



IRB 6650S

工业机器人

主要应用领域

机械管理
物料搬运
点焊



IRB 6650S 机器人具有独一无二的工作范围，可作全程垂直和水平运动，其前下方的到达距离也更长，进一步丰富了机器人在众多应用领域中的功能。

压机管理

IRB 6650S 在精度和速度上都进行了改进，可搬运超大板材，如整面车身侧壁等。工作范围的增大使机器人即便携带大型的夹具和零件，仍然能够从压机充分回撤。优异的加速性能再加上独一无二的水平和垂直行程，大幅缩短了 IRB 6650S 的周期时间，从而进一步提高产能。IRB 6650S 下方的工作区域还为快速更换夹具提供了方便。

压铸

独具优势的工作范围使 IRB 6650S 能轻松胜任模具喷雾和零件搬运作业。工艺线缆内嵌于机械臂内，受到全面防护，使用寿命大大延长。

注塑

IRB 6650S 特别适用于 1000 吨以上的大型注塑机。这种 6 轴机器人拥有优异的柔性，有利于从事加热、直浇口切除、喂带、装配等后道工序的作业。

物料搬运

由于加长了前下方到达距离，IRB 6650S 可安装在高架导轨上，监控输送不同尺寸零件的进料传送带，与安装在传统吊挂式或壁挂式导轨上的 5 轴或 6 轴机器人相比，IRB 6650S 的传送带监控数量可多出一倍。与安装在倒置式导轨上的 5 轴机器人相比，IRB 6650S 可大幅缩短导轨长度，从而简化安装、降低总成本。

点焊

IRB 6650S 的另一优势是，通过在不同高度错位安装机器人，可进一步增大车身装配工位的机器人布局密度。标准版 IRB 6600 / 6650 机器人可安装在地板上，IRB 6650S 则可安装在地面以上约 1.5-2 m 的高度。采用这种布局方式，标准版机器人可以进行车身下部的点焊作业，IRB 6650S 则负责车身上部的点焊作业，从而大幅提高车身装配工位的空间利用率。

IRB 6650S 工业机器人技术参数

规格

机器人版本	到达距离	搬运能力	重心	手腕扭矩
IRB 6650S-125/3.5	3.5m	125 kg	360 mm	715 Nm
6650S-200/3.0	3.0 m	200 kg	365 mm	1135 Nm

所有版本均可额外增加载荷。

上臂载荷50 kg，第1轴框架载荷500 kg。

轴数	6
防护等级	整机IP 66和IP 67
安装方式	支架式

性能

重复定位精度	0.11mm		
重复直径精度	0.38mm		
轴运动	工作范围	最大速度	最大速度
		6650S-125	6650S-200
轴1旋转	+180°至-180°	100°/s	100°/s
轴2臂	+160°至-40°	90°/s	90°/s
轴3臂	+70°至-180°	90°/s	90°/s
轴4腕	+300°至-300°	150°/s	150°/s
轴5弯曲	+120°至-120°	120°/s	120°/s
轴6翻转	+300°至-300°	235°/s	190°/s

电气连接

电源电压	200-600 V, 50/60 Hz
功耗: ISO-Cube	2.6 kW
常规机器人运动	3.8 kW

物理特性

机器人底座尺寸	1136×790 mm
重量 IRB 6650S-125	2175 kg
IRB 6650S-200	2150 kg

环境

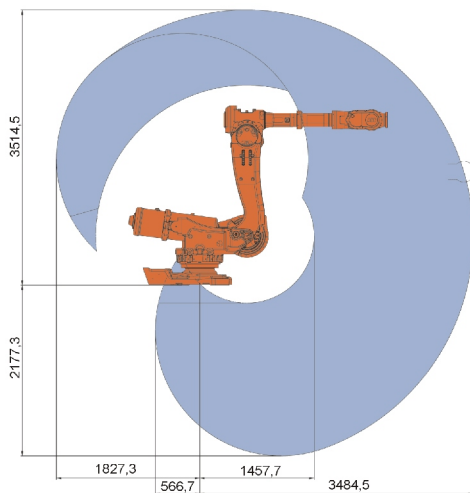
机械装置的环境温度	+5°C (41°F) 至 +52°C (122°F)
运行中	-25°C (13°F) 至 +55°C (131°F)
运输及仓储中	-25°C (13°F) 至 +55°C (131°F)
短时间耐温 (最长24小时)	最高+70°C (158°F)
相对湿度	最高95%
洁净室 (本体)	100级
噪音水平	最高73 dB (A)
安全	带监控、急停和安全功能的双回路, 3位启动装置
辐射	EMC/EMI屏蔽

数据和尺寸若有变更, 恕不另行通知。

提供监控功能, 可防止设备因剧烈和频繁运动引起的过热。

工作范围

IRB6650S-125/3.5



IRB6650S-200/3.0

