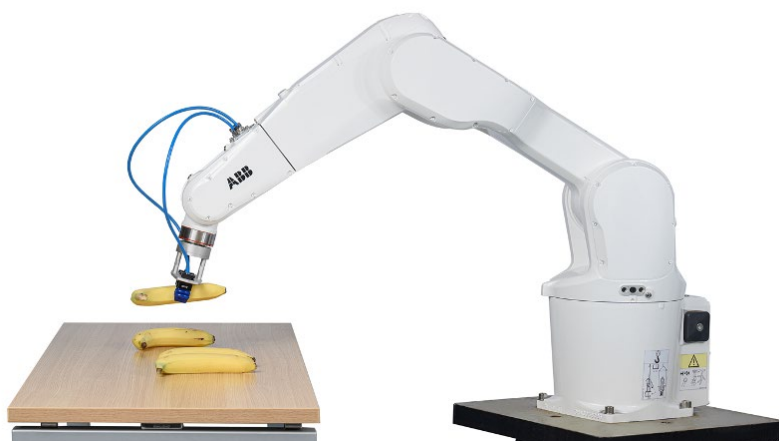


IRB 1200 Hygienic

Robot de 6 ejes con características higiénicas que promueven la seguridad



Diseño higiénico

El robot IRB 1200 Hygienic ofrece dos tipos de limpieza: la limpieza por frotamiento para su uso en entornos de envasado de alimentos de bajo cuidado y la limpieza por lavado, en la que está equipado con una cubierta de protección, para su uso en entornos de procesamiento y envasado de alimentos de alto cuidado. Para el sector de la alimentación y las bebidas, estas nuevas características higiénicas promueven la seguridad alimentaria para el envasado primario y el procesamiento higiénico de productos como la carne, el pescado, las frutas, las verduras y los productos lácteos, y para el sector de los servicios alimentarios, las nuevas características higiénicas promueven la seguridad alimentaria en aplicaciones de manipulación y montaje de alimentos para restaurantes de servicio rápido, quioscos y cocinas centrales de gran volumen.

Fácil de limpiar

Aplicaciones de baja atención

El robot IRB 1200 Hygienic es fácil de limpiar, se puede limpiar con un detergente específico y un paño sin pelusas.

Aplicaciones de alta atención

Se puede instalar una cubierta en el cuerpo del robot y la brida del eje 6 de acero inoxidable IP69K (máx. 30bar) puede limpiarse utilizando un régimen de limpieza definido y detergentes y desinfectantes especificados.

Protección higiénica

El robot IRB 1200 Hygienic está equipado con sellados especiales y revestimientos que cumplen con la FDA,

IRB 1200 opción de robot higiénico cuenta con limpieza y lavado limpieza (con una cubierta de protección), salvaguardando la seguridad alimentaria y abriendo nuevos campos de aplicación en el procesamiento de alimentos y servicio de alimentos.

la brida de la herramienta del sexto eje es de acero inoxidable. El cuerpo completo con clasificación IP67 y la brida del sexto eje con clasificación IP69K (máx.30bar) evitan la entrada de agua, líquidos y sólidos en el robot, garantizando una producción estable. El aceite de grado alimentario NSF H1 está diseñado para cumplir con las restricciones de los sectores de alimentos y bebidas y servicios alimentarios.

PickMaster® Twin

– desde la concepción hasta el funcionamiento y más allá PickMaster Twin es el software robótico líder del mercado para aplicaciones de picking y embalaje de flujo aleatorio guiado por visión. PickMaster Twin cuenta con la tecnología digital twin, que aumenta la productividad reduciendo drásticamente los tiempos de puesta en marcha de días a horas y los tiempos de cambio de horas a minutos.

Accionado por los controladores OmniCore

El controlador OmniCore C30 es un controlador de robot que ocupa poco espacio, los kits de montaje vertical y en rack de 19" y su reducido volumen maximizan la facilidad de uso y liberan espacio en el panel de control.

Características principales:

- Pintura conforme a la FDA
- RClase de protección del cuerpo del robot - IP67 en todo su recorrido
- Eje 6 clase de protección - IP69K Max.30bar
- Eje 6: acero inoxidable para la protección higiénica
- Lubricación de grado alimentario NSF H1
- Entrada de cables por la parte inferior de la base

Hygienic robot

Especificación

Versión robótica	Llegar a (m)	Carga (kg)	Carga del brazo (kg)
IRB 1200-7/0.7	0.7	7	0.3
IRB 1200-5/0.9	0.9	5	0.3
Número de ejes			6
Protección	Limpiar, lavar con tapa Ax6 P69K, máx. 30bar de presión de agua, máx. 80°C de temperatura.		
Montaje	Cualquier ángulo		
Controlador	OmniCore E10, C30, C90XT, IRC5 Compact/IRC5 Single Cabinet		
Fuente de alimentación y señal integrada	10 señales en la muñeca		
Suministro de aire integrado	4 aires en la muñeca (5 Bar)		
Ethernet integrada	Un puerto ethernet 100/10 Base-TX		

Rendimiento (según la norma ISO 9283)

	IRB 1200-7/0.7	IRB 1200-5/0.9
Ciclo de recogida de 1 kg		
25 x 300 x 25 mm	0.41s ¹	0.42s ¹
Max. Aceleración TCP	35 m/s*s	36 m/s*s
Tiempo de aceleración 0-1 m/s	0.06 s	0.06 s
Repetibilidad de la posición	0.02 mm	0.025 mm

¹ basado en OmniCore C30 y E10

Información técnica

Conexiones eléctricas

Tensión de alimentación	200-600 V, 50-60 Hz
Potencia nominal del transformador	4.5 kVA
Consumo de energía	0.39 kW

Físico

Base del robot	210 x 210 mm
Altura del robot	
IRB 1200-7/0.7	869 mm
IRB 1200-5/0.9	967 mm
Peso del robot	
IRB 1200-7/0.7	52 kg
IRB 1200-5/0.9	54 kg

Medio ambiente

Temperatura ambiente para el manipulador del robot	
Higiene durante el funcionamiento	+ 5°C (41°F) to + 35°C (95°F) If > 35°C (95°F), pls contact ABB
Robot completo durante el transporte y el almacenamiento	- 25°C (-13°F) to + 55°C (131°F)
Durante periodos cortos (máx. 24 horas)	up to + 70°C (158°F)
Humedad relativa	Max. 95%
Nivel de ruido	< 70 dB

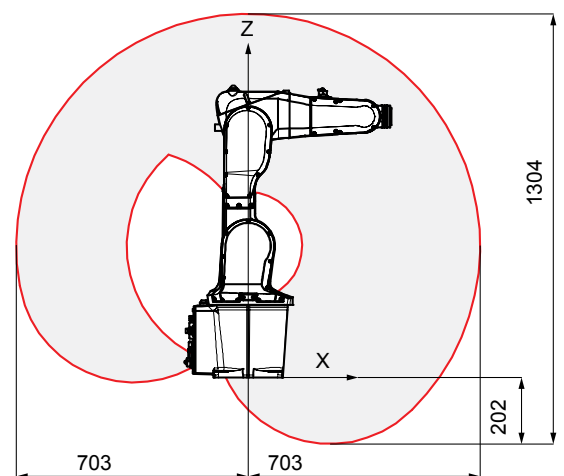
Los datos y las dimensiones pueden modificarse sin previo aviso.

Movimiento

Movimiento del eje	Rango de trabajo	Eje máx. velocidad
Rotación del eje 1	+170° to -170°	280°
Brazo del eje 2	+135° to -100° ²	230°
Brazo del eje 3	+70° to -200°	290°
Muñeca del eje 4	+270° to -270°	380°
Curva del eje 5	+128° to -128°	380°
Giro del eje 6	Default: +400° to -400° Rev. max. ±242	600°

² El eje 2 para el IRB 1200-5/0.9 es de +130° a -100°

Rango de trabajo, IRB 1200 7/0.7



Rango de trabajo, IRB 1200 5/0.9

