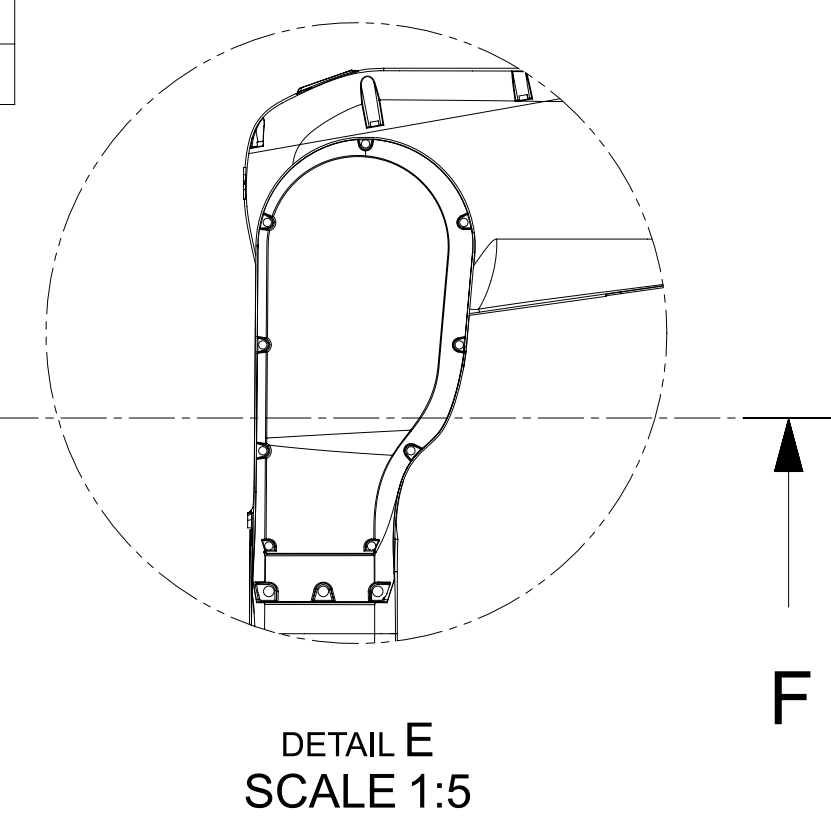
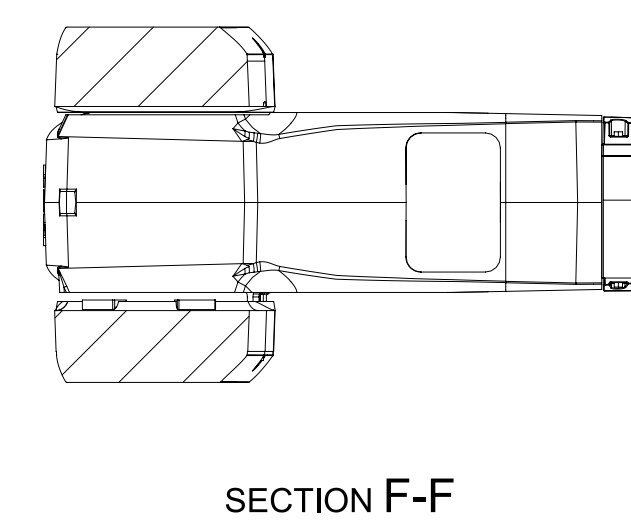
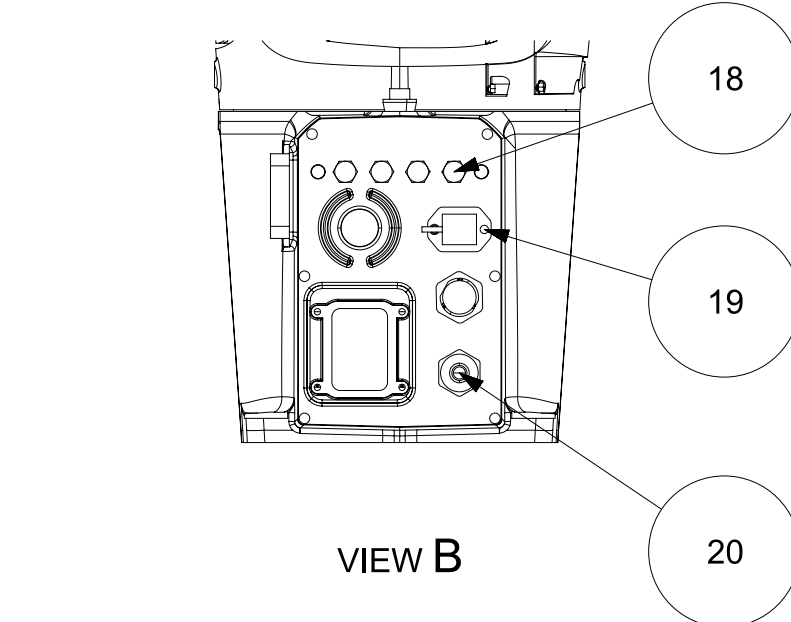


Item	Node	Robot IRB1200
Cấu hình	Arm Robot	
Số bậc tự do	6	
Khối lượng	54 kg	
Độ lặp lại	± 0.02	
Phạm vi hoạt động	Trục 1 (Rotation Motion)	+170° to -170°
	Trục 2 (Arm Motion)	+130° to -100°
	Trục 3 (Arm Motion)	+70° to -200°
	Trục 4 (Wrist Motion)	+270° to -270°
	Trục 5 (Bend Motion)	± 130°
	Trục 6 (Turn Motion)	+400° to -400°
Tốc độ tối đa	Trục 1 (Rotation Motion)	288°/s
	Trục 2 (Arm Motion)	240°/s
	Trục 3 (Arm Motion)	300°/s
	Trục 4 (Wrist Motion)	400°/s
	Trục 5 (Bend Motion)	405°/s
	Trục 6 (Turn Motion)	600°/s
Góc di chuyển tối đa	Trục A	11.77°
	Trục B	25.48°
Tải trọng tối đa	Lực trục XY	± 1620 N
	Lực trục Z	-550±1610 N
	Momen Xoắn XY	± 1550 N
	Momen Xoắn Z	± 580 N
Điều kiện làm việc	Nhiệt độ	5°C - 45°C
	Độ ẩm	Tối đa 95%
	Điều kiện khác	
Nguồn điện yêu cầu		200 - 600 V
Công suất tiêu thụ		0.39 kW



20	(R1)R4.CP/CS	Customer power/signal	1	ABS	
19	(R1)R4.ETH	Customer Ethernet	1	ABS	
18	Air	Max. 5 bar	4	ABS	
17	Gripper	Aluminum alloy handle	1	Aluminum	
16	Link 5	Coupling shaft 5 to shaft 6	1	Aluminum	
15	Link 4	Coupling shaft 4 to shaft 5	1	Aluminum	
14	Link 3	Coupling shaft 3 to shaft 4	1	Aluminum	
13	Link 2	Coupling shaft 2 to shaft 3	1	Aluminum	
12	Link 1	Coupling shaft 1 to shaft 2	1	Aluminum	
11	Base Standard	Fixed aluminum base frame	1	Aluminum	
10	Conveyor	PVC belt	1	Thermoplastic	
9	Part Feeder	Sliding feed tray	1	Stainless Steel	
8	Part Tray	Working tray for placing square	1	Stainless Steel	
7	Robot IRB1200	Robot Arm	1	Stainless Steel	
6	TCP	Steel locating center point	1	Stainless Steel	
5	Drawing Board	Aluminum frame with mica panel surface	1	Mica	
4	Frame Assembly	60x60x2000	4	Aluminum	
3	Frame Assembly	60x60x1080	6	Aluminum	
2	Frame Assembly	60x60x780	8	Aluminum	
1	Lamp	Warning lights	1	Mica	MMA
STT	Ký hiệu	Chi tiết	Số lượng	Vật liệu	Ghi chú

ĐỒ ÁN TỐT NGHIỆP					
ĐỀ TÀI: MÔ PHỎNG VÀ TÍNH TOÁN THÔNG SỐ CHO TRẠM ROBOT ABB IRB 1200					
Chức năng	Họ và tên	Chức vụ	Ngày	Số lượng	Khối lượng
Thiết kế	Lê Minh Hòa			1	1:5
Hướng dẫn	PGS TS Phan Đức An			Tên:	Số đề:
Duyệt	TS Hoàng Sĩ Tuấn			Đại học Bách Khoa Hà Nội	
				Trường cơ khí	
				Khoa Cơ điện tử	