

机器人技术

# IRB 5500 FlexPainter

# 全新的外部喷涂方式



IRB 5500 FlexPainter集喷涂设备于一体,旨在打造更佳的涂装品质。该机器人工作范围大、加速性能优异、喷涂速度快,基本适合于任何应用的柔性高效解决方案。

### 节省涂料

得益于紧凑化、轻量化设计, 齿轮泵等关键性涂料调节设备可安装在距手腕仅15cm处, 大幅降低换色时的涂料和溶剂损耗。

除了完全集成的过程控制 (硬件和软件)外, IRB 5500 FlexPainter还集工艺设备于一体。IRC5P控制喷涂过程 和机器人运动, 因此可大幅节省喷涂材料。

# 基于IPS技术

IPS系统集成外推 ("Push-out") 功能, 可进一步节省涂料。IPS的基本架构将工艺控制与运动控制结合在一起, 从而简化系统设置, 并实现真正的节约和完善的工艺。

#### 为喷涂量身定制

标准解决方案的机器人工艺臂配备多达32\*色换色阀。此外,还全面集成两个由集成伺服马达驱动的齿轮泵、64个导向阀、具有双重成形空气和闭环调节功能的雾化器控制、旋杯速度的闭环调节以及高压控制。上述解决方案对溶剂性涂料和水性涂料均适用,还可根据特殊要求提供更多解决方案。

## 更少雾化器, 更大流量

ABB大流量RB1000雾化器系列是专门针对IRB 5500 FlexPainter高加速/高速运行特性而设计的配套产品。两者结合,如虎添翼,既减少了喷房内机器人数量,又实现了卓越的运行性能和涂装品质。

## 模块化喷涂部件

为实现IRB 5500FlexPainter的工艺集成, ABB开发了一系列轻量化、紧凑化、模块化的喷涂部件, 包括换色阀、双组分混合器、空气和涂料调节阀及齿轮泵。所有部件均按最大流量设计。

# 喷涂机器人控制系统

IRC5P是为喷涂车间量身设计的现代控制系统。该系统配备集成工艺系统 (IPS)、经防爆认证的用户友好型FlexPaint示教器和RobView 5, 融合了喷涂设备的标准化功能,可满足特定需求。此系统包包括定义用户界面、程序编辑、版本控制及更多功能的标准应用。RobView 5也可以作为ABB FlexUI等更大工作室控制HMI中的一个部件。



--01 IRB 5500-22工艺机器人 /高架安装

--03 IRB 5500-23工艺机器人 /清洁壁挂导轨

# 规格

轴数	6	
手腕负载	13kg	
防护等级	IP67 (手腕为IP54)	
防爆认证	针对第1区和第21区(欧洲), 第I分区, 第I & II类危险区域安装的Ex i/Ex p/Ex c。	
安装方式	挂壁、落地、斜置、倒置、洁净壁挂导 轨	
一 - 技术信息		
 电气连接		
电源电压	200 - 600VAC, 3-相, 50/60Hz	
功耗	符合国际标准	
—————————— 物理参数		
机器人占地面积	500mm x 680mm	
机器人控制器	1450mm x 725mm x 710mm	
重量		
机器人单元	600kg	
机器人控制器	180kg	
———————— 环境参数		
 环境温度		
机器人单元	0°C 至 +40°C*	
机器人控制器	+48°C(最高)	
相对湿度	95% (最高)	
*建议是享环境温度~20°		

<sup>\*</sup>建议最高环境温度 < 30°

#### 一 技术信息

PC 工具		
RobView 5	喷涂工作站监测与操作(标配)	
ShopFloor Editor	3D图形化离线路径与工艺调整	
RobotStudio® Paint	喷涂工作站全3D模拟和编程	
	USB 和以太网接口	
I/O 板	模拟量、开关量、继电器、120VAC、 编码器和工艺I/O板	
现场总线支持	Interbus-S, ProfiBus, Profinet, CC Link, DeviceNet and 以太网IP	
网络	以太网FTP/NFS	

#### 一 性能

静态重复定位精度 (mm)	手腕工作范围	
0.15	±140º	

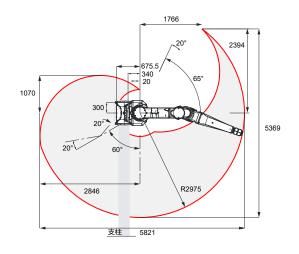
### — 规格

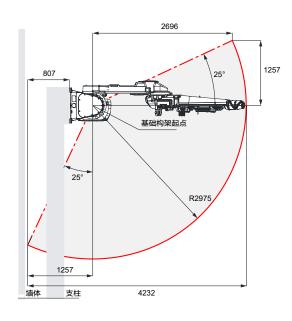
	IRB 5500-22	IRB 5500-22 落地式安装	IRB 5500-23 洁净壁挂导轨
机器人占地面 积(mm)	500 x 680	581 x 718	500 x 680
机器人单元重 量(kg)	600	610	600
推车重量 (kg)	不适用	不适用	330
轨道系统	不适用	不适用	对于1台导轨安装型机器人,以0.5 m增幅提供2-15 m导轨,对于2台导轨安装型机器人,提供4-8 m导轨。根据要求可提供更长导轨。
锚链 (mm)	不适用	不适用	250
精准度 (mm)	0.15	0.15	机器人: 0.15 (TCPO) 手推车: 0, 3 轨道轴速度: 1, 4米/秒

# IRB 5500伸缩器

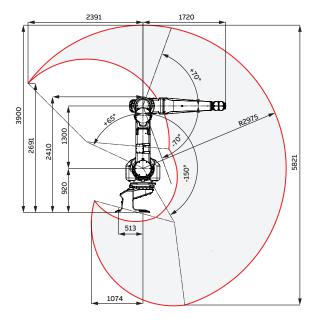
轴运动	工作范围	轴最大速度	
<del></del>	见工作范围图例	100°/s	
轴2	见工作范围图例	100°/s	
轴3	见工作范围图例	100°/s	
轴4手腕	见工作范围图例	465°/s	
轴5弯曲	见工作范围图例	350°/s	
轴6翻转	见工作范围图例	535°/s	

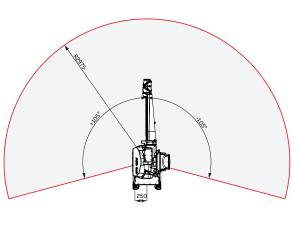
# IRB 5500 伸缩器工作范围图例





#### IRB 5500-22 落地工作范围图例





#### IRB 5500-23 洁净室壁导轨工作范围图例

