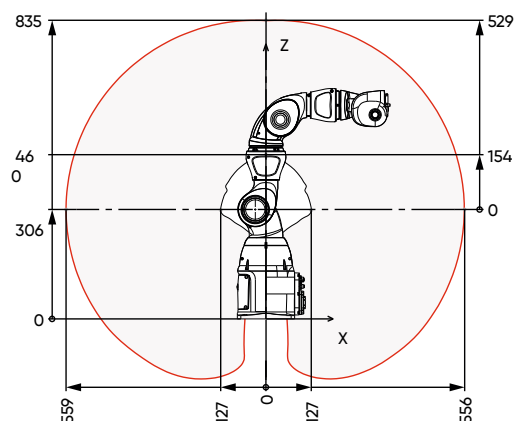
Vista frontale



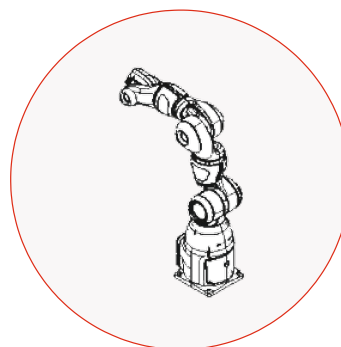
Vista frontale



Vista frontale



Vista frontale

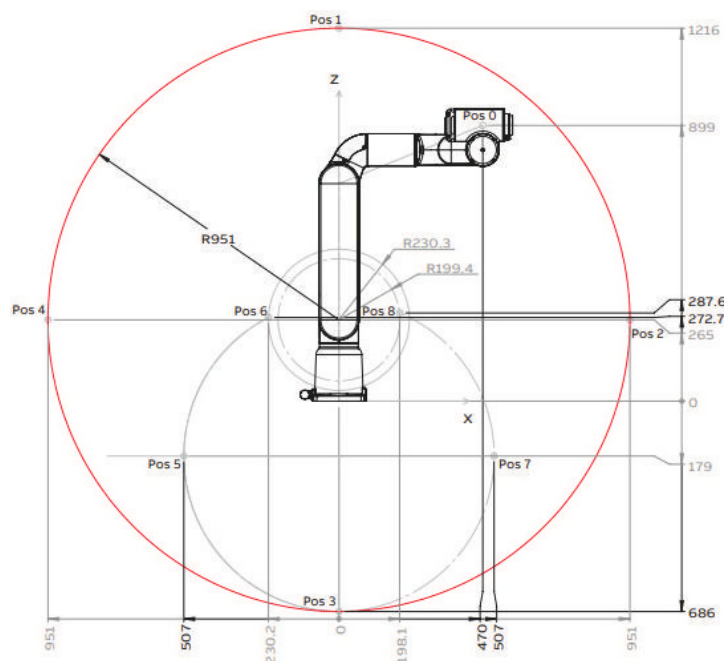


Robot CRB 15000

Braccio robotico a 6 assi

Progettato per la movimentazione di carichi utili fino a 5 kg, 10 kg e 12 kg, GoFa è dotato di sensori di coppia integrati in ciascuna delle sue sei articolazioni che offrono prestazioni superiori in termini di potenza e limitazione della forza. Insieme, questi sensori prevengono il rischio di lesioni portando GoFa a fermarsi immediatamente se rileva un contatto con un lavoratore umano.

Campo di lavoro, vista laterale

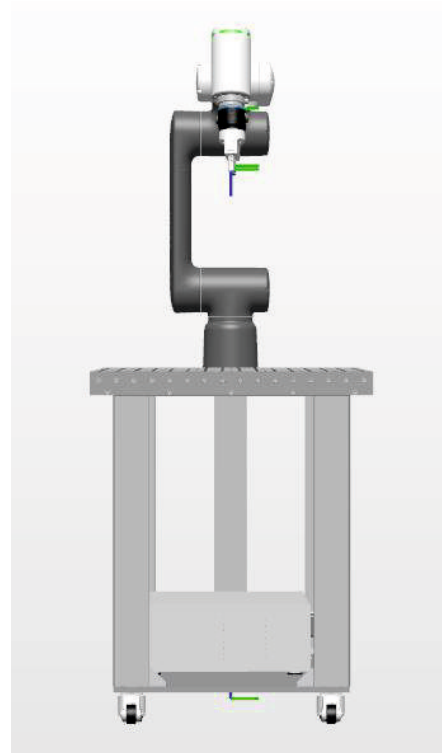


Banco "Gofa" Fissaggio robot

Dimensione telaio 1070x720xH900 mm

Realizzato con:

- Profili 45x45 45x90
- Pianale superiore e inferiore in alluminio sp. 15mm ANODIZZATO - lavorati a disegno
- Piastre per fissaggio profili pianale in alluminio sp. 8mm ANODIZZATO
- Ruote Blikle come da capitolato
- Angolari di fissaggio



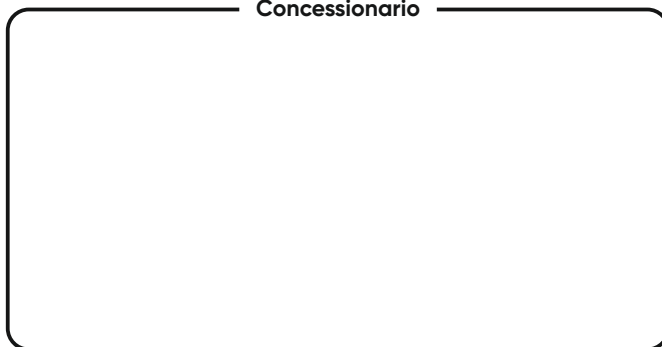


Scarica il catalogo completo



Cataloghi digitali, alberi felici:
scegli **Abintrax** che con **mydidactstore**,
abbraccia la sostenibilità!

Concessionario



Abintrax s.r.l.

Via Marina del Mondo, 62 | 70043 Monopoli (Ba) Italy
tel. +39 080 2149700 | www.abintrax.com | info@abintrax.com

Visita il nostro store
e scopri tutti i nostri prodotti

www.mydidactstore.it

