



## SPEZIFIKATIONEN

Roboterversion	<b>IRB 14000-0.5/0.5</b>
max. Reichweite / Arbeitsradius	500 mm
Nenn- / Traglast	500 g / Arm
Anzahl Achsen	7 / Arm
Handvariante	Zwei-Finger-Servogreifer (optional zusätzlich Kamera und Vakuumgreifer)
Schutzart	IP30
Steuerung	IRC 5 (integriert)
Montageart	Tisch

## MAßE / GEWICHTE

Gesamtgrundfläche	399 x 496 mm
Roboterfuß	399 x 134 mm
Gewicht	38 kg

## PROGRAMMIEROPTIONEN

Umgebung	ABB Rapid
Vorkenntnisse	keine Programmierkenntnisse erforderlich Bedienung über ABB FlexPendant, industrielle Displays, Tablets und Smartphones

## EIGNUNG

Industriesegmente	Elektronik und Technologie Kleinteilmontage Automobilindustrie und -zulieferer Spielzeugindustrie Uhrenindustrie
-------------------	--

## SICHERHEITSSPEZIFIKATIONEN

Funktionale Sicherheit	Performance Level "b" Kategorie B
Zertifizierte Sicherheit	von unabhängiger Stelle
Sicherheitstechnik	wird im Risikograd nach S1 beurteilt* *nicht Gefahr bringende Maschine

## MERKMALE

Kollaborativ	enge Zusammenarbeit mit Menschen möglich keine Absperrung, keine Einhausung, keine Zonen nötig
Verschiedene E/A-Schnittstellen	ProfiNet, Ethernet/IP, Profibus, DeviceNet, USB
Wiederholgenauigkeit	+/- 0,02 mm

## VORTEILE

Gepolsterte Doppelarme (Multitasking)	erhöht die Sicherheit des Bedieners bei Berührung während des Betriebs
Geschlossenes Design	weniger Wartung (Kabel- und Luftleitungen komplett innenliegend)
Integrierte Steuerung	spart Stellfläche, keine störenden Kabel der Steuerung am Boden
Leichtbauweise	Roboter ist tragbar
Einfache Anwendung	Programmieren durch Führen
Integrated Vision	Kamera im Greifer des Roboters, kann unsortierte Teile handhaben
Umfangreiche Option zur Kommunikation	einfache Schnittstellen, nicht auf eine Option begrenzt
Hohe Geschwindigkeit	mehr produzierte Teile, höhere Produktivität = hohe Rendite
ESD-Konformität	kann offene elektronische Baugruppen handhaben