

IRC5 コンパクトコントローラ 小型ロボットに最適なコントローラ

IRC 5 コンパクトコントローラは、ABBのロボットコントローラ、IRC5シリーズのコンパクト版で、高度なモーションコントロール、柔軟性の高いRAPID言語などの特徴はそのままに、省スペース化を実現しました。

IRC5コンパクト

IRC5コンパクトは、IRC5の非常に強力な能力を、コンパクトなボディに実現したコントローラです。さらに、IRC5 コンパクトは、省スペースであることはもちろん、単相電源、また、内蔵I/Oシステム（入力16/出力16）に対応する外部コネクタと拡張用コネクタを装備しているため、現地調整が簡単です。

コンパクトコントローラは、IRC5の特徴の多くを引き継いでおり、プログラミングや実際のオペレーションにおいても従来の操作方法で対応が可能のため、新たなトレーニングは必要ありません。

IRC5コンパクトはABBの小型ロボットIRB 120、IRB 140、IRB 260、IRB 360 FlexPicker™、IRB 1410、IRB 1600に対応しています。

安全性

作業者の安全性の確保はIRC5コンパクトの中でも重要な位置づけです。該当する規制をクリアし、第三者機関による検査にも合格しています。

モーションコントロール

最先端のダイナミックモデリングに基づき、IRC5は最短のサイクルタイムの実現（Quick Move）および正確な軌跡精度の実現（True Move）を可能にしています。スピードに影響されない軌跡精度と高性能な動作が自動で制御されるため、プログラマによる微調整を必要としません。プログラムしたとおりのパフォーマンスを再現できます。

FlexPendant

FlexPendantは、その特徴的なカラータッチパネルとジョイスティックにより、直感的な操作が可能です。カスタマイズ性に優れており、ニーズにあわせたアプリケーションを作成することが可能です。



RAPIDプログラミング言語

RAPIDプログラミングは、シンプルで柔軟性が高く、強力なプログラミング言語です。構造化プログラム設計に最適な言語であり、フロー言語や他の拡張機能を付加することも可能です。他のプロセスアプリケーションとの統合も強力にサポートします。

コミュニケーション

IRC5は、最先端のI/O用フィールドバスをサポートし、様々なネットワーク内でも互換性があります。強力なネットワーク機能の例として、センサインターフェース、リモートアクセス、およびソケットメッセージングが挙げられます。

リモートサービス

ロボットのリモートモニタリングが通常の通信ネットワーク（GSMまたはイーサネット）回線で行えます。最先端の診断システムにより、不具合が起こった場合に迅速な調査が可能となるばかりでなく、ロボットの状態を常に監視することが可能です。バックアップ管理、レポート、予防的メンテナンス活動などを包括したサービスパッケージをご利用いただけます。（日本国内での利用には制限があります。）

RobotStudio®

RobotStudio®は、IRC5のデータを扱う強力なツールです。オフラインでシステムを再現することができるほか、優れたプログラミングとシミュレーションも可能です。

IRC5 コンパクト

コントローラ標準仕様

| | |
|---------|---|
| ハードウェア: | マルチプロセッサシステム PCIバス フラッシュディスク大容量メモリ 停電時用バックアップ USBメモリーインターフェイス |
| ソフトウェア: | リアルタイムOS 高度なプログラミング言語RAPIDを採用 詳細は別紙のRobotWareデータシートをご参照ください |

電気接続

| | |
|-------|------------------------|
| 電源仕様: | 単相 220/230 V, 50-60 Hz |
|-------|------------------------|

機器仕様

| 寸法 (高さ x 幅 x 奥行) | 重量 |
|------------------|---------|
| 258 x 450 x 565 | 27.5 kg |

周辺環境

| | |
|----------|--|
| 周辺温度: | + 0° C (32°F) - +45°C (122°F) |
| 相対湿度: | 最大 95% |
| 保護等級 | IP20 |
| 準拠している規定 | Machine directive 98/37/EC regulation Annex II B EN 60204-1:2006 ISO 10218-1:2006 ANSI/RIA R 15.06 -1999 |

ユーザーインターフェイス

| | |
|-------------|---|
| コントロールパネル | キャビネット上 |
| FlexPendant | 重量 1 kg カラータッチパネルGUI ジョイスティック 非常停止ボタン 右利き/左利き対応 USBメモリ対応 |
| メンテナンス | 診断ソフトウェア リカバリープロシージャ 時刻付きエラーログ |

対応ロボット

IRB 120
IRB 140
IRB 260
IRB 360
IRB 1410
IRB 1600

安全性

| | |
|-------|--|
| 基本性能: | 非常停止、安全停止 監視機能付き二重回路 3ポジションイネーブル装置 |
|-------|--|

マシンインターフェイス

| | |
|---------------|--|
| 入出力信号: | 標準 入力16/出力16 (最大2200) |
| デジタル信号: | 24V DC または リレー出力 |
| アナログ信号: | 2 x 0-10V, 3x±10V, 1x4-20mA |
| シリアルI/F: | 1 x RS232 (RS422はアダプタ使用) |
| ネットワーク: | イーサネット(10/100 Mbit/秒) |
| 2つのチャンネル: | サービスおよびLAN |
| フィールドバス マスタ: | デバイスネット プロフィネット プロフィバス DP イーサネット/IP |
| フィールドバス スレーブ: | プロフィネット(I/O 8192点) プロフィバス DP イーサネット/IP アレンブラッドレー リモートI/O CC-link |
| コンベアエンコーダ | 最大6チャンネル |

センサインターフェイス

プログラムシフト付きサーチストップ
コンベアトラッキング
マシンビジョン
シームトラッキング
フォースコントロール

上記のデータや寸法は予告なく変更されることがあります。