

机器人技术

## **IRB 2600ID**

# 工业机器人



IRB 2600ID机器人系列负载高、工作范围大,采用集成式线缆(ID)技术,所有管线均内嵌于上臂和手腕,将节拍时间缩短15%,在各种应用中显著增加产能。

#### 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, 从而显著缩短节拍时间, 提高生产稳定性。

IRB 2600ID系列有两种机型。一种工作范围为2m, 负载为8kg, 适合集成弧焊工艺设备; 另一种工作范围为1.85m, 负载为15kg, 配备柔性线束, 擅长物料搬运和上下料作业。

#### 加快编程进度

集成式线缆(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%。

#### 降低拥有成本

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。其采购和焊枪更换成本最多降低75%,每年还可减少三次停产检修。

#### 省空间, 增产能

IRB 2600ID设计紧凑, 无松弛管线, 占地面积小, 转座半径仅为337mm, 底座宽度仅为511mm。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、高效率作业创造了有利条件。同样一个生产工作站, IRB 2600ID的安装台数可增加50%, 产能最高能提升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的手腕非常纤细, 尺寸仅为227mm×130mm。 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在更短的节 拍时间内不间断地进行高品质环形焊接, 使产量大幅提 升。

#### 主要应用领域

- 上下料
- 物料搬运
- 弧焊

#### 规格

机器人版本	工作范围 (m)	负载能力 (kg)	重心 (mm)	手腕扭矩 (Nm)
IRB 2600ID- 15/1.85	1.85	15	10	轴4和轴5为 34.6 轴6为11
IRB 2600ID- 8/2.00	2	8	15	轴4和轴5为 31.4 轴6为10.2
轴数	6			
防护等级	标配IP67(底座和下臂) IP54(上臂)			
安装方式	落地、挂壁、支架、斜置、倒置			
IRC5控制器型号	单柜型、双柜型			

#### 性能 (根据 ISO 9283)

	重复定位精度 RP (mm)	重复路径精度 RT (mm)
IRB 2600ID-15/1.85	0.026	0.30
IRB 2600ID-8/2.00	0.023	0.27

#### 技术信息 **\_\_\_\_\_**

电气连接		
电源电压	200-600V, 50-60Hz	
物理参数		
机器人底座尺寸	676mm x 511mm	
机器人高度	1600mm	
IRB 2600ID-15/1.85重量	273kg	
IRB 2600ID-8/2.00重量	276kg	

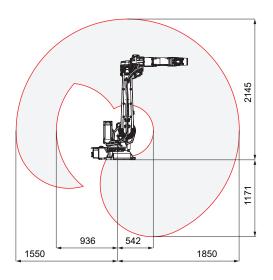
环境参数	
机械部分环境温度	
运行中	+5°C (41°F) 至 +50°C (122°F)
运输和仓储中 (不超过24小时)	−25°C (13°F) 至 +55°C (131°F)
短时间耐温 (不超过24小时)	最高+70°C (158°F)
相对湿度	最高95%
噪声水平	最高69dB(A)
安全	带监控、急停和安全功能的双回路, 3 位启动装置
辐射	EMC/EMI屏蔽
选配	铸造专家Ⅱ代

数据和尺寸若有变更, 恕不另行通知。

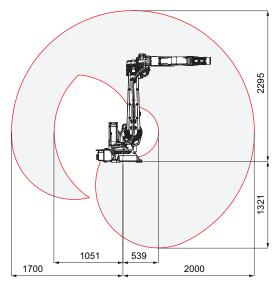
#### IRB 2600ID-15/1.85, IRB 2600ID-8/2.00

轴运动	工作范围	轴最大速度
轴1旋转	+180°至 -180°	175°/s
轴2手臂	+155°至-95°	175°/s
轴3手臂	+75°至-180°	175°/s
轴 4 旋转	+175°至-175°	360°/s
轴 5 弯曲	+120°至-120°	360°/s
轴 6 翻转	+400°至-400°	500°/s

#### IRB 2600ID-15/1.85, 工作范围图例



### IRB 2600ID-8/2.00, 工作范围图例



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