# IRB 1410

工业机器人



IRB 1410手腕负载5kg；上臂提供18kg附加负载，可

搭载各种工艺设备。卓越的控制水平和路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、工作范围广、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，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

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。

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。

## 全球服务与支持

通过ABB的远程服务，ABB工程师可对设备实施远程监测，并提供技术支持，解除生产的后顾之忧。依托超过35 年的弧焊专业经验，以及遍布53个国家、100多个地区的服务网点，ABB以优质的服务为用户的生产保驾护航。

## 主要应用领域

* 弧焊
* 物料搬运
* 上下料

**—**

**规格**

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **机器人版本** | **第5轴工作范围(m)** | **负载能力**  **(kg)** | **轴3上的附加负载(kg)** | **轴1上的附加负载(kg)** |
| IRB 1410 | 1.44 | 5 | 18 | 19 |
| 轴数 | | | | |
| 机器人本体 | 6 | | | |
| 外部设备 | 6 | | | |
| 安装方式 | 落地 | | | |
| 集成信号源 | 上臂12路信号 | | | |
| 集成气源 | 上臂最高8 bar | | | |
| 控制器 | IRC5单柜，IRC5紧凑型 | | | |

**—**

**特性**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
|  | **重复定位精度(mm)** | **TCP最**  **大速度**  **(m/s)** | **连续转轴** |
| IRB 1410 | 0.02 | 2.10 | 6 |

**—**

**技术信息**

|  |  |
| --- | --- |
| **电气连接** | |
| 电源电压 | 200-600V,50/60Hz |
| 额定功率  变压器额定值 | 4kVA/7.8kVA  带外轴 |

**物理参数**

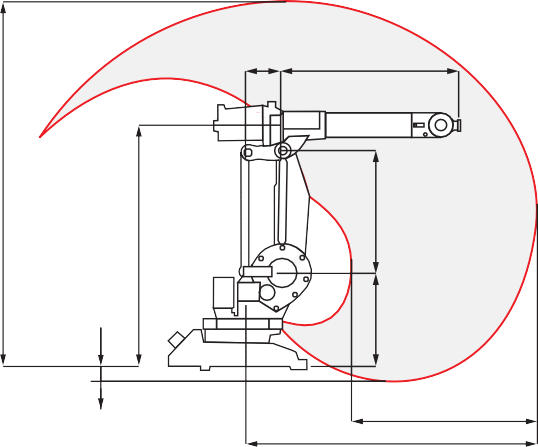
机器人底座 620mm x 450mm

机器人重量 225kg

|  |  |
| --- | --- |
| **环境参数** | |
| 机械装置环境温度 | |
| 运行中 | +5°C (41°F) 至 +45°C (113°F) |
| 运输和仓储中 | - 25°C (- 13°F) 至 + 55°C (131°F) |
| 短期 (最长24小时) | 最高70°C (158°F) |
| 相对湿度 | 最高95 % |
| 防护等级 | D类(干燥)用于焊接、机械设备 |
| 噪音水平 | 最高70dB（A） |
| 辐射 | EMC/EMI屏蔽 |
| 洁净室 | 100级，美国联邦标准209e |
| 数据与尺寸若有变更，恕不另行通知。 | |

**IRB 1410, 工作范围图例**

**IRB 1410, 工作范围图例**



170

805

1793

600

1195

50

475

933

150

5 kg

100

50

50 100



1444