

IRB 6660 130/3.1 und IRB 6660 100/3.3 Industrieroboter

Anwendungsbereiche
Pressenbedienung
Materialhandhabung
Maschinenbedienung



Ein Roboter für anspruchsvolle Anwendungen

Der IRB 6660 ist ein Industrieroboter mit hoher Nutzlast und starker Leistung. Er baut auf der renommierten IRB 6600-Roboterproduktfamilie mit hohem Handgelenkdrehmoment, wartungsfreundlichem modularem Aufbau und der für ABB-Roboter charakteristischen, äußerst hohen Verfügbarkeit auf.

Aufgrund seiner außerordentlich robusten Bauweise und großen Reichweite eignet sich der neue Hochleistungsroboter besonders zur Bedienung und Verkettung von Pressen in der Metallverarbeitung. Durch hohe Geschwindigkeit und Präzision ermöglicht er in Pressenlinien kürzere Zyklen und optimierte Betriebszeiten, was die Produktivität der Linie deutlich erhöht.

Der optimierte Roboter für Pressenverkettungen

Die bei der Pressenbedienung am meisten beanspruchten Roboterachsen und deren Antriebe wurden verstärkt und gezielt an die Anforderungen der Produktionszyklen angepasst. In Kombination mit dem Parallelarm-Design resultiert daraus eine hohe Steifigkeit und Stabilität des Roboters. Der IRB 6660 lässt sich so einfacher, schneller und präziser innerhalb der Linien steuern, was die Zykluszeiten um bis zu 15% reduziert.

Auf diese Weise profitieren Anwender von einer besonders langen Lebensdauer aller kritischen und verschleißintensiven Bauteile sowie hohen Zuverlässigkeit und Verfügbarkeit.

IRB 6660 130/3.1 und IRB 6660 100/3.3

Spezifikation

Roboterversion	Reichweite	Handhabungskapazität
IRB 6660-130/3.1	3,10 m	130 kg
IRB 6660-100/3.3	3,35 m	100 kg
Zusatzlast:	Am Oberarm des Manipulators kann eine zusätzliche Last von 20 kg, am Rahmen von Achse 1 eine Zusatzlast von 500 kg montiert werden.	
Anzahl der Achsen:	6	
Montageart:	Boden	
Schutzart:	IP67 / Standard	
Steuerungsvarianten:	Standardsteuerung, Panel Mounted Controller	

Leistung (gemäß ISO 9283)

Positionswiederholgenauigkeit (RP):	0,11 mm
Bahnwiederholgenauigkeit (RT):	0,9 mm

Bewegung	Arbeitsbereich	Max. Achsgeschwindigkeit	
		130/3.1	100/3.3
Achse 1	+180° bis -180°	110°/s	110°/s
Achse 2	+85° bis -42°	130°/s	130°/s
Achse 3	+120° bis -20°	130°/s	123°/s
Achse 4	+300° bis -300°	150°/s	150°/s
Achse 5	+120° bis -120°	120°/s	120°/s
Achse 6	+360° bis -360°	240°/s	240°/s
Achse 2-3	+160° bis +20°		

Eine Überwachungsfunktion verhindert das Überhitzen der Motoren in Anwendungen mit intensiven und häufigen Bewegungen.

Elektrische Anschlüsse

Netzspannung:	200–600 V, 50/60 Hz
Leistungsaufnahme ISO-Würfel:	
130/3.1	3,1 kW
100/3.3	2,3 kW
Zyklus Pressenverktettung:	
130/3.1	3,9 kW
100/3.3	4,7 kW

Maße / Gewicht

Robotergrundfläche:	1206 x 798 mm
Gewicht:	
130/3.1	1910 kg
100/3.3	1950 kg

ABB Automation GmbH Unternehmensbereich Robotics

Grüner Weg 6
D-61169 Friedberg
Phone: +49 60 31 85-0
Fax: +49 60 31 85-297
E-Mail: robotics@de.abb.com

www.abb.de/robotics

Betriebsbedingungen

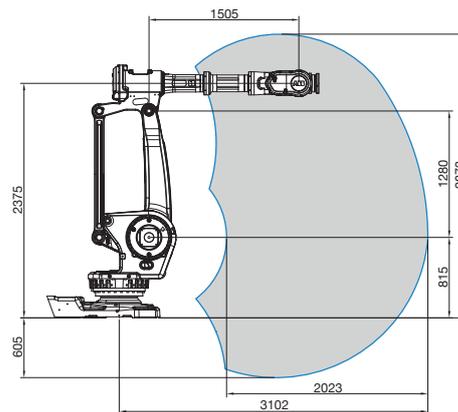
Umgebungsbedingungen für die mechanische Einheit

Umgebungstemperatur:	+5° C bis +50° C*
Bei Transport und Lagerung:	-25° C bis +55° C
Kurzfristig (max. 24 Stunden):	bis zu +70° C
Relative Luftfeuchtigkeit:	max. 95 %
Geräuschpegel:	max. 70–73 dB(A)
Emission:	EMC / EMI-abgeschirmt

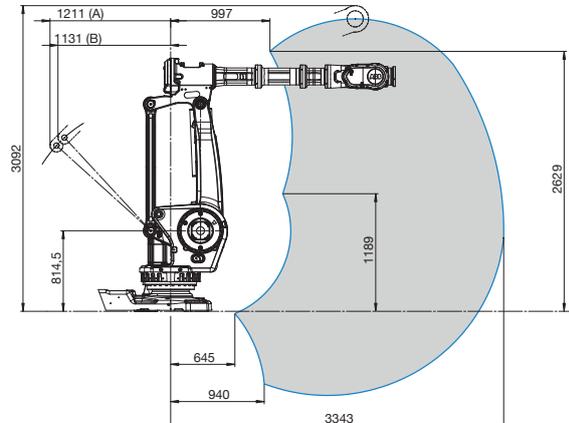
*In Anwendungen der Pressenverktettung mit hoher Geschwindigkeit beträgt die max. Umgebungstemperatur 40 °C.

Arbeitsbereich

IRB 6660-130/3.1



IRB 6660-100/3.3



Hinweis:

Technische Änderungen der Produkte sowie Änderungen im Inhalt dieses Dokuments behalten wir uns jederzeit ohne Vorankündigung vor. Bei Bestellungen sind die jeweils vereinbarten Beschaffenheiten maßgebend. Die ABB Automation GmbH übernimmt keinerlei Verantwortung für eventuelle Fehler oder Unvollständigkeiten in diesem Dokument.

Wir behalten uns alle Rechte an diesem Dokument und den darin enthaltenen Gegenständen und Abbildungen vor. Vervielfältigung, Bekanntgabe an Dritte oder Verwertung seines Inhaltes – auch von Teilen – ist ohne vorherige schriftliche Zustimmung durch die ABB Automation GmbH verboten.

Copyright© 2015 ABB, alle Rechte vorbehalten