

## 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对点精度, 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。

IRB 910INV未来还将有洁净室版本。

此外, 紧凑轻巧的IRB 910INV机器人有两种型号可供选择: 一款最大负载为3千克, 工作范围为350毫米; 另一款最大负载为6千克, 工作范围为550毫米。

#### 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
- 拾放
- 拧紧螺丝
- 插入橡胶



01



02

01 OmniCore™ 控制器和 FlexPendant (示教器)  
02 IRB 910INV

### 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	-
轴数量	4		
防护等级	IP30		
安装方式	倒装		
控制器	OmniCore		
集成信号和电源	手腕 <sup>1</sup> 上8路信号		
集成气源	外臂上四路气源(5 Bar) <sup>1</sup>		
集成以太网	1 Gbit/s 端口 <sup>1</sup>		

<sup>1</sup> 可选配

### 性能 (符合ISO 9283)

#### 1 kg拾料周期

IRB 910Inv-3/0.35 25 mm x 300 mm x 25 mm	0.35 s
IRB 910Inv-6/0.55 25 mm x 300 mm x 25 mm	0.40 s

### 技术信息

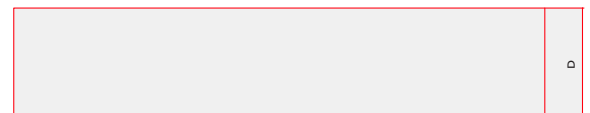
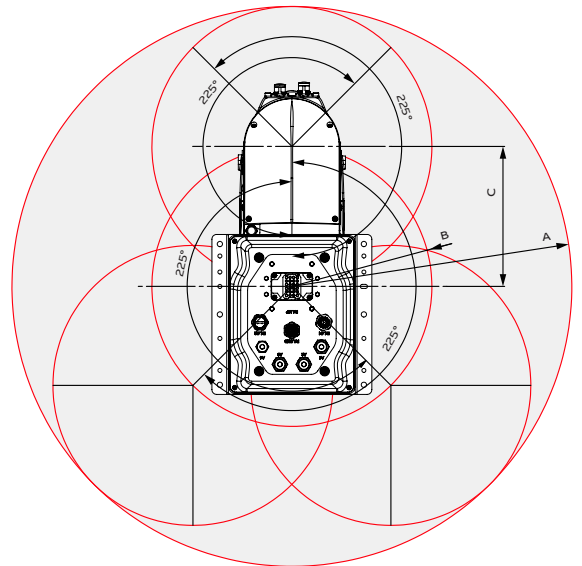
#### 物理参数

机器人底座尺寸	200 mm 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 和 IRB 910INV-6/0.55, 工作范围图例



	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

#### 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