

## 2 Description

### 2.1 Structure

Le Robot se compose de deux parties principales: un manipulateur et un système de commande.

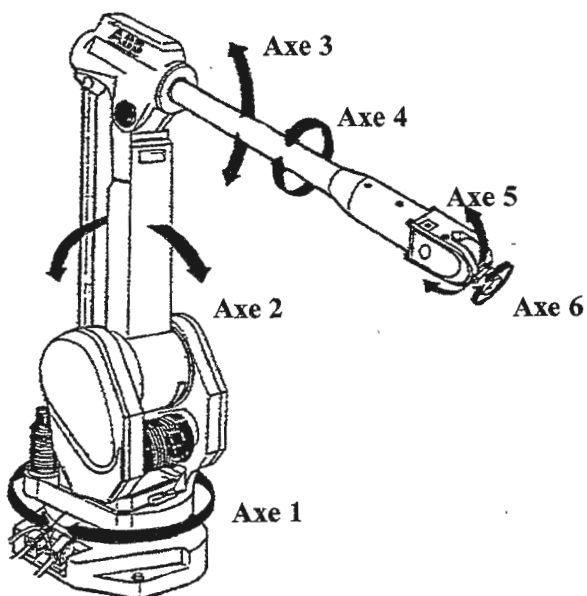


Figure 1 Le manipulateur de l'IRB 3400 comporte 6 axes.

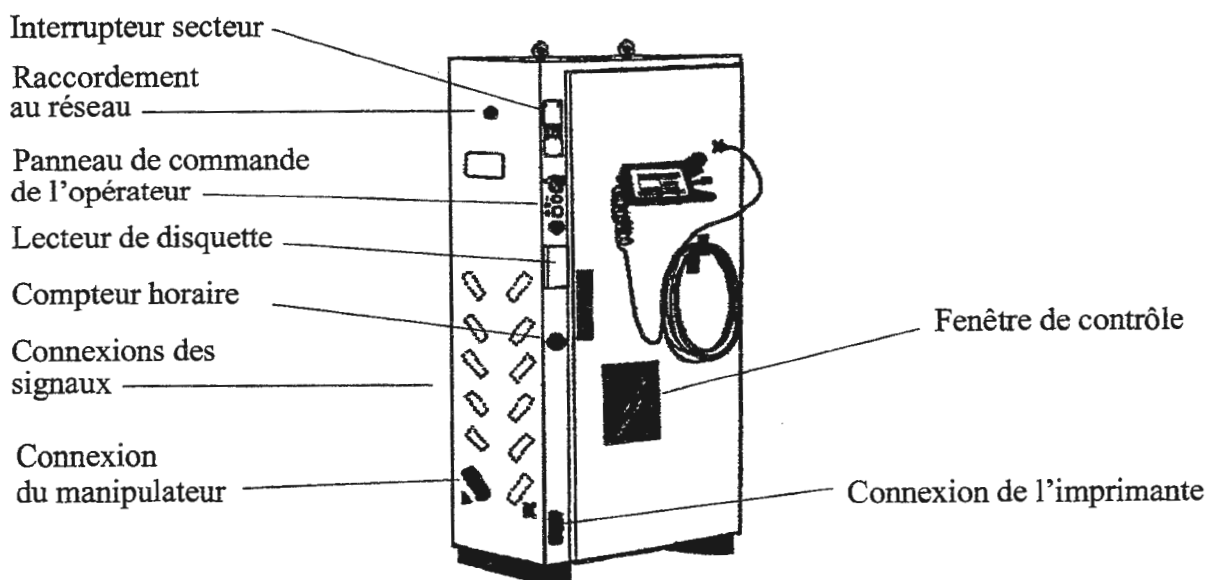


Figure 2 Le système de commande est tout spécialement conçu pour la manoeuvre des robots, ce qui veut dire que le rendement et la fonctionnalité optimums peuvent être obtenus.

Le système de commande S4 comprend l'électronique nécessaire à la commande du manipulateur, des axes externes et du matériel périphérique.

### 3 Caractéristiques techniques

#### 3.1 Structure

Poids :	Manipulateur	750 kg
	Système de commande	300 kg
Volume :	Système de commande, grande taille	1700 x 915 x 530 mm
	Système de commande, petite taille	1300 x 915 x 530 mm
Niveau de bruit ambiant :	Niveau de pression acoustique hors de l'espace de travail	< 70 dB (A) Leq (conformément à la Directive machines 89/392 de la CEE)

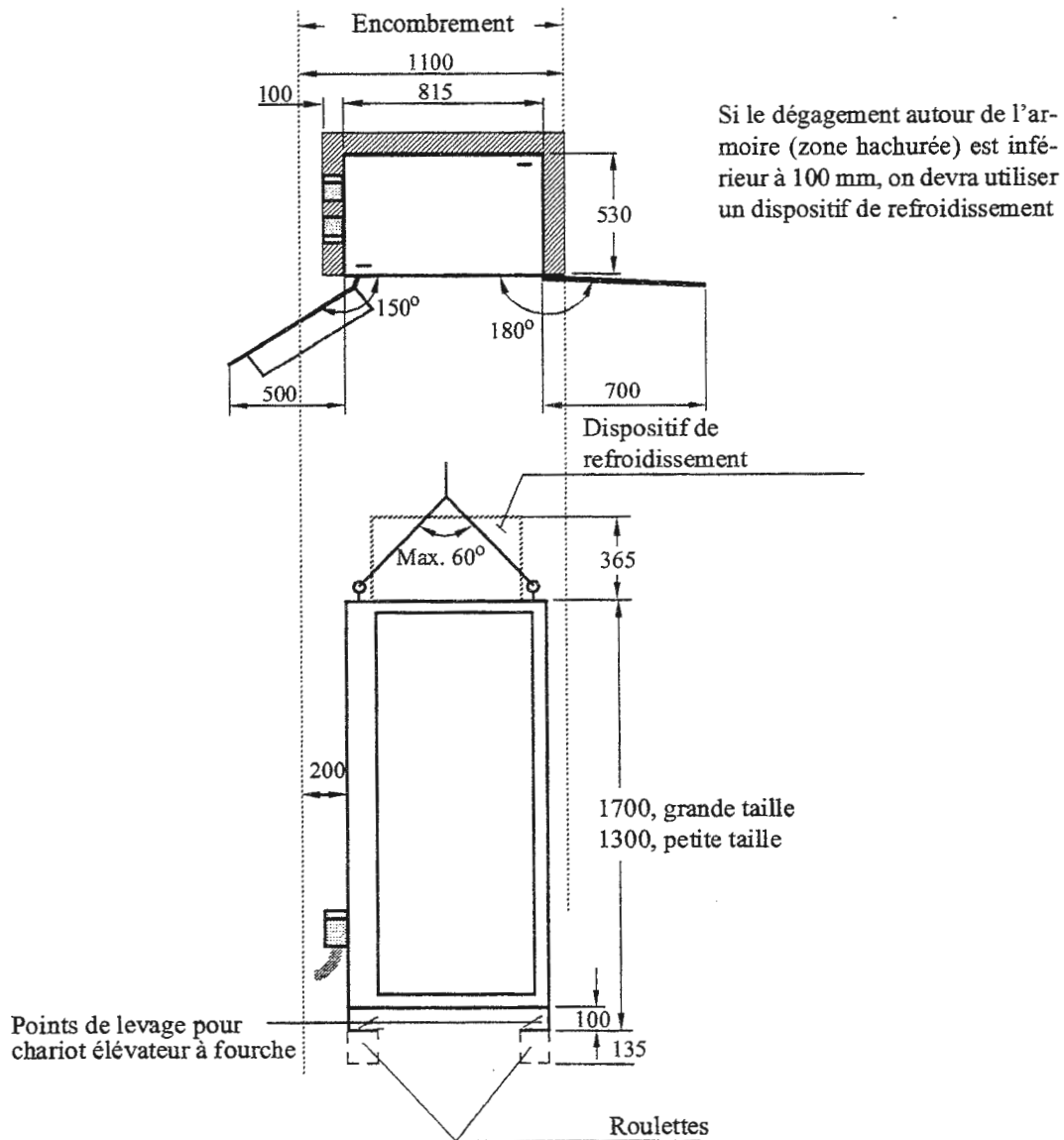


Figure 10 Système de commande vu de face et du dessus (dimensions en mm).

# Caractéristiques techniques

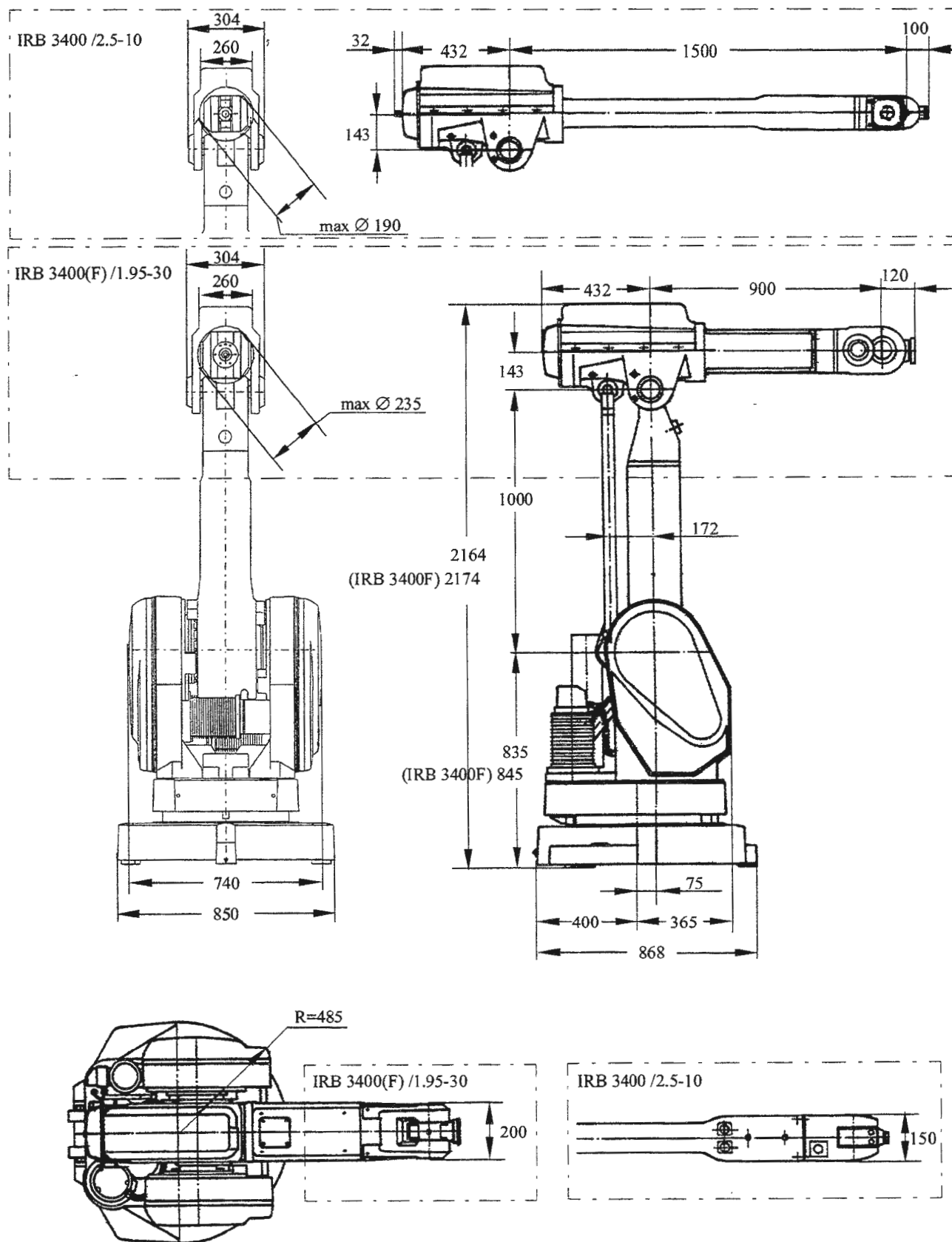


Figure 11 Manipulateur vu de côté, de l'arrière et du dessus (dimensions en mm).

## Caractéristiques techniques

Séquence de démarrage principal	Manoeuvre effectuée automatiquement quand on démarre à partir du début du programme
Séquence de démarrage du programme	Manoeuvre effectuée automatiquement au démarrage d'un programme
Séquence d'arrêt du programme	Manoeuvre effectuée automatiquement lors de l'arrêt du programme
Changement de séquence des programmes	Manoeuvre effectuée quand on charge un nouveau programme
Espace de travail	Limite de l'espace de travail
Axes extérieurs	Nombre, type, unité d'entraînement commune, unités mécaniques
Maintien en cours de fonctionnement	La fonction de sécurité 'maintien en cours de fonctionnement' est activée/non activée
Délai d'attente des freins	Délai avant que les freins ne soient engagés
Signal E/S	Noms logiques des cartes, et des signaux, Affection des E/S, inter-connexions, polarité, valeurs implicites, graduation, interruptions de programmes, E/S de groupe, état arrêt d'urgence
Communication en série	Configuration

### Montage du manipulateur

Charge maxi. à l'arrêt d'urgence par rapport au système des coordonnées de base:

	<b>IRB 3400/1.95-30</b>	<b>IRB 3400/2.5-10</b>
Force xy	±4300 N	±3400 N
Force z	7600±2800 N	7400±2100 N
Couple xy	±10000 Nm	±7300 Nm
Couple z	±2400 Nm	±1700 Nm

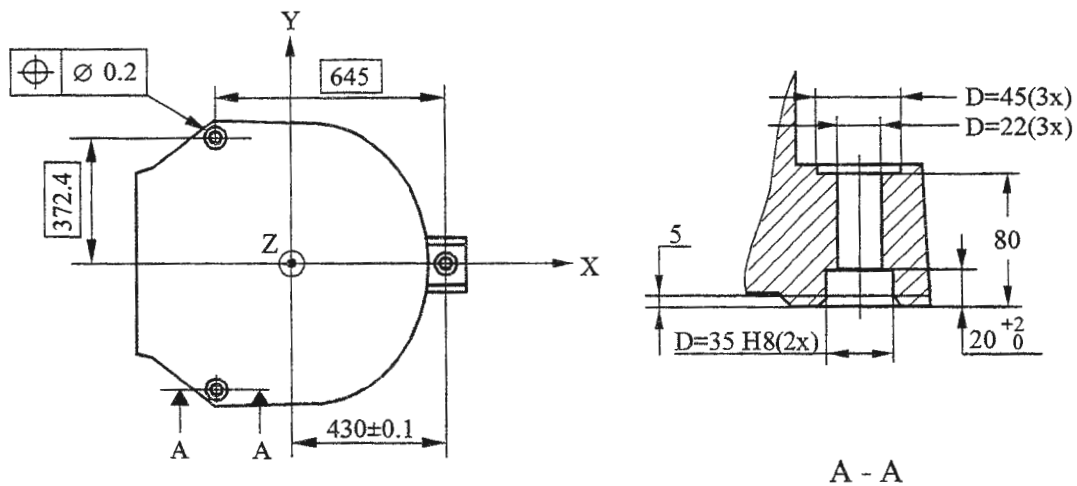


Figure 14 Configuration des trous (dimensions en mm).