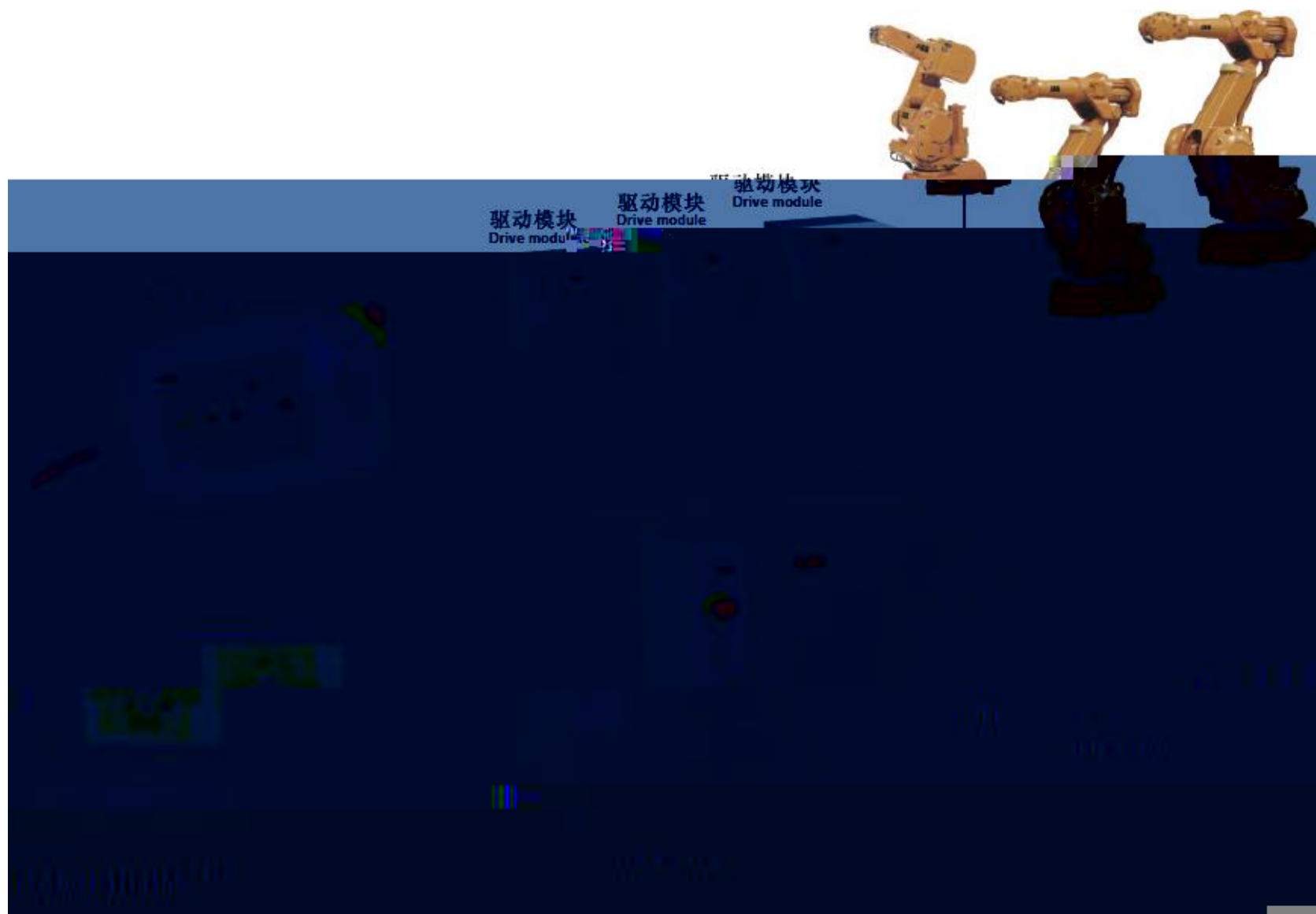




# 机器人

ABB 机器人      三分成： 机器人 体  
制 和 器





# 制器

**过程模块**  
Process module

所 工作已全 完  
成并 备充 ,  
块 度可 应

**控制模块—控制器的核心**  
Control module - the heart of the controller

IRC5 制 块容 了CPU  
务 口 作  
安全 口 客户 备  
和 器 制  
块 供客户 备 安

**驱动模块**  
Drive module

动 块容 了 器人 和 动 以  
及 助 它 包括 , 可  
器人 供 入口便于 护





IRC5 紧凑型 控制器 所 件  
在 个 小 子  
在IRC5 紧凑型 控制器中仅 个  
可以挂 个I/O单元 (以  
DSQC652为 准)

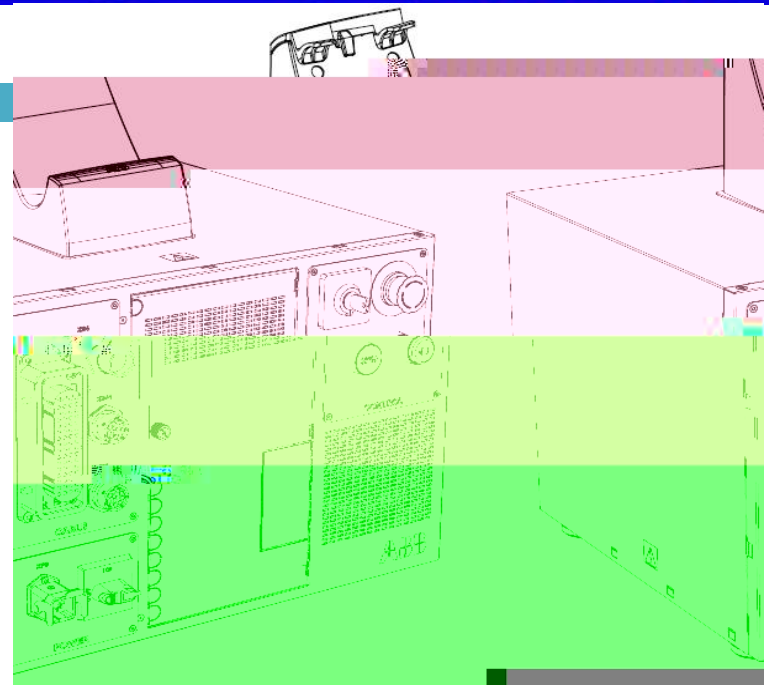
IRC5 紧凑型 控制器 前仅 于 型IRB 120 IRB 1410  
IRB 260 IRB 360 IRB 1200 IRB 1410 IRB1600 器人





制器 件： 器  
PCI

制 件： U 口  
RTOS  
RAPID  
PC-DOS 件  
功



件

: 单 220V、230V, 50-60Hz



户 口

制 上 :

件

PlexPendant: 1kg

分  
性

停

/石 切

U



入/ 出： 准16/16 ( 多8192)

字： 24V DC或 器信号

拟： 1×0-10V

串： 1×RS 232 (RS422带 器)

以太 (10/100MB/s)

两： 务和LAN

场总 (主)： 场总 (从)：

DeviceNet

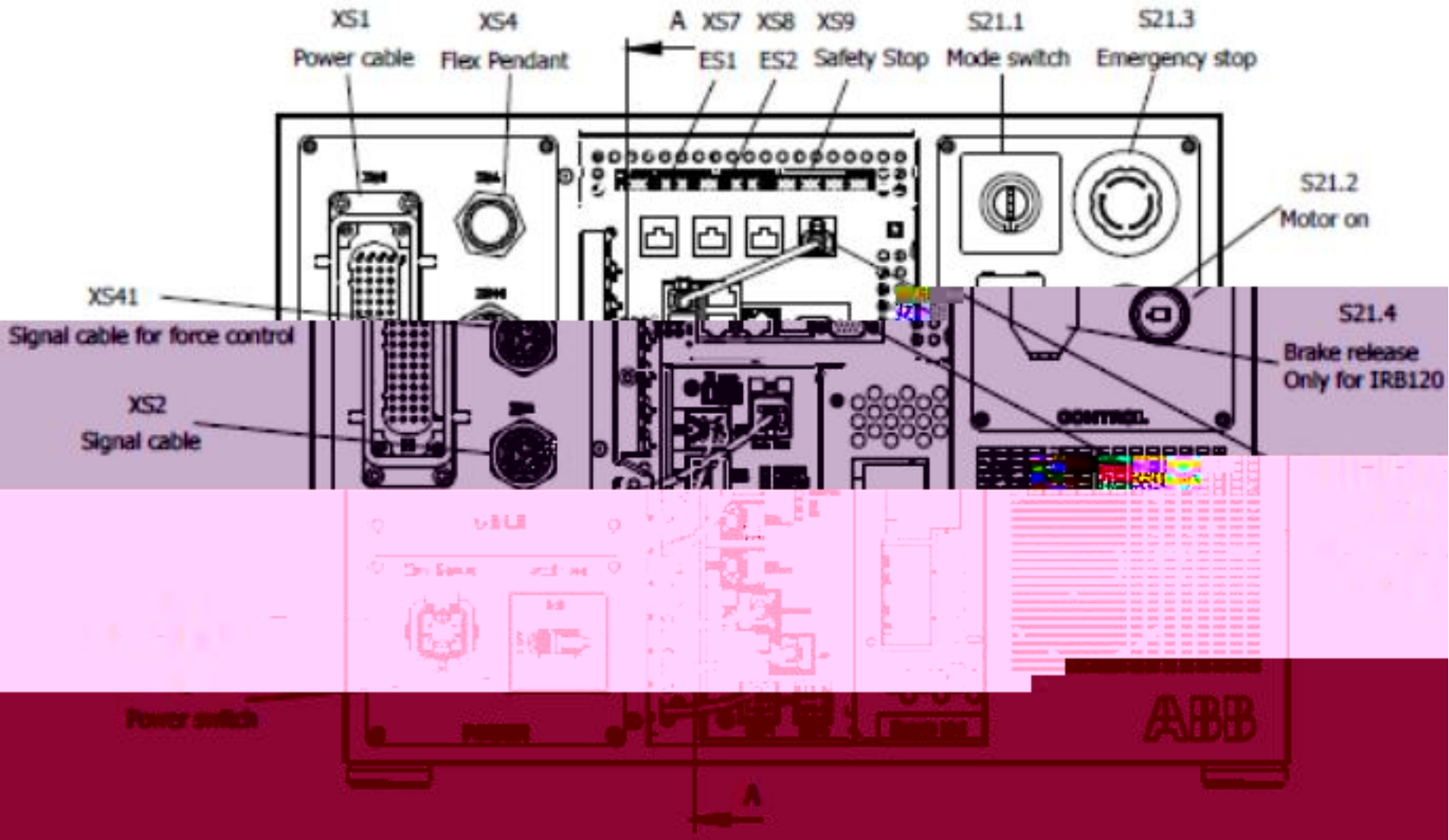
DeviceNet

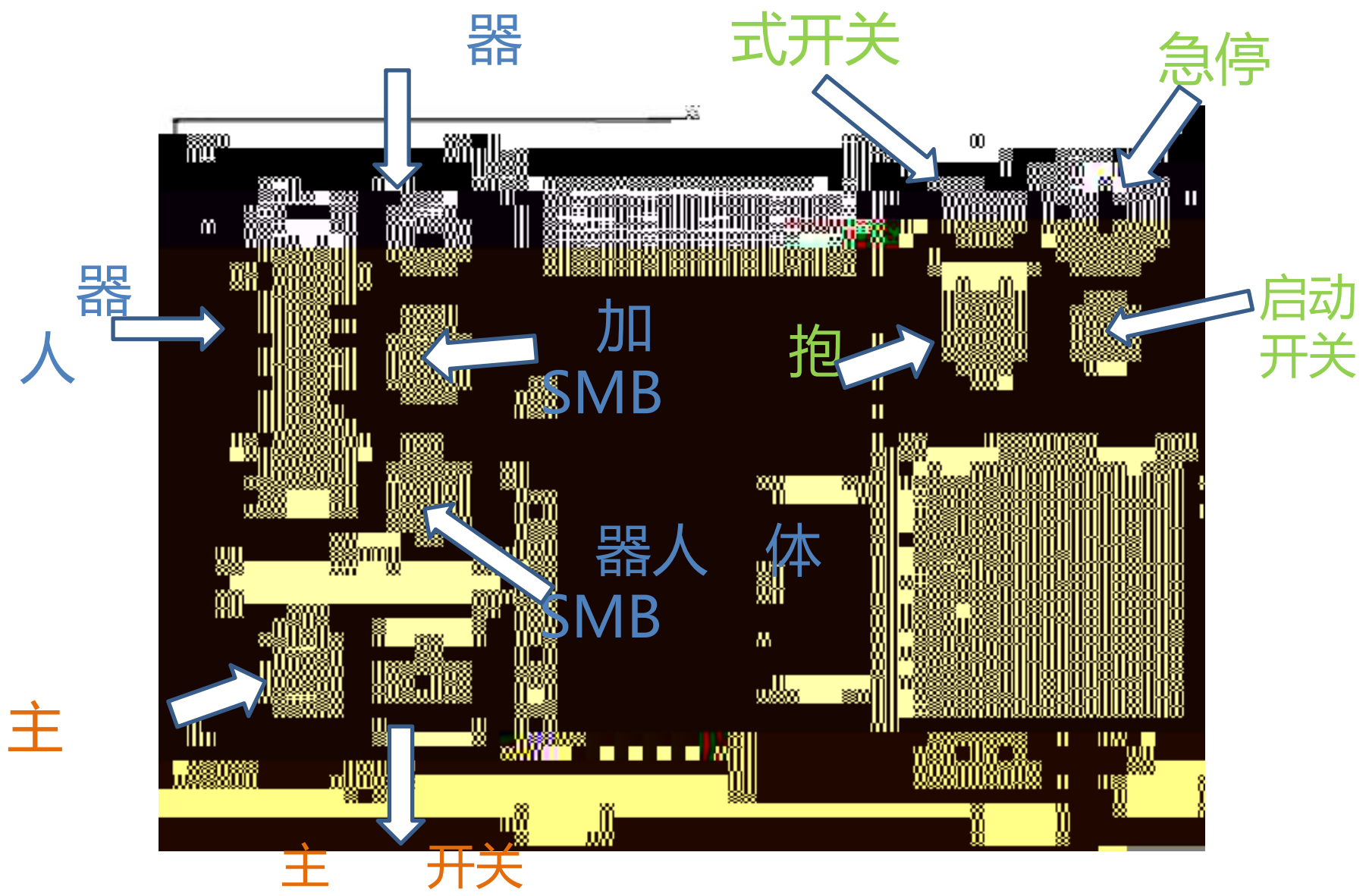
PROFINET

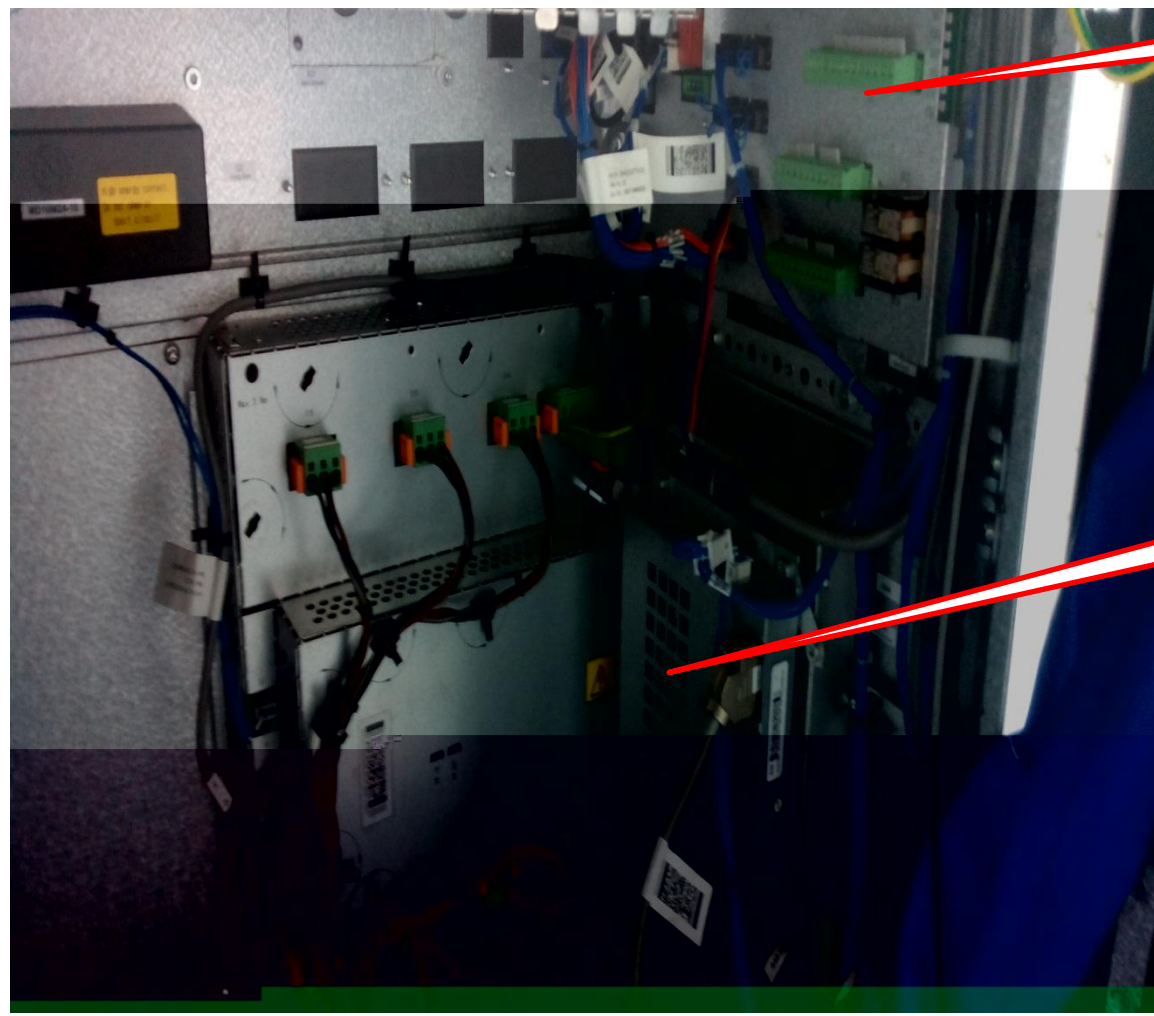
PROFIBUS DP

PROFIBUS DP









全 制



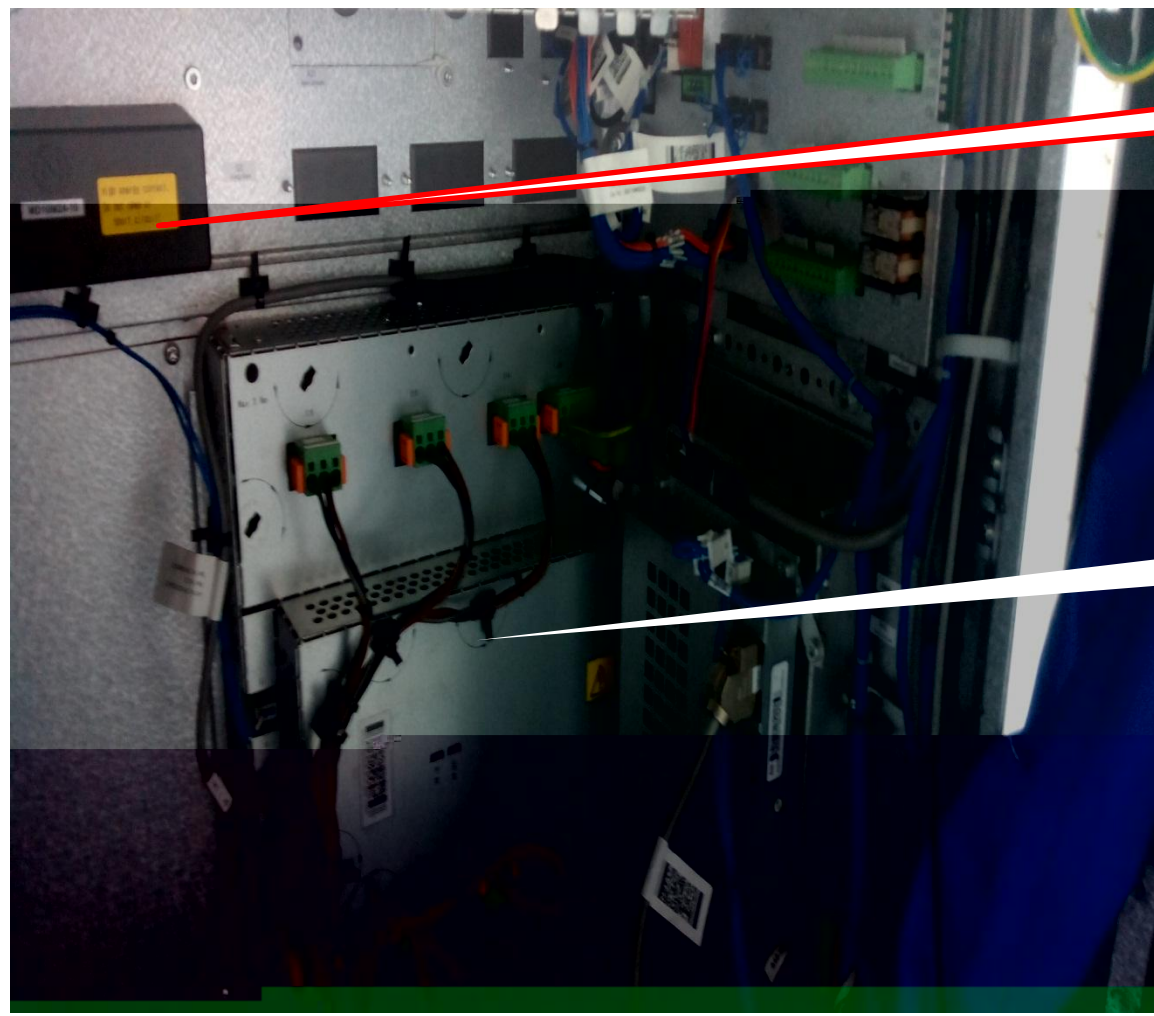
制 作 上 停 关、  
TPU上 停 和 停 一些  
全信号 全

全 制

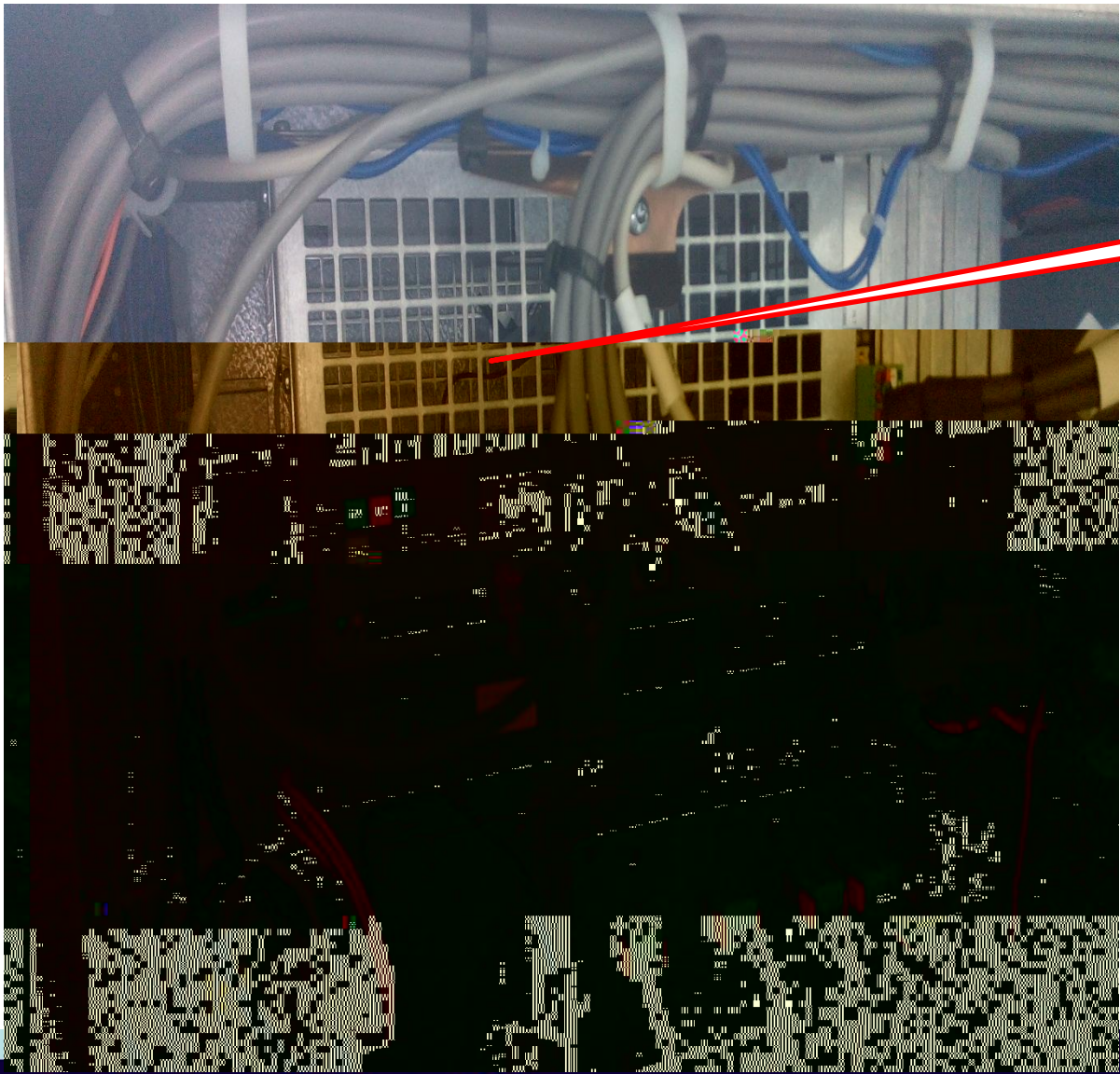


不保 ， 器  
位和 人 前  
体 和 器 人  
人 体 位 和 器 人  
， 后 传 主





I/O供

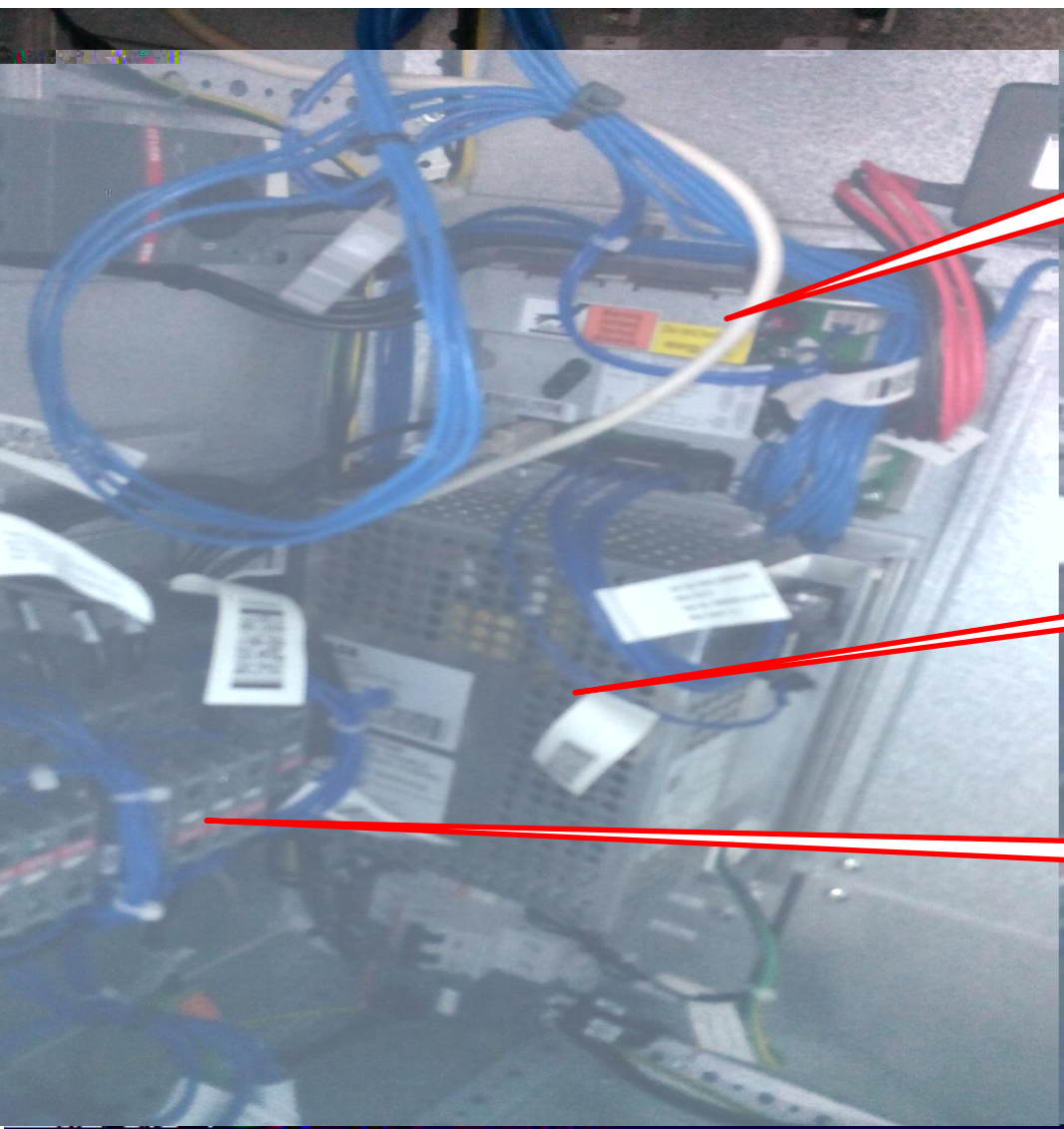


主



机器人动  
和信号，  
信号发到各单元





分 器

各主 制 分 24VDC  
、 分 24VDC ( )  
全 、 TPU

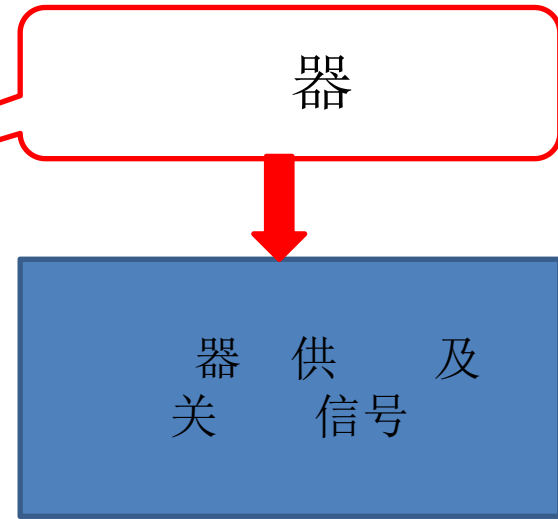
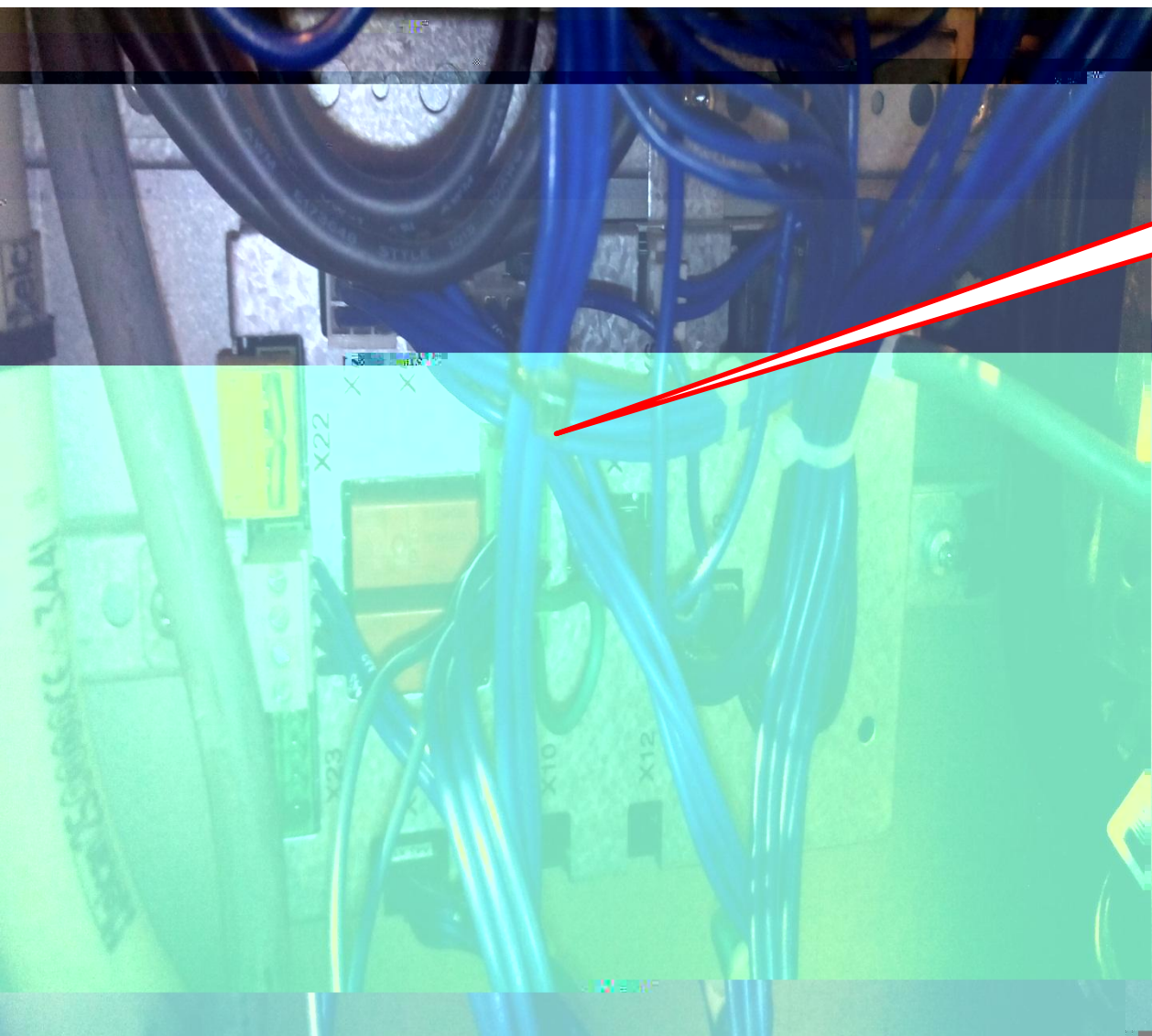
供

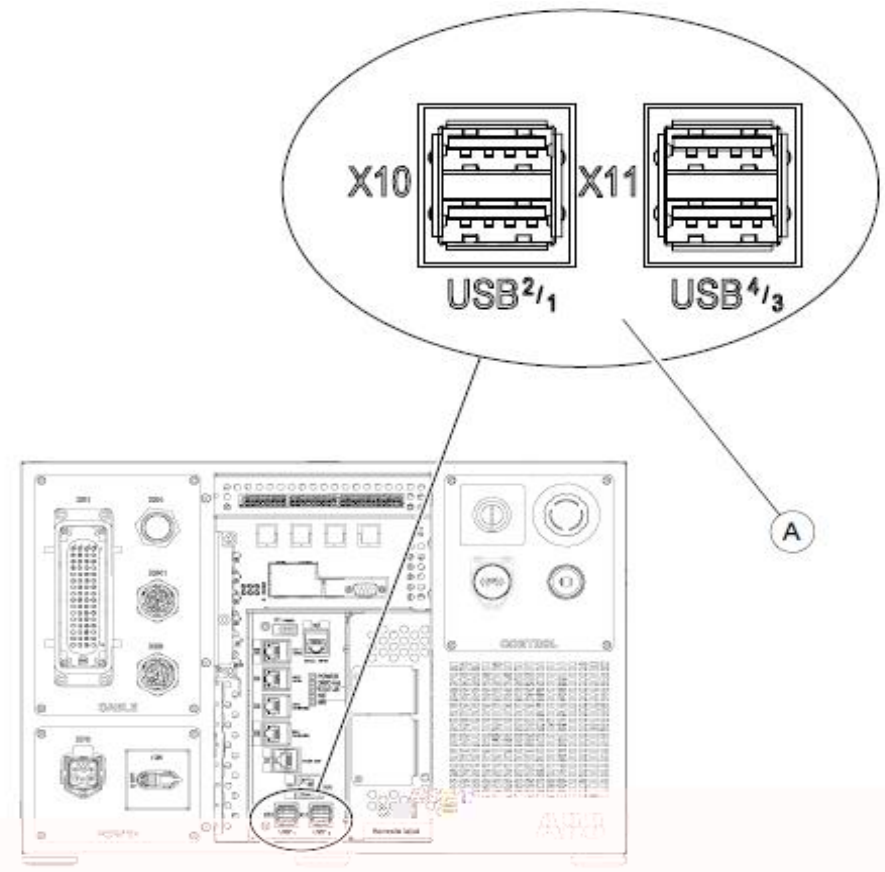
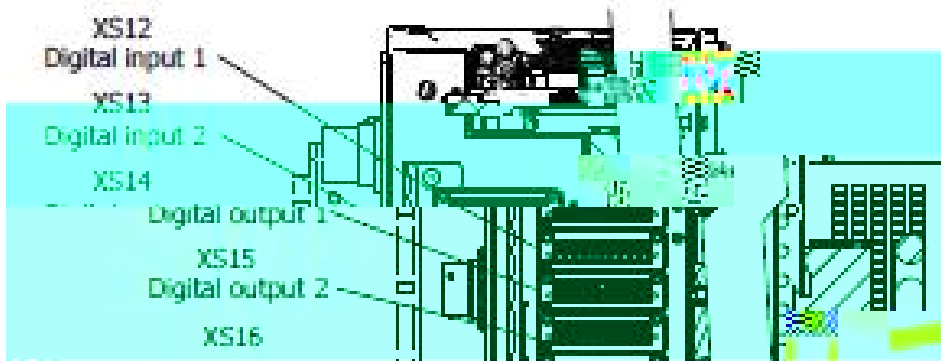
分 器 供  
24VDC

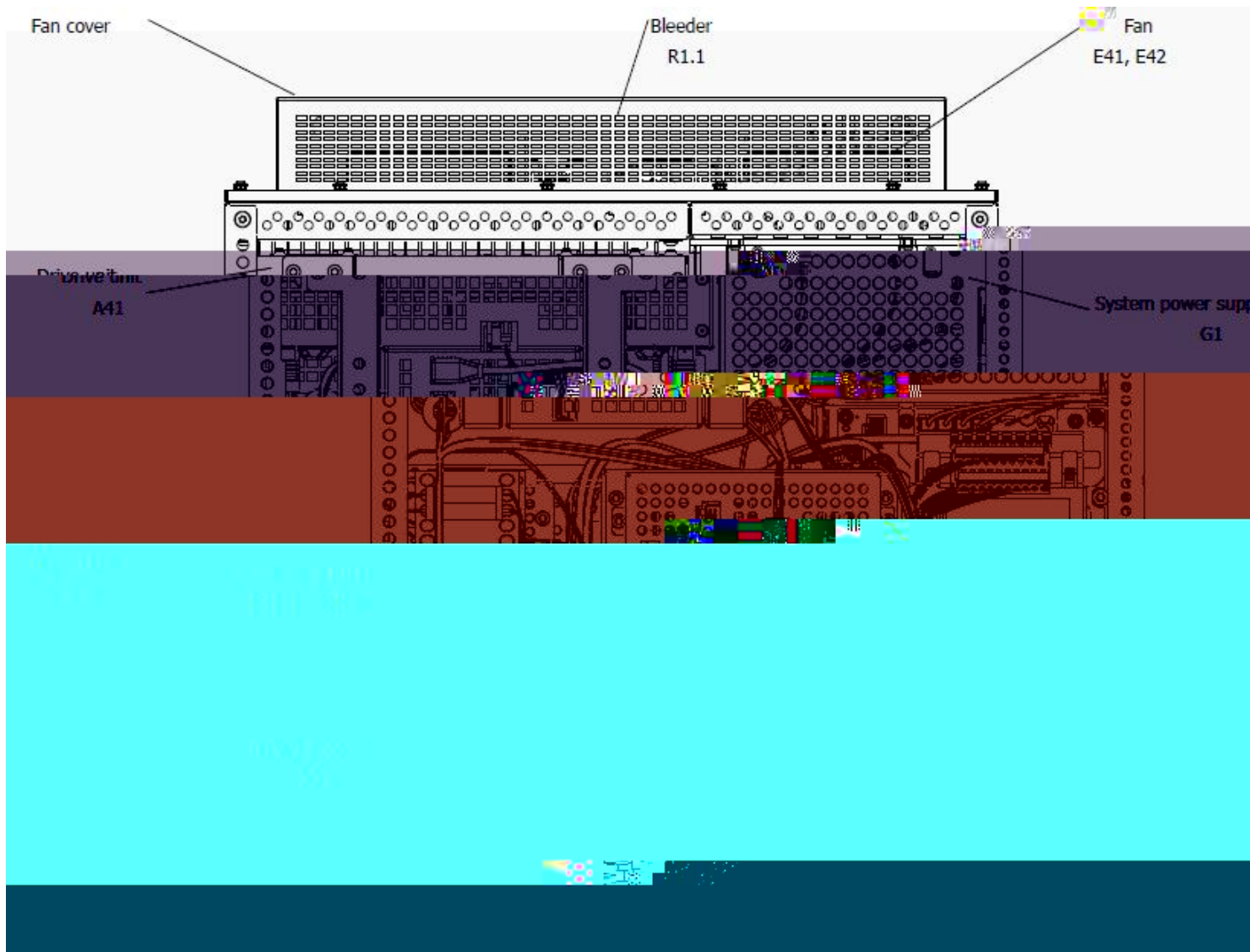
器





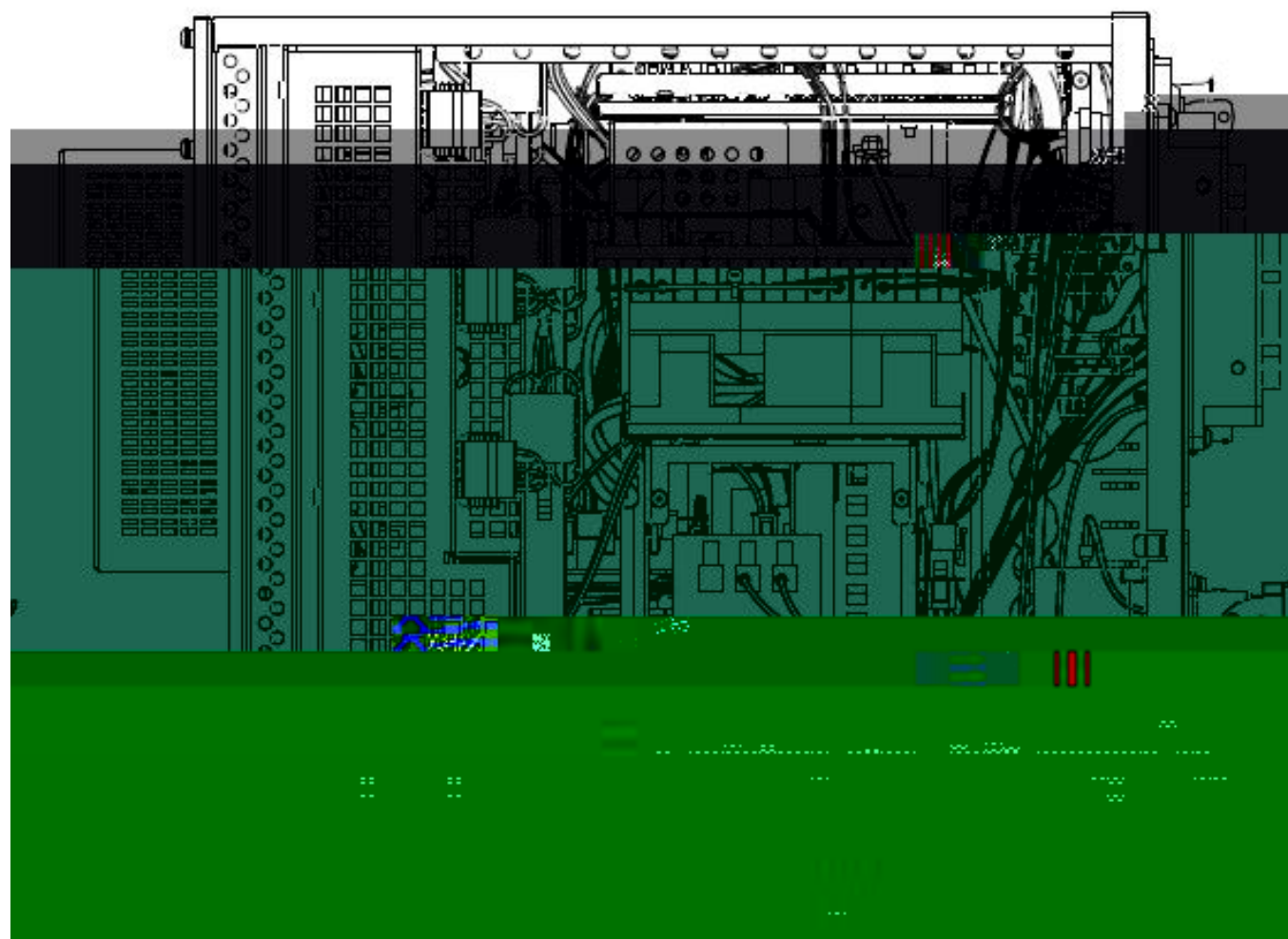




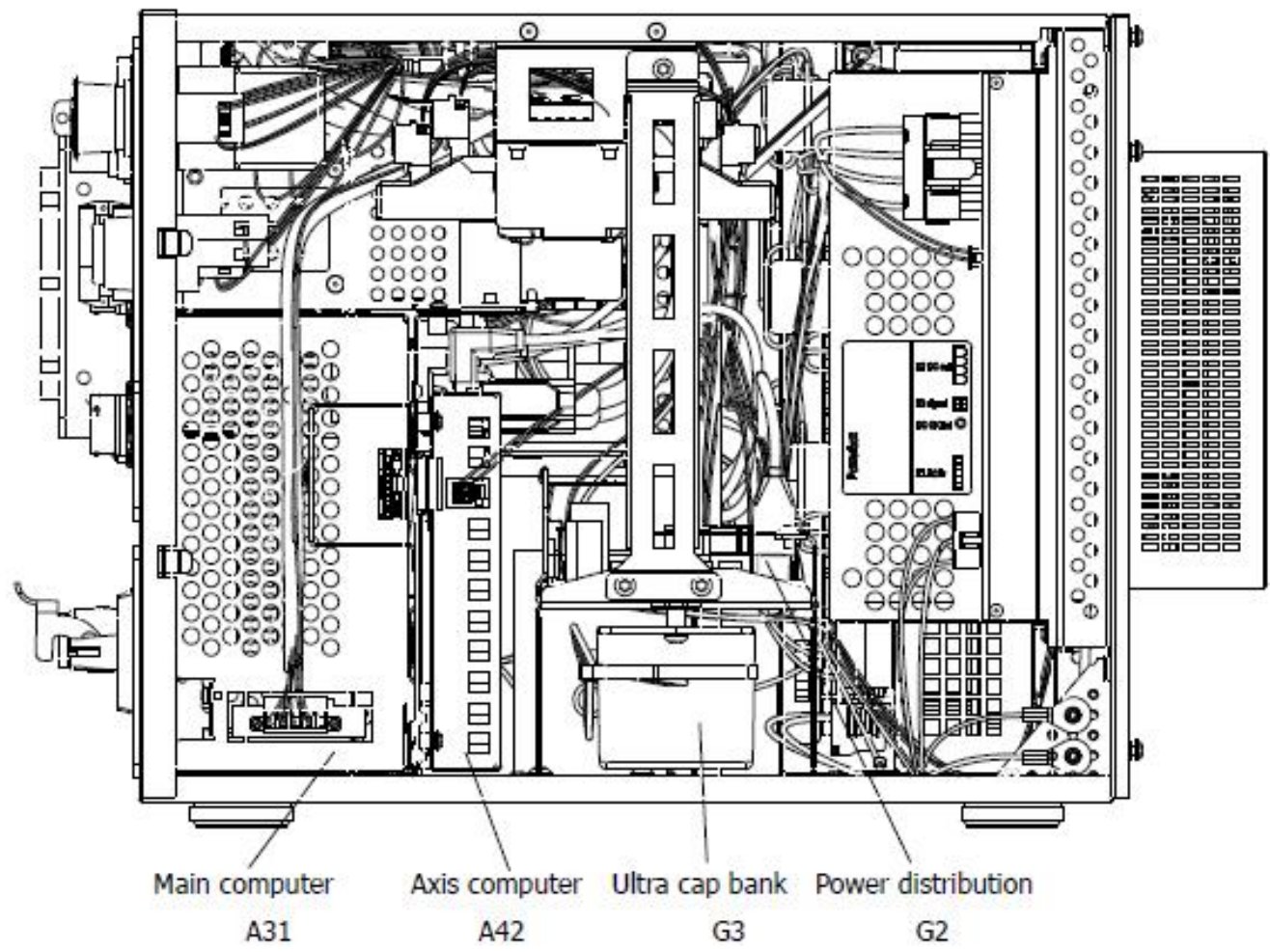


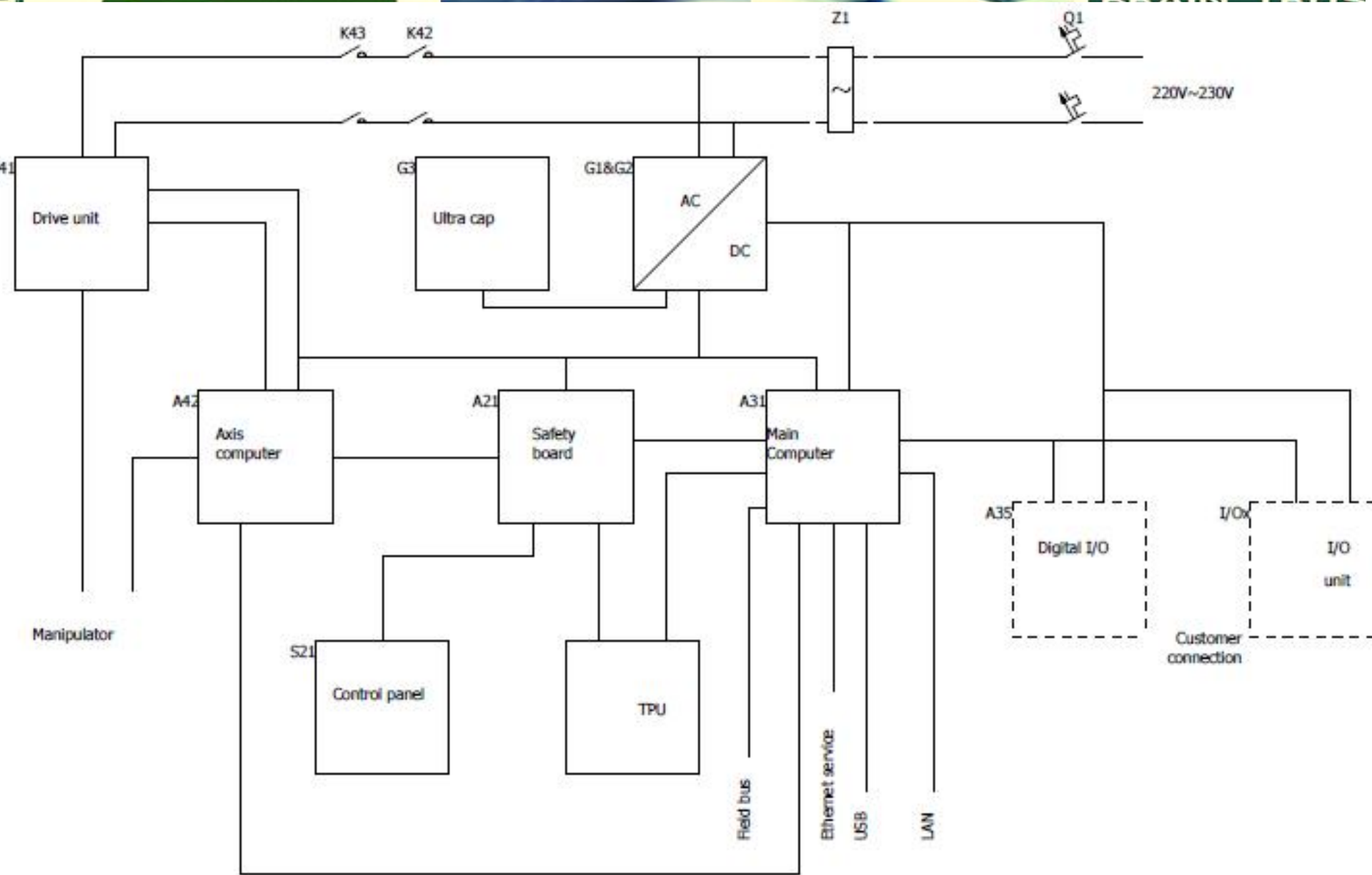


# Leftside View



## Rightside View

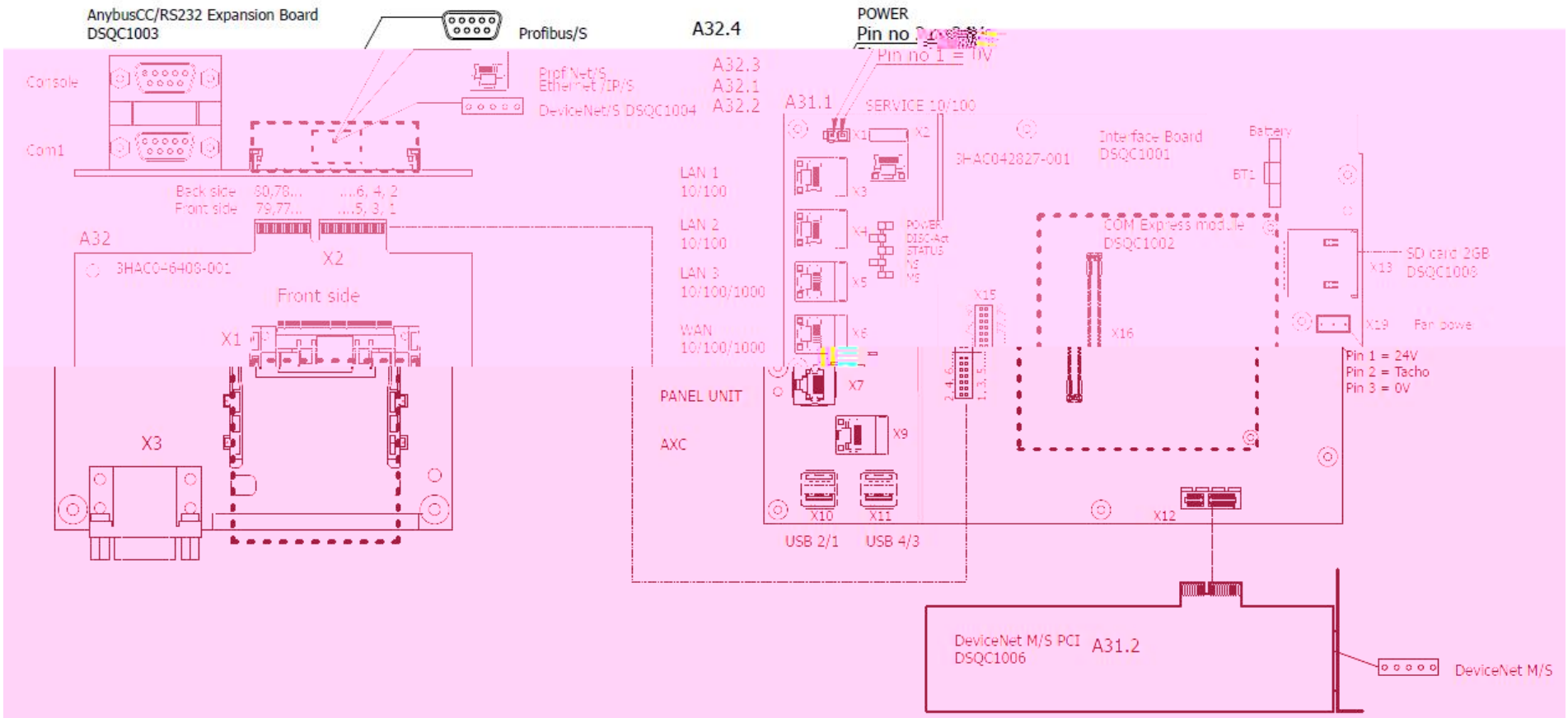




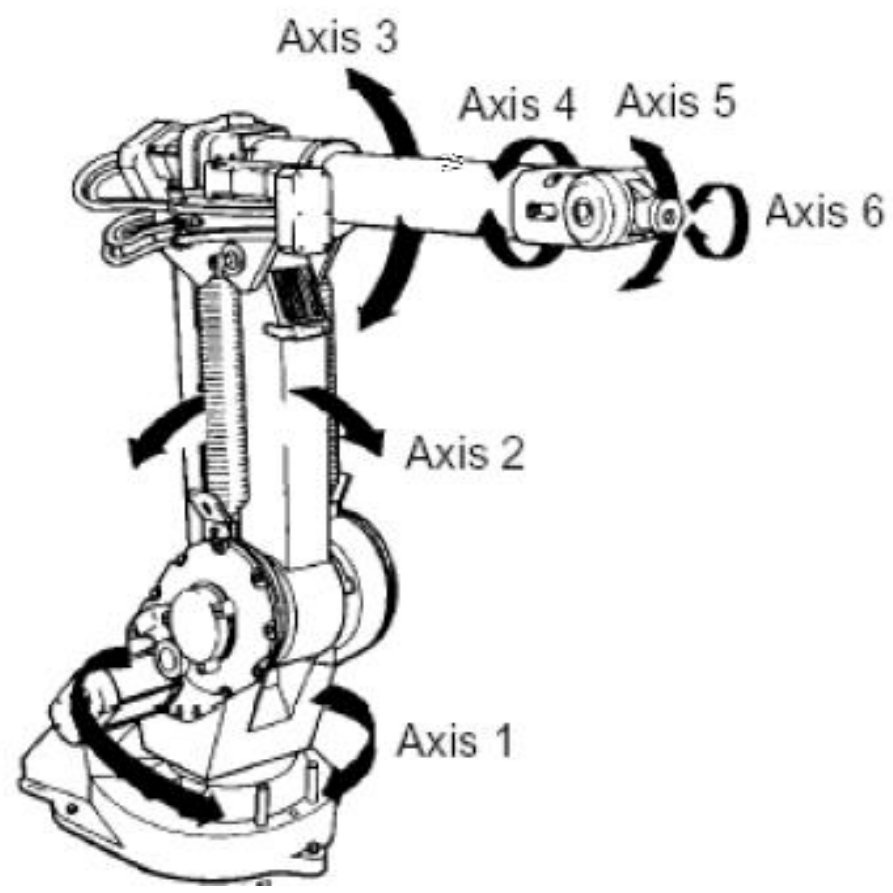




# Main Computer DSQC1000



# 机器人 体



手



- (1) 手 六个 成 六 开 ,  
上可 到 动 围内任何
- (2) 个 均带 个 , 手定位 度( 合)  
 $\pm 0.05\text{mm}$   $\pm 0.2\text{mm}$
- (3) 六个 均 AC伺 动, 个 后均  
器与 \*
- (4) 手带 串口 (SMB), 使 保存
- (5) 手带 手动 按 , 修 使 , 常使  
会 成 备或人员 伤害
- (6) 手带 平 或弹

IRB 1410

机器人承力: 5kg  
 5 到 : 1.44m  
 机器人 : 6  
 加 :  
 3 18kg  
 1 19kg  
 复定位度: 0.05mm  
 TCP 大度: 2.1m/s





压： 200~600,50/60Hz  
定功 /变压器 定值： 4kV·A/7.8kV·A

性 .

器人安 : 地式  
器人底座: 620mm\*450mm  
器人 : 225kg