

IRB 340

Industrieroboter

ANWENDUNGSBEREICHE

Aufnehmen
Materialhandhabung
Montage
Verpacken



Schnell und flexibel

Der IRB 340 FlexPicker™ ist die ideale Lösung für Anwendungen, bei denen einzelne Objekte schnell und präzise von einem Ort zu einem anderen bewegt werden müssen. Das herausragende Merkmal des IRB 340 ist seine Geschwindigkeit, dank derer er bis zu 150 Pick-&-Place-Zyklen pro Minute handhaben kann.

Der leicht zu reinigende, voll abgedichtete IRB 340SA ist mit einer Speziallackierung versehen, besteht aus korrosionsbeständigem Material und einer vierte Achse mit speziellen Gleitlagern zum einfachen Reinigen mit Reinigungsmittel und Wasser bei niedrigem Druck. Die abwaschbare IRB 340 Version ist besonders für

den Einsatz in Verpackungsanwendungen mit losen Lebensmitteln wie z. B. Fleisch, Molkereiprodukten und Fertigmahlzeiten geeignet. Um die hierbei geltenden strengen Forderungen erfüllen zu können, steht eine abwaschbare, rostfreie Version zur Verfügung.

Die zuverlässige, marktführende Robotersteuerung ist das Herzstück des FlexPicker-Roboters. Mit TrueMove™ und QuickMove™ stellt die Robotersteuerung höchstmögliche Bahngeschwindigkeit und -genauigkeit sicher. Außerdem ermöglicht sie dem Roboter, schnelllaufenden Förderbändern mit hoher Genauigkeit zu folgen.

Technische Daten

SPEZIFIKATION

Roboterversionen IRB	Handhabungs- kapazität	Anmerkungen
340	1 kg	Standard
340SA	1 kg	Abwaschbar
340SAS	1 kg	Rostfrei Abwaschbar
340/2	2 kg	Standard
340SA/2	2 kg	Abwaschbar
340SAS/2	2 kg	Rostfrei Abwaschbar

Zusatzlast		
am Oberarm		350 g
am Unterarm		350 g

Anzahl der Manipulatorachsen	
Integrierte Anwenderleitungen	12 für Signale, 50 V, 250 mA
Integrierte Druckluftversorgung	Max. 6 bar/ max. Vakuum -0,9 bar (nur für Standardversion)

LEISTUNG

Positionswiederholgenauigkeit	
	0,1 mm

Winkelwiederholgenauigkeit	
IRB 340	0,4°
IRB 340SA/SAS	1,5°

Arbeitsbereich	
Durchmesser	1.130 mm
Höhe	250 mm
Rotation	Unbegrenzt
Max. Geschwindigkeit	10 m/s
Max. Beschleunigung (ca.), 1 kg Version	100 m/s ²
Max. Beschleunigung (ca.), 2kg Version	60 m/s ²
Max. Drehmoment Achse 4	1 Nm (Winkelbeschleunigung abhängig v. Trägheitsmoment)

Typische Zykluszeiten (nur Roboterbewegung), 1kg Version		
Zyklus [mm]	Nennlast [kg]	Zykluszeit [s]
25/305/25	0,1	0,33
25/305/25	1,0	0,38
25/700/25	0,1	0,44
25/700/25	1,0	0,55

Typische Zykluszeiten (nur Roboterbewegung), 2 kg Version

Zyklus [mm]	Nennlast [kg]	Zykluszeit [s]
25/305/25	2,0	0,65
25/700/25	2,0	0,83

Für optimale Prozessleistung, siehe Datenblatt Pick Master

Conveyor Tracking		
Max. Förderbandgeschwindigkeit		350 mm/s
Förderband- geschwindigkeit [mm/s]	Nennlast [kg]	Wieder- holgenauigkeit [mm]
150	0,1	1,0
250	0,1	2,0

Hinweis: Höhere Förderbandgeschwindigkeiten (bis zu 750 mm/s) auf Anfrage.

ELEKTRISCHE ANSCHLÜSSE

Netzspannung	
	200 – 600 V, 50/60 Hz

Nennleistung	
Transformator	7,2 kV A

MONTAGEART/GRUNDFLÄCHE/GEWICHT

Montageart	
	Hängend

Grundfläche	
	950 mm x 1.050 mm

Gewicht 340, SA, (SAS)	
	140 kg, (165 kg)

BETRIEBSBEDINGUNGEN

Schutzart	
Manipulator IRB 340	IP55
Manipulator IRB 340SA und IRB 340SAS	IP67

Umgebungstemperatur	
	+5°C bis +52°C

Relative Luftfeuchtigkeit	
	Max. 95%

Reinraum	
	Klasse 10

Geräuschpegel	
	< 70 dB(A)

Emission	
	EMC/EMI-abgeschirmt

Daten und Abmessungen können ohne vorherige Ankündigung geändert werden.

ARBEITSBEREICH

