

IRB 910INV

倒装 SCARA 机器人大幅提升装配柔性



倒装型 SCARA 速度快、性价比高，并且继承了 ABB 一如既往出色的高精度，可节省空间，提升装配柔性。

倒装型 SCARA 可扩大工作范围

ABB 全新倒装型 SCARA IRB 910INV 机器人旨在提高各个作业单元的空间效率和灵活性。通过将 IRB 910INV 安装于天花板，制造商能够提高每个作业单元的空间效率与灵活性，进而在有限空间内完成更复杂的任务。此外，IRB 910INV 机器人可与其他机器人和机器设备同步协作，大幅度提高生产效率。

领先的运动控制性能，可缩短节拍时间

IRB 910INV 机器人支持 ABB OmniCore™ 控制器，具有一流的运动控制性能，可在取放、装配与测试任务中确保可重复的点点对精度，包括电子行业的小件装配任务，如拧紧螺丝、插入或安装组件等，以及针对质量控制的自动检验解决方案。

此外，IRB 910INV 机器人有 IP54 或洁净室 ISO 1 两种防护等级可选。其中，洁净室版本通过 ISO14644-1 认证，可满足包括半导体生产在内的对洁净度要求极高的生产应用需求。

性能出色，功能全面

设计 IRB 910INV 机器人时，ABB 希望重点突出速度和精度。这款倒装型 IRB 910INV 机器人尺寸虽小，但性能与功能绝不输于其他 ABB 小型机器人，它的路径控制卓越，精度高，占地面积小。

主要优势

- 这款倒装型 SCARA 可节省空间，提升柔性
- 采用 ABB 卓越的运动控制技术，具有行业领先的可重复精度
- 缩短节拍时间，提高产量和生产效率
- 配有高达 16 个输入 / 输出，适用于更加精密复杂的应用

主要应用

- 装配与测试
- 物料搬运
- 拾取 & 放置
- 拧紧螺丝
- 插入橡胶

—
规格

机器人版本	工作范围 (m)	有效负载 (kg)	手臂负载 (kg)
IRB 910INV-3/0.35	0.35	3	-
IRB 910INV-6/0.55	0.55	6	-
轴数	4		
防护等级	标准: IP30 ¹ 。 可选: IP54		
洁净室版本	可选: ISO1		
安装方式	倒装		
控制器	OmniCore E10, C30, C90XT		
集成信号和电源	外臂上8路信号 ²		
集成气源	外臂上四路气源 (最大6 Bar) ²		
集成以太网	1 Gbit/s 端口 ²		

¹ 滚珠螺杆区域: IP20

² 可选配

—
性能 (符合ISO 9283)

	IRB 910INV-3/0.35	IRB 910INV-6/0.55
重复定位精度 (mm)	0.01	0.01
重复直线路径精度 (mm)	0.06	0.05
0.1 mm内定位稳定时间 (s)	0.61	1.05

—
性能

	IRB 910INV-3/0.35	IRB 910INV-6/0.55
1 kg拾料周期	0.35 s	0.40 s

—
物理参数

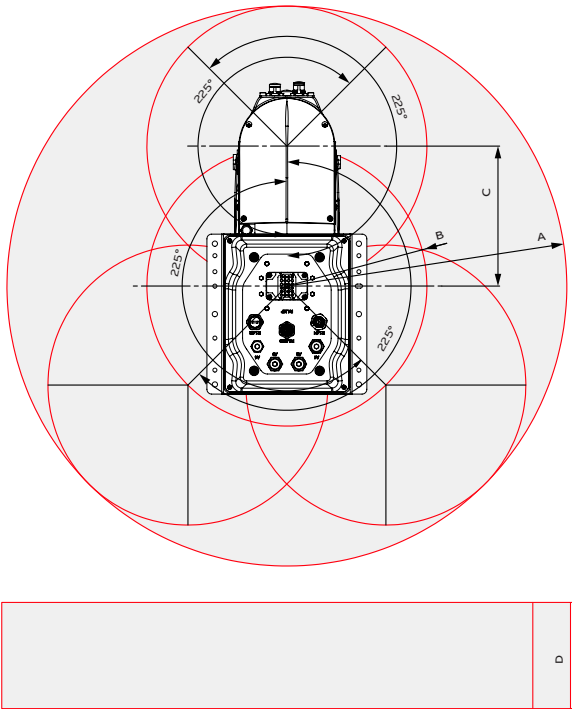
机器人底座尺寸	200 x 200 mm
重量 IRB 910INV-3/0.35	19 kg
重量 IRB 910INV-6/0.55	22 kg

—
运动, IRB 910INV-3/0.35

轴运动	工作范围	轴最大速度
轴 1	-225° 至 225°	672°/s
轴 2	-225° 至 225°	748°/s
轴 3	-140 mm 至 0 mm	1.1m/s
轴 4	-720° 至 720°	3000°/s

	IRB 910INV-3/0.35	IRB 910INV-6/0.55
A (mm)	R350	R550
B (mm)	R175	R275
C (mm)	175	275
D (mm)	140	190

IRB 910INV-3/0.35 和 IRB 910INV-6/0.55, 工作范围图例



—
运动, IRB 910INV-6/0.55

轴运动	工作范围	轴最大速度
轴 1	-225° 至 225°	420°/s
轴 2	-225° 至 225°	780°/s
轴 3	-190 mm 至 0 mm	1.1m/s
轴 4	-720° 至 720°	3000°/s

参数更改恕不另行通知。