

Invertovaný (na stropě), na stěně nebo nakloněný robot

Co je nutné nastavit, pokud není robot namontován standardně vodorovně dole.

Invertovaný - chápu montovaný na stropě. Product manual IRB 6620 str.99 Úhel namontování robota musí být konfigurován v systémových parametrech, aby robot mohl řídit pohyby nejlepším možným způsobem. Nesprávná definice úhlu může způsobovat:

- přetěžování mechanické struktury.
- snižuje schopnost dodržování drah a přesnost.
- některé funkce nebudou pracovat správně, například identifikace břemene a detekce kolize

Pokud je robot na stěně (Product specification IRB 1600 strana 43), pracovní rozsah 1.osy robotu je následující:

- IRB 1600-6/x: $\pm 20^\circ$
- IRB 1600-10/x: $\pm 60^\circ$

Pokud je nakloněný, tak platí následující možné rozsahy:

- IRB 1600-6/x: osa1 $\pm 45^\circ$ při naklonění do 30°
- IRB 1600-10/x: osa1 $\pm 180^\circ$ při naklonění do 55°

Product manual IRB 6620

The mounting angle must be configured correctly in the system parameters so that the robot system can control the movements in the best possible way. An incorrect definition of the mounting angle will result in:

- Overloading the mechanical structure.
- Lower path performance and path accuracy.
- Some functions will not work properly, for example Load Identification and Collision detection.

"Product specification IRB 1600 strana 43 The working range of axis 1 has the following limitations for wall mounted robots:

- IRB 1600-6/x: $\pm 20^\circ$
- IRB 1600-10/x: $\pm 60^\circ$

If the robot is tilted, the following combinations of tilt angles and axis 1 working ranges are allowed:

- IRB 1600-6/x: axis 1 $\pm 45^\circ$ with tilt angles up to 30°
- IRB 1600-10/x: axis 1 $\pm 180^\circ$ with tilt angles up to 55°