

## IRB 6640

### 应用广泛、功能强大的机器人



IRB 6640可配备长度不等的手臂与相应的负载。基于上代机器人成熟可靠的零部件, 它继承了易于维护、更换便捷及正常运行时间长等优势。

加长的上臂结合多种手腕模块, 显著增强了IRB 6640对各种工艺过程的适应能力。机器人可向后弯曲到底, 大大扩展了工作范围, 极适合在密集的生产线上作业, 典型的应用领域包括物料搬运、上下料和点焊。

针对不同的工作环境, 该机器人也可添加不同的选配项, 如铸造专家型, 铸造权威型。

#### 负载更大

该机器人最大有效负载高达235kg, 非常适合多种重型物料搬运应用。机器人还继承了优异的惯性曲线特性, 可处理重型甚至宽型部件。抗碰撞也是ABB机器人广受欢迎的性能之一。

#### 简化维护

叉车叉槽结构简化, 机器人底座空间扩大, 使机器人易于维护。

#### 优化路径精度

IRB 6640融合第二代TrueMove™和QuickMove™技术, 运动精度更高, 进一步缩短编程时间、优化工艺效果。软件还监控机器人内部负载, 降低过载风险, 延长机器人使用寿命。

#### 非能动安全设施

非能动安全设施包括负载识别、活动机械挡块、电子限位开关(EPS)及高刚性钢结构。

#### 主要应用领域

- 物料搬运
- 机床上下料
- 点焊

## 规格

机器人型号 (IRB)	工作范围 (m)	负载能力 (kg)	重心 (kg)	手腕扭矩 (Nm)
IRB 6640-235/2.55	2.55	235	300	1324
IRB 6640-185/2.80	2.80	185	300	1206

所有型号均可额外增加负载。  
上臂额外负载可达50kg (ID型除外), 第一轴框架额外负载可达250kg。

轴数	6
防护等级	标配: IP67
安装方式	落地
控制器	IRC5 单柜型, 双柜型

## 性能 (根据 ISO 9283)

	重复定位精度 (mm)	重复路径精度 (mm)
IRB 6640-235/2.55	0.05	0.66
IRB 6640-185/2.80	0.05	0.74

## 技术信息

<b>电气连接</b>	
电源电压	2000-600V, 50/60Hz
功耗	ISO-Cube 2.7kW
<b>物理参数</b>	
机器人底座尺寸	1107mm x 720mm
机器人重量	1310kg - 1405kg
<b>环境参数</b>	
机械单元的环境温度	
运行中	+5°C (41°F) 至 +50°C (122°F)*
运输和仓储中	-25°C (13°F) 至 +55°C (131°F)*
短时间耐温 (最长24小时)	最高 +70°C (158°F)
相对湿度	最高95%
噪音水平	最高73dB (A)
安全	带监控、紧急停和安全功能的双回路, 3位启动装置
辐射	EMC/EMI 屏蔽
选配	铸造专家型

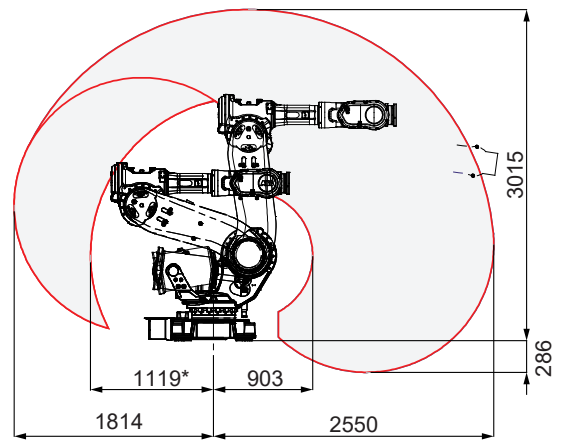
\*用于高压压机上下料时, 最高环境温度为40°C。  
数据和尺寸若有变更, 恕不另行通知。

## IRB 6640

轴运动	工作范围	轴最大转速
轴1旋转	+170° 至 -170°	100 至 -110°/s
轴2手臂	+85° 至 -65°	90°/s
轴3手臂	+70° 至 -180°	90°/s
轴4手腕	+300° 至 -300°	170 至 -190°/s
轴5弯曲	+120° 至 -120°	120 至 -140°/s
轴6翻转	+360° 至 -360°	190 至 -235°/s

提供监控功能, 可防止设备因剧烈和频繁运动引起的过热。

## IRB 6640-235/2.55, 工作范围图例



\* 1549为6640ID

## IRB 6640-185/2.8, 工作范围图例

