

* 带垂直手腕
 ** 特定条件下达到ISO 4级
 数据与尺寸若有变更，
 恕不另行通知。

特性	
集成信号源	手腕设10路信号
集成气源	手腕设4路空气 (5 bar)
重复定位精度	0.01mm
机器人安装方式	任意角度
防护等级	IP30
控制器	IRC5紧凑型 / IRC5单柜型


物理参数	
机器人底座尺寸	180mm x 180mm
机器人高度	700mm
重量	25kg

运动		轴最大速度	
轴运动	工作范围	IRB 120	IRB 120T
轴 1 旋转	+165° 至 -165°	250 °/s	250 °/s
轴 2 手臂	+110° 至 -110°	250 °/s	250 °/s
轴 3 手臂	+70° 至 -110°	250 °/s	250 °/s
轴 4 手腕	+160° 至 -160°	320 °/s	420 °/s
轴 5 弯曲	+120° 至 -120°	320 °/s	590 °/s
轴 6 翻转	+400° 至 -400°	420 °/s	600 °/s

规格			
版本	工作范围	负载能力	手臂负载
IRB 120-3/0.6	580mm	3 kg(4kg)*	0.3kg

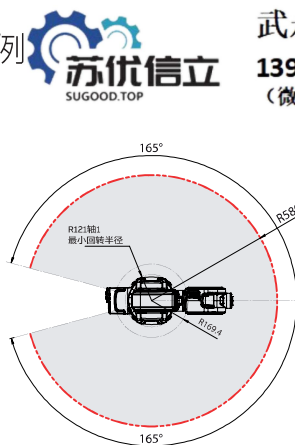
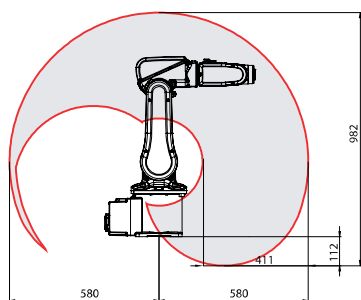
性能		
	IRB 120	IRB 120T
1kg拾料节拍		
25mm x 300mm x 25mm	0.58s	0.52s
25mm x 300mm x 25mm 180°轴6重新定向	0.92s	0.69s
加速时间0-1m/s	0.07s	0.07s

环境参数	
机械手环境温度:	
运行中	+5°C (41°F) 至 +45°C (122°F)
运输和仓储中	-25°C (-13°F) 至 +55°C (131°F)
短时间耐温	最高+70°C (158°F)
相对湿度	最高95%

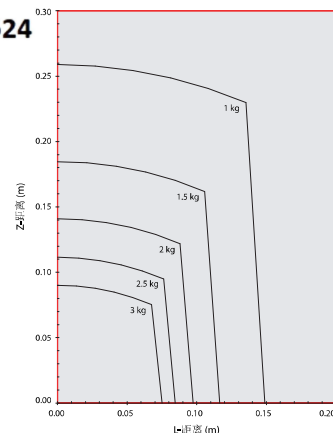
选配	洁净室ISO 5级 (IPA认证)**	
噪音水平	最高70dB (A)	
安全	安全停、紧急停 2通道安全回路监测 3位启动装置	
辐射	EMC/EMI屏蔽	

电气连接	
电源电压	200-600V, 50/60Hz
额定功率	
变压器额定功率	3.0kVA
功耗	0.25kW

手腕中心点工作范围与负载图例



武永康
 13913235524
 (微信同号)



上海ABB工程有限公司
 中国上海市浦东新区康新公路4528号
 邮编: 201319
 电话: +86 21 6105 6666

我们保留技术变更或修改本文件内容的权利，
 恕不另行通知。货品采购以双方议定条款为
 准。ABB对本文件可能存在的内容错误及信息
 不详不承担任何责任。

我们对本文件及其主题和插图保留所有权利。
 未经ABB事先书面许可，严禁复制、使用或向
 第三方透露其全部或部分內容。
 Copyright© 2018 ABB版权所有