

IRB 1410 工业机器人

主要应用领域

弧焊
装配
上胶 / 密封
机械管理
物料搬运



您的最佳助手

IRB 1410工作周期短、运行可靠，能助您大幅提高生产效率。该款机器人在弧焊应用中历经考验，性能出众，附加值高，投资回报快。

IRB 1410手腕荷重5kg；上臂提供独有18kg附加荷重，可搭载各种工艺设备。卓越的控制水平和循径精度确保了出色的工作质量。

IRB 1410的过程速度和定位均可调整，能达到最佳的制造精度，次品率极低，甚至达到零。

IRB 1410以其坚固可靠的结构而著称，而由此带来的其它优势是噪音水平低、例行维护间隔时间长、使用寿命长。此外，IRB 1410的工作范围大、到达距离长、结构紧凑、手腕极为纤细，即使在条件苛刻、限制颇多的场所，仍能实现高性能操作。

专为弧焊而优化

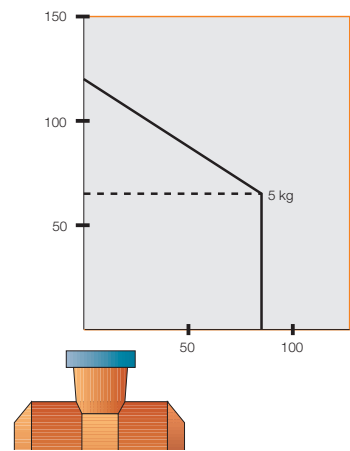
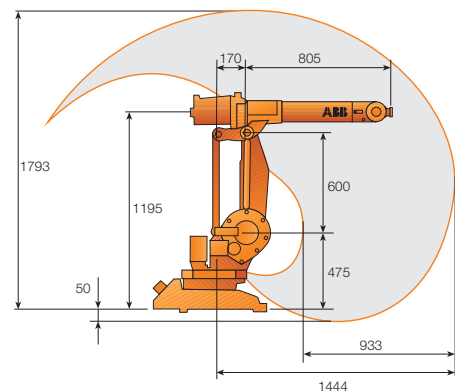
IRB 1410采用优化设计，设送丝机走线安装孔，为机械臂搭载工艺设备提供便利。标准IRC5机器人控制器内置各项人性化弧焊功能，可通过专利的编程操作手持终端FlexPendant（示教器）进行操控。

IRB 1410

规格		
机器人	承重能力 5 kg	第5轴到达距离 1.44m
附加载荷		
第3轴	18 kg	
第1轴	19 kg	
轴数		
机器人本体	6	
外部设备	6	
集成信号源	上臂12路信号	
集成气源	上臂最高8 bar	
性能		
重复定位精度	0.05mm (ISO试验平均值)	
运动	IRB 1410	
TCP最大速度	2.1 m/s	
连续旋转轴 6	6	
电气连接		
电源电压	200-600V, 50/60 Hz	
额定功率		
变压器额定值	4kVA/7.8kVA, 带外轴	
物理特性		
机器人安装	落地式	
尺寸		
机器人底座	620 x 450 mm	
重量		
机器人	225 kg	
环境		
环境温度		
机器人单元	5-45°C	
相对湿度	最高95%	
防护等级	电气设备为IP 54, 机械设备需干燥环境	
噪音水平	最高70 dB (A)	
辐射	EMC/EMI屏蔽	
洁净室	100级, 美国联邦标准209e	

数据和尺寸若有变更，恕不另行通知。

工作范围与载荷图



© Copyright ABB Robotics. PR10325CN_R2 August 2009