

IRB 910INV

SCARA



Der SCARA IRB 910INV ist schnell, präzise und kostengünstig. Er wird hängend montiert und bietet dadurch Platzersparnis und höhere Flexibilität bei Montageaufgaben.

SCARA für die hängende Montage

Der IRB 910INV wird hängend montiert und sorgt so für eine effizientere Flächennutzung und höhere Flexibilität in kompakten Zellen. Dank des geringen Platzbedarfs lassen sich auch mehrere SCARAs in einer Zelle dicht hintereinander installieren.

Der IRB 910INV wird von der neuen OmniCore™-Steuerung von ABB angetrieben und ist mit fortschrittlichen Motion-Control-Funktionen ausgestattet, wodurch er ideal für schnelle Pick-&-Place- und Montageaufgaben wie Schrauben oder Einlegen geeignet ist. Außerdem lässt er sich zur Qualitätsprüfung einsetzen.

Der kompakte und leichte SCARA ist in zwei Varianten erhältlich – eine mit einer maximalen Traglast von 3 kg und einer Reichweite von 350 mm sowie eine mit einer maximalen Traglast von 6 kg und einer Reichweite von 550 mm.

Exzellente Leistung und umfassende Funktionalitäten

Bei der Entwicklung des IRB 910INV legte ABB Wert auf die perfekte Kombination aus Geschwindigkeit und Genauigkeit. Er bietet die gleich hohe Leistung und die umfassenden Funktionalitäten wie andere ABB-Kleinroboter, insbesondere in Bezug auf Bahn- und Wiederholgenauigkeit.

Vorteile

- Platzersparnis und mehr Flexibilität dank Deckenmontage
- Hohe Positionswiederholgenauigkeit
- Kurze Zykluszeiten für mehr Durchsatz und Produktivität
- Ausgestattet mit bis zu 16 E/As für komplexere Anwendungen

Hauptanwendungen

- Montieren und Prüfen
- Pick & Place
- Handhaben
- Schrauben

Spezifikation		
Roboterversion	Reichweite	Traglast
IRB 910INV-3/0.35	350 mm	3 kg
IRB 910INV-6/0.55	550 mm	6 kg

Anzahl der Achsen:	4
Zusätzliche Armlast:	Bestandteil der maximalen Traglast
Schutzart / Ausführung:	IP30 / Standard, IP54 / Reinraum (Kl. 1)
Montageart:	hängend
Integrierte Anwenderschnittstelle:	8× Signal (60 V, 2 A), 1× 1000BASE-T Ethernet- Port bis zum Oberarm
Integrierte Druckluftleitungen:	4 Druckluftleitungen mit max. 6 bar
Robotersteuerung:	OmniCore E10, C30 und C90XT

Leistung

Positionswiederholgenauigkeit:	0,01 mm
--------------------------------	---------

910INV-6/0.35	Arbeitsbereich	Max. Achsgeschwindigkeit
Achse 1	+225° bis -225°	672°/s
Achse 2	+225° bis -225°	748°/s
Achse 3	0 bis -140 mm	1,1 m/s
Achse 4	+720° bis -720°	3000°/s

910INV-6/0.55	Arbeitsbereich	Max. Achsgeschwindigkeit
Achse 1	+225° bis -225°	420°/s
Achse 2	+225° bis -225°	780°/s
Achse 3	0 bis -190 mm	1,1 m/s
Achse 4	+720° bis -720°	3000°/s

Zykluszeit

1 kg Pick-&-Place-Zyklus:	0,35 s (IRB 910INV-3/0.35) 0,40 s (IRB 910INV-6/0.55)
---------------------------	--

Maße / Gewicht

Stellfläche:	200 × 200 mm
Gewicht:	19 kg (IRB 910INV-3/0.35) 22 kg (IRB 910INV-6/0.55)

Betriebsbedingungen

Umgebungstemperatur:	+5 °C bis +45 °C
Relative Luftfeuchtigkeit:	max. 95 %
Geräuschpegel:	max. 70 dB (A)
Emission:	EMC/EMI-abgeschirmt, ESD-zertifiziert

ABB AG

Division Robotics

Grüner Weg 6

61169 Friedberg

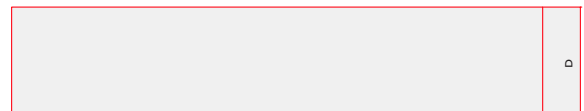
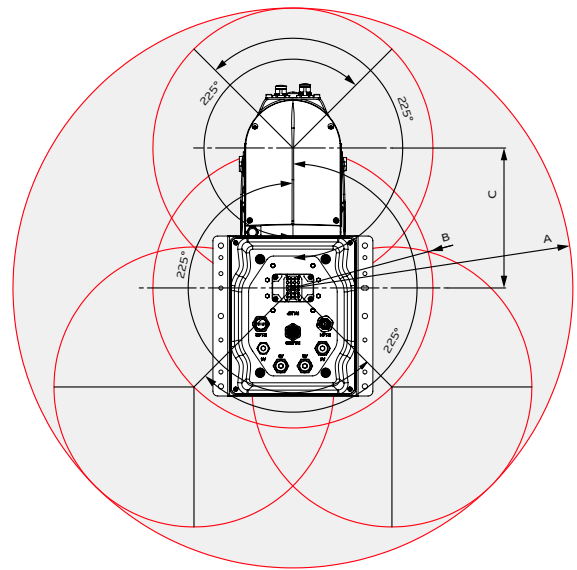
Telefon: +49 60 31 85-0

E-Mail: robotics@de.abb.com

www.abb.de/robotics

Arbeitsbereich

IRB 910INV-3/0.35 und IRB 910INV-6/0.55



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

Hinweis:

Technische Änderungen der Produkte sowie Änderungen im Inhalt dieses Dokuments behalten wir uns jederzeit ohne Vorankündigung vor. Bei Bestellungen sind die jeweils vereinbarten Beschaffenheiten maßgebend. Die ABB AG übernimmt keinerlei Verantwortung für eventuelle Fehler oder Unvollständigkeiten in diesem Dokument.

Wir behalten uns alle Rechte an diesem Dokument und den darin enthaltenen Gegenständen und Abbildungen vor. Vervielfältigung, Bekanntgabe an Dritte oder Verwertung seines Inhaltes – auch von Teilen – ist ohne vorherige schriftliche Zustimmung durch die ABB AG verboten.

Copyright©2024 ABB, alle Rechte vorbehalten