

# Technická data dle: EN 60974-1, EN 60974-10

**iROB Pulse 400**  
**iROB Pulse 400 Multivoltage**  
**iROB Pulse 500**



Typ	iROB Pulse 400	iROB Pulse 400 MV	iROB Pulse 500
Napájecí napětí	3 x 400 Vac	3 x 400 Vac 3 x 230 Vac	3 x 400 Vac
Tolerance napájecího napětí	± 15%	± 15%	± 15%
Frekvence napájecího napětí	50 / 60 Hz	50 / 60 Hz	50 / 60 Hz
Jištění	25 A (400 V)	25 A (400 V)	30 A (400 V)
Pomalé jištění		45 A (230 V)	
Max. příkon (kVA)	16.1 kVA (400 V)	16.1 kVA (400 V) 16.5 kVA (230 V)	22.9 kVA (400 V)
Max. příkon (kW)	15.3 kW (400 V)	15.3 kW (400 V) 15.7 kW (230 V)	21.95 kW (400 V)
Účinit (Power Factor)	0.95	0.95	0.95
Účinnost	88% (400 V)	88% (400 V) 87% (230 V)	88% (400 V)
Cos (ø)	0.99	0.99	0.99
Primární kontinuální proud (100% zatěžovatel)	23.1 A (400 V)	23.1 A (400 V) 42.0 A (230 V)	32.9 A (400 V)
Efektivní hodnota primárního proudu I <sub>eff</sub>	17.8 A (400 V)	17.8 A (400 V) 32.5 A (230 V)	23.2 A (400 V)
Max. svařovací proud při 40°C			
Zatěžovatel = 60%	400 A	400 A	500 A
Zatěžovatel = 100%	360 A	360 A	420 A
Max. svařovací proud při 25°C			
Zatěžovatel = 60%	400 A	400 A	500 A
Zatěžovatel = 100%	400 A	400 A	470 A
Rozsah svařovacího proudu	3 - 400 A	3 - 400 A	3 - 500 A
Napětí naprázdno	73 V <sub>ss</sub>	73 V <sub>ss</sub>	73 V <sub>ss</sub>
Ochrana	IP23	IP23	IP23
Třída isolační ochrany	H	H	H
Chlazení	vzduchem / ventilátor	vzduchem / ventilátor	vzduchem / ventilátor
Rozměry (š x d x h)	624 x 282 x 474 mm	624 x 282 x 474 mm	624 x 282 x 474 mm
Hmotnost	29.9 kg	31.0 kg	30.9 kg

# ABICOR BINZEL ROBOTIC SYSTEMS:

## Dodavatel systémů ...



- Robotické svařovací zdroje
- MIG/MAG svařovací hořáky
- Systém vedení drátu MasterLiner
- Systém podávání drátu MasterFeeder
- Robotické držáky CAT2, iCAT, iCAT Mini a iSTM
- TCP programovací pomůcka ABIDOT
- Systém optického navádění na svarovou spáru TH6D
- Elektronický regulační systém úspory plynu EWR
- Čistící stanice hořáků

Vaše kontaktní osoba:



Alexander Binzel - svářecí technika spol. s r.o.  
Maixnerova 760, CZ 50801 Hořice  
Tel: +420 493 621 937  
Fax: +420 493 622 430  
Email: info@abikor.cz

[www.binzel-abikor.com](http://www.binzel-abikor.com)



# KEEP IT SIMPLE ...





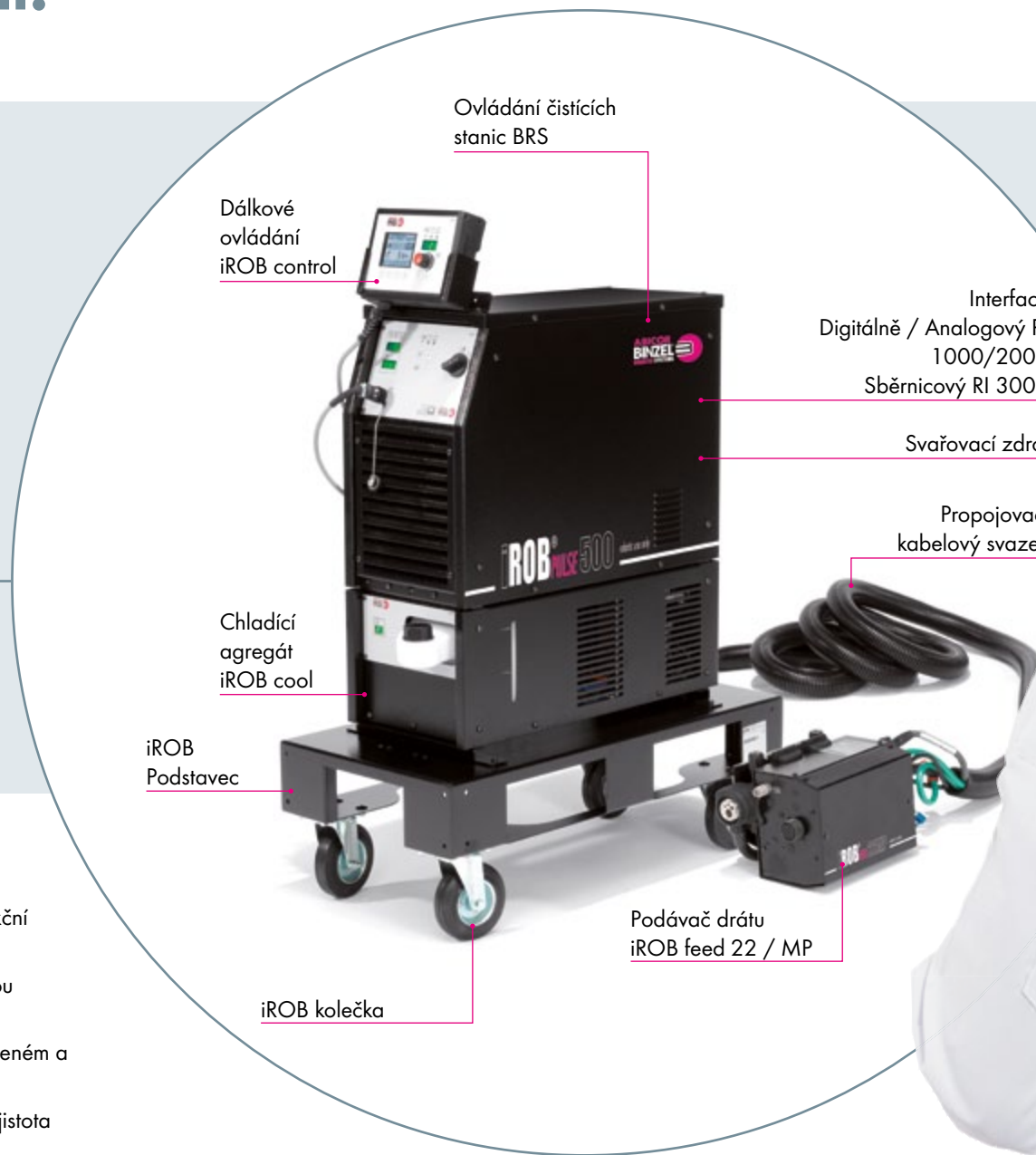
# MIG/MAG Robotický svařovací zdroj iROB: „SMART“ řešení!



**iROB Pulse 400**  
**iROB Pulse 400 Multivoltage**  
**iROB Pulse 500**

## Koncept

- Robustní design - propracovaný a multifunkční
- Snadno ovladatelná - "plug & play"
- Zakázkový modulární systém pro dokonalou interakci - s požadavky aplikace
- Stabilní procesy v pulsním, zkratovém, smíšeném a sprchovém oblouku
- Nejmodernější kontrola procesu - jistota je jistota



# Deatily:

## Přehled dostupných komponent.



### Svařovací zdroj

- 1 Svařovací zdroj:**
  - iROB Pulse 400
  - iROB Pulse 400 Multivoltage
  - iROB Pulse 500
- 2 Chladicí jednotka:**
  - iROB cool
- 3 Podstavec:**
  - iROB podstavec
  - iROB kolečka
- 4 Dálkové ovládání**
  - iROB control

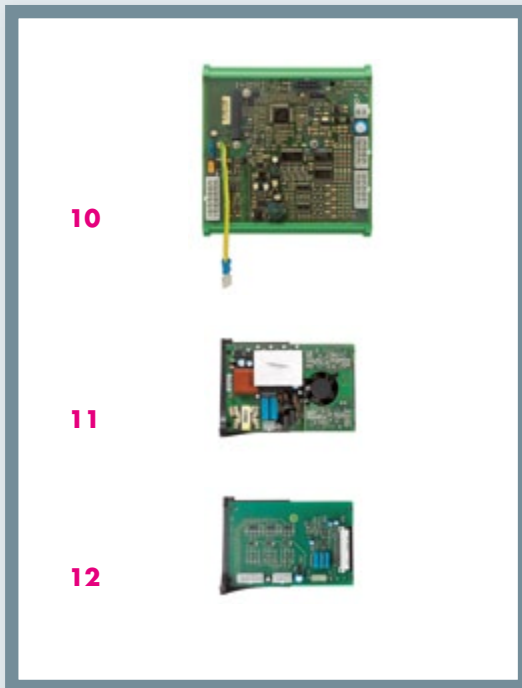
### Podáváč

- 5 Podáváč:**
  - iROB feed 22
  - iROB feed MP
- 6 Propojovací kabelový svazek:**
  - kapalinou chlazený 4/6/8/10 m
  - vzduchem chlazený 4/6/8/10 m

### Příslušenství

- 7 iROB držák:**
  - Propojovací kabelový svazek uchycení (specifické dle typu robota)
- 8 iROB uchycení podávče drátu:**
  - Uchycení podávče drátu (specifické dle typu robota)
- 9 iROB spool:**
  - Držák cívky drátu (specifické dle typu robota)

# Vždy správná sběrnice: Sběrnicový interface.



```
HMSOUT(0)=CANRX(0)
HMSOUT(1)=CANRX(1)
HMSOUT(2)=CANRX(10)
HMSOUT(3)=CANRX(11)
HMSOUT(4)=CANRX(12)
HMSOUT(5)=CANRX(13)
HMSOUT(6)=CANRX(2)
HMSOUT(7)=CANRX(3)
HMSOUT(8)=CANRX(4)
HMSOUT(9)=CANRX(5)
HMSOUT(10)=CANRX(6)
HMSOUT(11)=CANRX(7)
HMSOUT(12)=CANRX(8)
HMSOUT(13)=CANRX(9)
HMSOUT(14)=CANRX(14)
HMSOUT(15)=CANRX(15)
HMSOUT(16)=CANRX(16)
HMSOUT(17)=CANRX(17)
HMSOUT(18)=CANRX(18)
HMSOUT(19)=CANRX(19)
HMSOUT(20)=CANRX(20)
HMSOUT(21)=CANRX(21)
HMSOUT(22)=CANRX(22)
HMSOUT(23)=CANRX(23)
OUTS=CANRX(11)

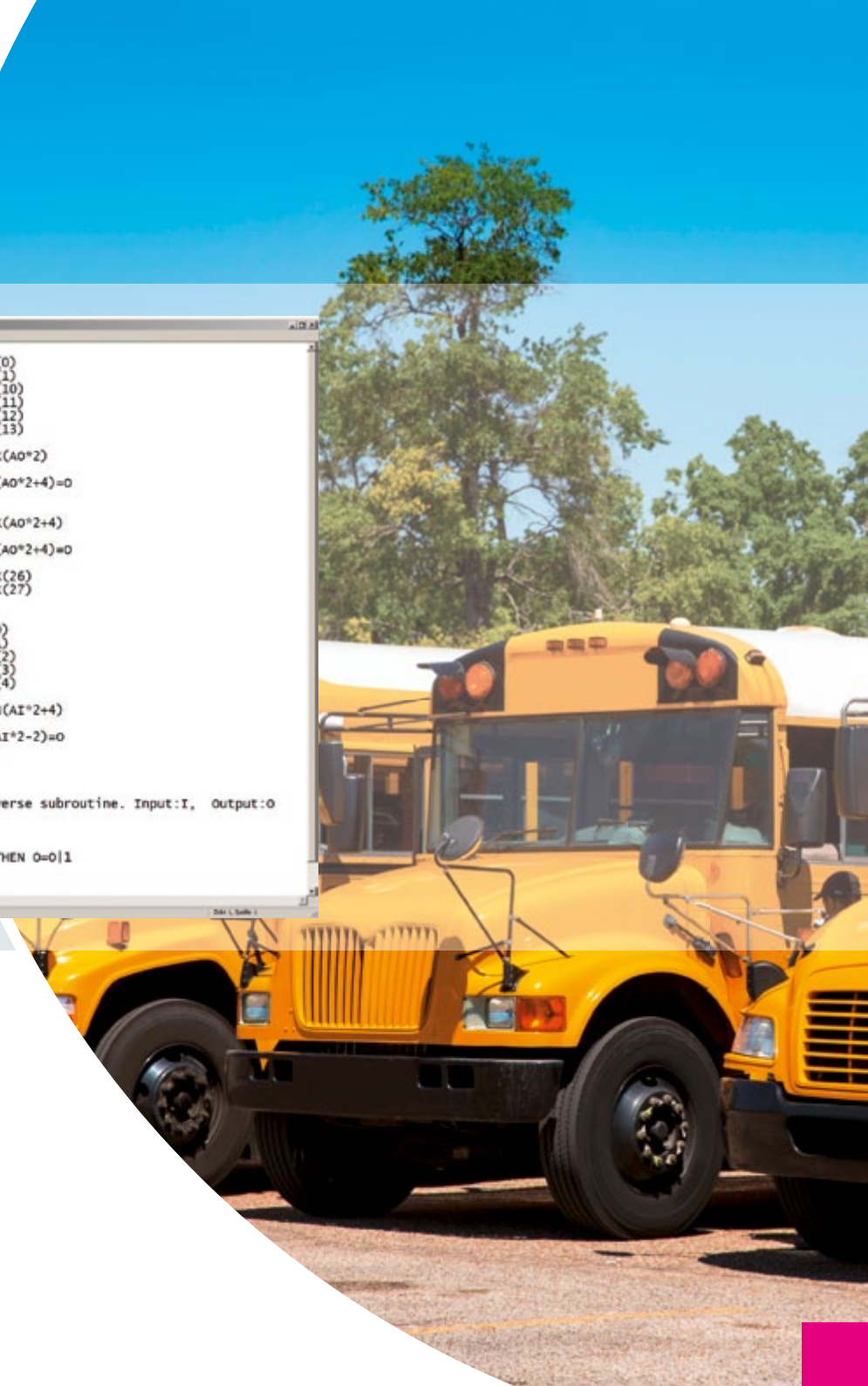
CANTX(8)=HMSIN(0)
CANTX(9)=HMSIN(1)
CANTX(10)=HMSIN(2)
CANTX(11)=HMSIN(3)
CANTX(12)=HMSIN(4)
CANTX(0)=HMSIN(6)
CANTX(1)=HMSIN(7)
CANTX(2)=HMSIN(8)
CANTX(3)=HMSIN(9)
CANTX(4)=HMSIN(10)
CANTX(5)=HMSIN(11)
CANTX(6)=HMSIN(12)
CANTX(7)=HMSIN(13)
CANTX(13)=INS
```



```
PRINT "q"
HMSOUT(0)=CANRX(0)
HMSOUT(1)=CANRX(1)
HMSOUT(2)=CANRX(10)
HMSOUT(3)=CANRX(11)
HMSOUT(4)=CANRX(12)
HMSOUT(5)=CANRX(13)
FOR AO=1 TO 4
  I=CANRX(AO*2)
  GOSUB 1
  HMSWOUT(AO*2+4)=O
NEXT
FOR AO=5 TO 10
  I=CANRX(AO*2+4)
  GOSUB 1
  HMSWOUT(AO*2+4)=O
NEXT
HMSOUT(26)=CANRX(26)
HMSOUT(27)=CANRX(27)
OUTS=CANRX(11)

CANTX(8)=HMSIN(0)
CANTX(9)=HMSIN(1)
CANTX(10)=HMSIN(2)
CANTX(11)=HMSIN(3)
CANTX(12)=HMSIN(4)
FOR AI=1 TO 4
  I=HMSWIN(AI*2+4)
  GOSUB 1
  CANWTX(AI*2-2)=O
NEXT AI
CANTX(13)=INS
END

1 REM 16 Bit reverse subroutine. Input:I, Output:O
O=0
FOR N=0 TO 15
  O=O*2
  IF I&1 THEN O=O|1
  I=I/2
NEXT
```



## Interface

### 10 Digitálně / Analogový RI 1000/2000 Sběrnicový RI 3000

- DeviceNet
- ProfiBus CU / Interconnectron
- ProfiNet CU / LWL / Multibus II
- InterBus CU / LWL / Multibus II
- Ethernet IP / 2-Port

### 11 PS Interní kontrolní modul napájecí modul

### 12 BRS Modul kontroly čistící jednotky