

## IRB 2600ID 工业机器人

IRB 2600ID 机器人系列荷重能力强、工作范围大，在同等量级机型中率先采用中空臂（ID）技术，所有管线均内嵌于上臂和手腕，节拍时间最多可缩短 15%，显著提升了弧焊、物料搬运、上下料等作业的产能。



### 缩短节拍时间

IRB 2600ID 所有工艺管线均内嵌于机器人手臂，大幅降低了因干扰和磨损导致停机的风险。这种集成式设计还能确保运行加速度始终无条件保持最大化，从而显著缩短节拍时间，增强生产可靠性。

IRB 2600ID 系列分两种机型。一种到达距离为 2.00 m、荷重 8 kg，适合集成弧焊工艺设备；另一种到达距离为 1.85 m、荷重 15 kg，配备柔性线束，擅长物料搬运和上下料作业。

### 加快编程进度

中空臂（ID）技术进一步增强了离线编程的便利性。管线运动可控且易于预测，使编程和模拟能如实预演机器人系统的运行状态，大幅缩短程序调试时间，加快投产进度。编程时间从头至尾最多可节省 90%。

### 降低投资成本

IRB 2600ID 所有管线均采用妥善的紧固和保护措施，不仅减小了运行时的摆幅，还能有效防止焊接飞溅物和切削液的侵蚀，显著延长了使用寿命。其采购和更换成本可最多降低 75%，还可每年减少多达 3 次停产检修。

### 省空间，增产能

IRB 2600ID 设计紧凑，无松弛管线，占地极小，转座半径仅为 337 mm，底座宽度也仅 511 mm。在物料搬运和上下料作业中，机器人能更加靠近所配套的机械设备。在弧焊应用中，上述设计优势可降低与其他机器人发生干扰的风险，为高密度、高产能作业创造了有利条件。同样一座生产工作站，IRB 2600ID 的安装台数可增加 50%，产能最高也能提升 50%。总之，IRB 2600ID 能让生产空间产生最大效益，以更小的占地贡献更大的产量。

### 狭窄空间游刃有余

IRB 2600ID 的手腕异常纤细，尺寸仅为 227 × 130 mm。所有管线均集成于机器人的工艺手腕，即使在狭窄空间内也能完成复杂动作。以弧焊为例，IRB 2600ID 能在更短的节拍时间内不间断地进行高品质环形焊接，实现了产量的大幅提升。

# IRB 2600ID

## 主要应用

上下料、物料搬运、弧焊

## 规格

型号	到达距离	有效荷重	手臂荷重
IRB 2600ID-15/1.85	1.85 m	15 kg	10 kg
IRB 2600ID-8/2.00	2.00 m	8 kg	15 kg

轴数	6
防护等级	标准IP67(底座和下臂) IP54(上臂)
安装	落地、挂壁、支架、斜置、倒置
IRC5 控制器型号	单柜、双柜

## 物理性质

机器人底座尺寸	676 x 511 mm
机器人高度	1600 mm
机器人重量	273 ~ 276 kg

## 性能(根据 ISO 9283 标准测定)

重复定位精度(RP)	0.023 ~ 0.026 mm
重复循环精度(RT)	0.27 ~ 0.30 mm

## 运动

轴运动	工作范围	最高速度
轴 1	+180° ~ -180°	175°/s
轴 2	+155° ~ -95°	175°/s
轴 3	+75° ~ -180°	175°/s
轴 4	+175° ~ -175°	360°/s
轴 5	+120° ~ -120°	360°/s
轴 6	+400° ~ -400°	500°/s

## 电气连接

电源电压	200~600 V, 50~60 Hz
------	---------------------

## 环境

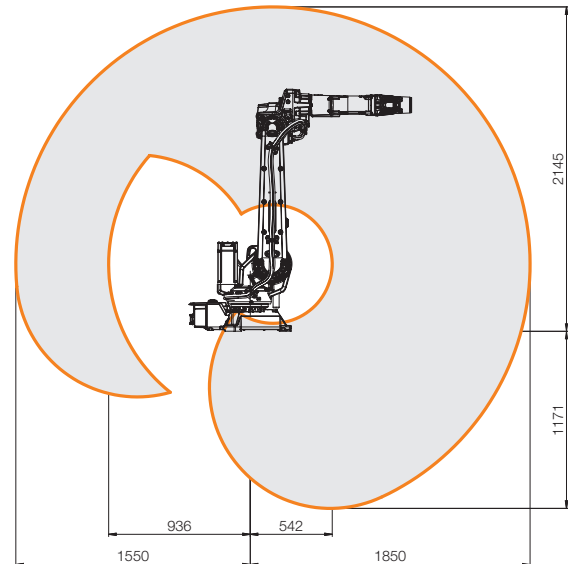
### 机械部分环境温度:

操作时	+ 5°C (41°F) 至 + 45°C (113°F)
运输储存时	- 25°C (- 13°F) 至 + 55°C (131°F)
短时间内(不超过24小时)	可达 + 70°C (158°F)
相对湿度	最高. 95%
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。

## 工作范围

IRB 2600ID-15/1.85



IRB 2600ID-8/2.00

