



19120208 A15

由于本公司持续的产品升级造成的内容变更，恕不另行通知
版权所有 © 深圳市汇川技术股份有限公司
Copyright © Shenzhen Inovance Technology Co., Ltd.

INOVANCE
汇川技术

汇川技术机器人 选型手册



汇川技术



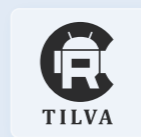
汇川技术机器人

深圳市汇川技术股份有限公司
Shenzhen Inovance Technology Co., Ltd.
www.inovance.com

苏州汇川技术有限公司
Suzhou Inovance Technology Co., Ltd.
www.inovance.com

地址：深圳市龙华新区观澜街道高新技术产业园汇川技术总部大厦
总机：(0755) 2979 9595 传真：(0755) 2961 9897
客服：4000-300124

地址：江苏省苏州市吴中区天鹅荡路 52 号
总机：(0512) 6637 6666 传真：(0512) 6285 6720
客服：4000-300124



进取·永不止步
FORWARD, ALWAYS PROGRESSING

机器人产品家族

六关节机器人

IR-R4 P3  负载 4kg 臂长 560.6mm 型号 IR-R4-56S5	IR-R4H (中空手腕) P5  负载 4kg 臂长 545.7mm 型号 IR-R4H-54S5	IR-R7H (中空手腕) P7  负载 7kg 臂长 722.3mm/911.9mm 型号 IR-R7H-70S5 IR-R7H-90S5	IR-R11 P9  负载 11.3kg/10kg 臂长 901.9mm/1101.6mm 型号 IR-R11-90S5 IR-R10-110S5	IR-R10H (中空手腕) P11  负载 10kg 臂长 1201.2mm 型号 IR-R10H-120S5	IR-R10 P13  负载 10kg 臂长 1422mm 型号 IR-R10-140S5	IR-R12 P15  负载 12kg 臂长 2010mm 型号 IR-R12-201S7	IR-R15H&R20H (中空手腕) P17  负载 15kg/20kg 臂长 1455mm/1218mm 型号 IR-R15H-145S5 IR-R20H-120S5
IR-R25 P19  负载 16kg/25kg 臂长 2107mm/1783mm 型号 IR-R16-210S5 IR-R25-178S5	IR-R30 P21  负载 30kg 臂长 1856mm 型号 IR-R30-185S7	IR-R35 P23  负载 35kg 臂长 1856mm 型号 IR-R35-185S7	IR-R50 P25  负载 50kg 臂长 2509mm 型号 IR-R50-250S7	IR-R60/80 P27  负载 60kg/80kg 臂长 2109mm 型号 IR-R60-210S7 IR-R80-210S7	IR-R220 P29  负载 130kg/170kg/220kg 臂长 3096mm/2701mm 型号 IR-R130-310S7 IR-R170-270S7 IR-R220-270S7	IR-R300 P31  负载 245kg/300kg 臂长 3094mm/2698mm 型号 IR-R245-310S7 IR-R300-270S7	

SCARA 机器人

IR-S3 P33  负载 3kg 臂长 250mm/300mm 型号 IR-S3-25Z15S3 IR-S3-30Z15S3	IR-S4 P35  负载 4kg 臂长 400mm 型号 IR-S4-40Z15S3	IR-S4 (洁净型) P37  负载 4kg 臂长 400mm 型号 IR-S4-40Z12C3	IR-S7 P39  负载 7kg 臂长 500mm/600mm/700mm 型号 IR-S7-50Z20S3 IR-S7-60Z20S3 IR-S7-70Z20S3	IR-S7 (洁净型) P41  负载 7kg 臂长 500mm/600mm/700mm 型号 IR-S7-50Z17C3 IR-S7-60Z17C3 IR-S7-70Z17C3	IR-S10 P43  负载 10kg 臂长 500mm 型号 IR-S10-50Z20S3	IR-S10 (SCARA2.0) P45  负载 10kg 臂长 600mm/700mm/800mm 型号 IR-S10-60Z20S3 IR-S10-70Z20S3 IR-S10-80Z20S3	IR-S10 (洁净型) P47  负载 10kg 臂长 600mm/700mm/800mm 型号 IR-S10-60Z17C3 IR-S10-70Z17C3 IR-S10-80Z17C3
IR-S20 P49  负载 20kg 臂长 600mm/700mm 型号 IR-S20-60Z18S3 IR-S20-70Z18S3	IR-S20 (SCARA2.0) P51  负载 20kg 臂长 800mm/1000mm 型号 IR-S20-80Z42S5 IR-S20-100Z42S5	IR-GS20 P53  负载 20kg 臂长 800mm/1000mm 型号 IR-GS20-80Z42S5 IR-GS20-100Z42S5	IR-S25 P55  负载 25kg 臂长 800mm/1000mm/1200mm 型号 IR-S25-80Z42S5 IR-S25-100Z42S5 IR-S25-120Z42S5	IR-S25 (洁净型) P57  负载 25kg 臂长 800mm/1000mm 型号 IR-S25-80Z36C5 IR-S25-100Z36C5	IR-S35 P59  负载 35kg 臂长 800mm/1000mm/1200mm 型号 IR-S35-80Z42S5 IR-S35-100Z42S5 IR-S35-120Z42S5	IR-S35 (洁净型) P61  负载 35kg 臂长 800mm/1000mm 型号 IR-S35-80Z35C5 IR-S35-100Z35C5	IR-S60 P63  负载 60kg 臂长 1200mm 型号 IR-S60-120Z40S5
IR-GS60 P65  负载 60kg 臂长 1200mm 型号 IR-GS60-120Z40S5	IR-TS4 P67  负载 4kg 臂长 350mm 型号 IR-TS4-35Z15S3	IR-TS5 P69  负载 5kg 臂长 550mm 型号 IR-TS5-55Z15S3	IR-R10 系列弧焊机器人 P71  负载 10kg 臂长 1422mm 型号 IR-R10-140S5-HJ	IR-R20 系列弧焊机器人 P73  负载 10kg/20kg 臂长 1723mm/2045mm 型号 IR-R20-170S5-HJ IR-R10-200S5-HJ			



协作机器人

IR-U8 协作机器人 P75  负载 8kg 臂长 780mm 型号 IR-U8-78S5
--

机器人控制柜

IRCB501 系列 P77 	IRCB501 高防护系列 (标准版) P79 	IRCB501 高防护系列 (高功率版) P81 	IRCB101 高防护系列 P83 
--	---	--	---

示教器

IRCB600 系列 P85 	IR-TP200 P87 
--	--

六关节机器人

IR-R4 系列

结构紧凑，以其小巧的身姿、高效的节拍可适应更多的应用场景。

适用行业

应用行业主要分布在 3C 行业中的搬运与上下料应用、光伏行业的搬运应用；同时考虑兼容产品在装配和涂胶的场景应用需求。

产品特点

负载	4kg
臂长	560.6mm
重复定位精度	±0.01mm
防护等级	标配 IP40, 选配 IP67



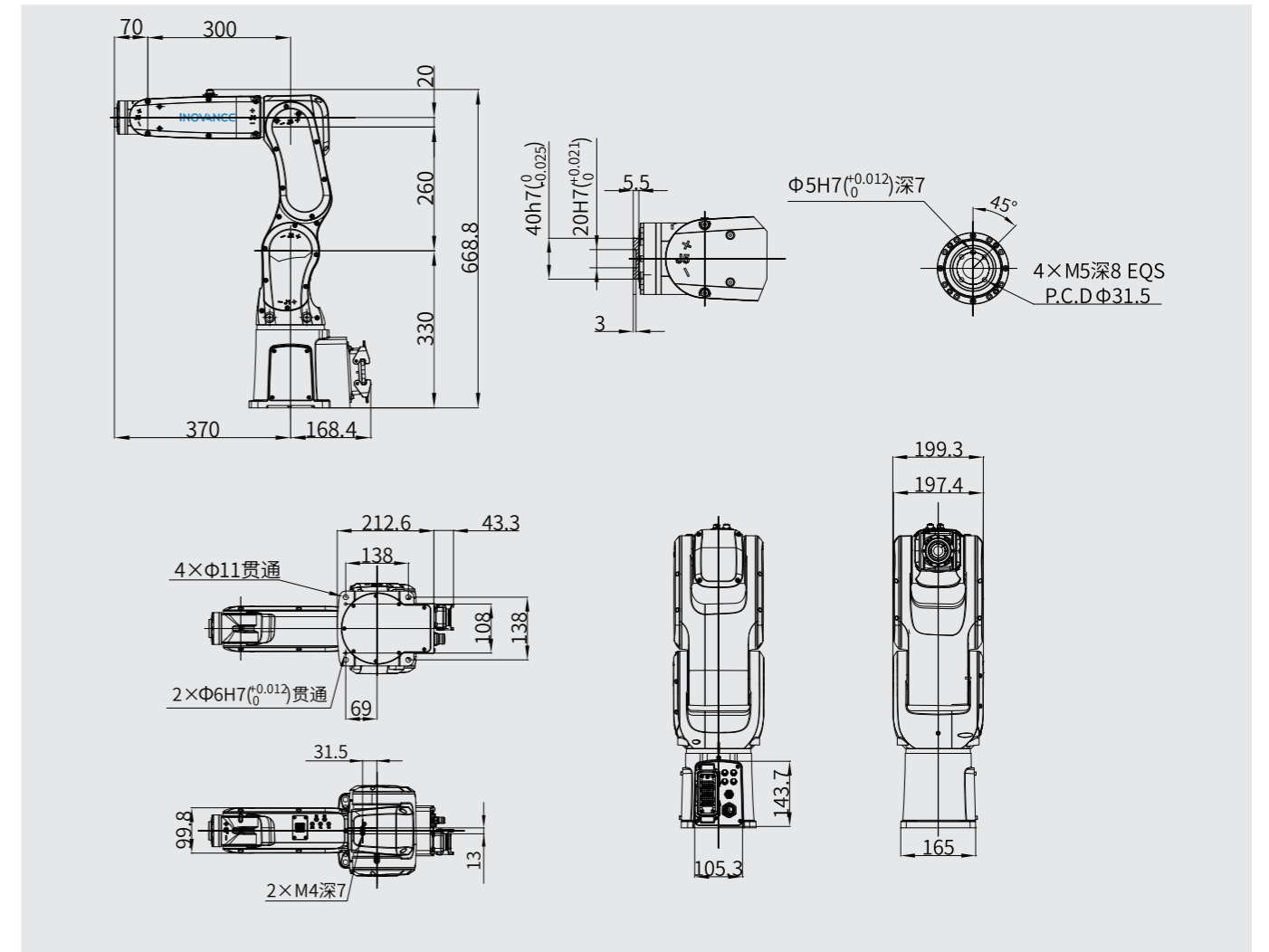
规格参数

项目	IR-R4-56S5	
结构形式	垂直多关节串联结构	
轴数	6 轴	
最大运动半径	560.6mm	
重复定位精度	±0.01mm	
腕部最大负载	4kg	
防护等级	标配 IP40, 选配 IP67	
最大运动速度	J1 轴	450°/s
	J2 轴	460°/s
	J3 轴	520°/s
	J4 轴	560°/s
	J5 轴	560°/s
	J6 轴	900°/s
最大运动范围	J1 轴	±170°
	J2 轴	-120°~+110°
	J3 轴	-69°~+205°
	J4 轴	±190°
	J5 轴	±120°
	J6 轴	±360°
腕部允许负载转矩	J4 轴	8.86N·m
	J5 轴	8.86N·m
	J6 轴	4.9N·m
腕部允许负载惯量	J4 轴	0.2kg·m ²
	J5 轴	0.2kg·m ²
	J6 轴	0.067kg·m ²
用户接口	配线	12 路信号 30V 0.5A
	气路	气管: φ4mm×4 耐压: 0.59MPa
环境条件	环境温度 ^[1]	0°C~45°C
	环境湿度	5% RH~95%RH (无凝露)
	最大温度梯度	1.5°C/min
本体重量	24kg	
输入电源功率(平均功耗)	2kVA (0.5kW)	
适用控制柜	IRCB501-6LD	
安装方式	落地安装	
噪声等级 ^[2]	LAeq ≤ 75dB(A)	
底座安装尺寸	138mm×138mm-(4×φ11mm)	

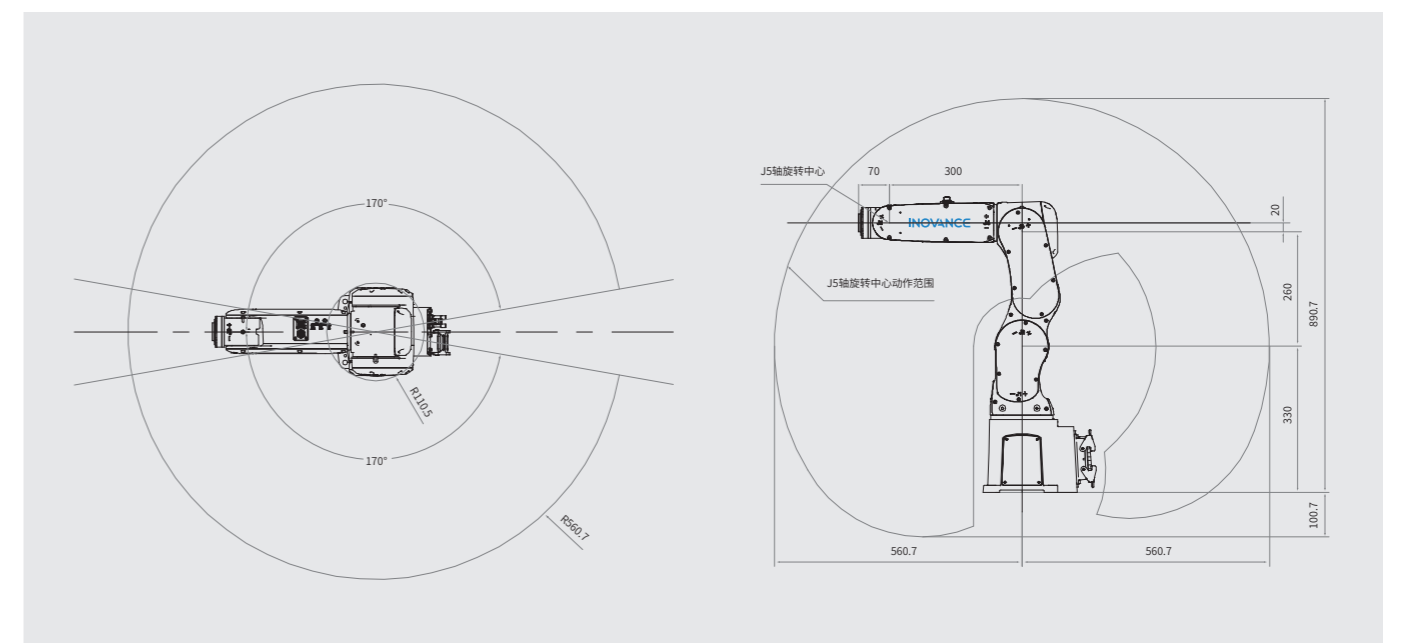
[1] 环境温度: 如果本产品在近似产品规格最低温度的低温环境下使用时, 或因节假日及夜间长时间暂停使用, 建议预热 10 分钟后再运行。

[2] 噪声级: 此值为根据 ISO11201(EN31201) 测得的 A 载荷等价噪声级。(测量条件: 额定负载, 最高速度下运行)

安装尺寸 (单位: mm)



运动范围 (单位: mm)



六关节机器人

IR-R4H (中空手腕)

R4H 系列六关节机器人采用中空手腕结构设计，内置线缆，有序收纳，减少干涉，具备结构紧凑、高灵活性、高节拍等优势，高效易用，满足客户搬运、装配、涂胶等场景多元需求，助力高效率作业。

适用行业

应用行业主要分布在 3C 行业中的搬运与上下料应用、光伏行业的搬运应用；同时考虑兼容产品在装配和涂胶的场景应用需求。

产品特点

负载	4kg
臂长	545.7mm
重复定位精度	±0.02mm
防护等级	标配 IP40，选配 IP67



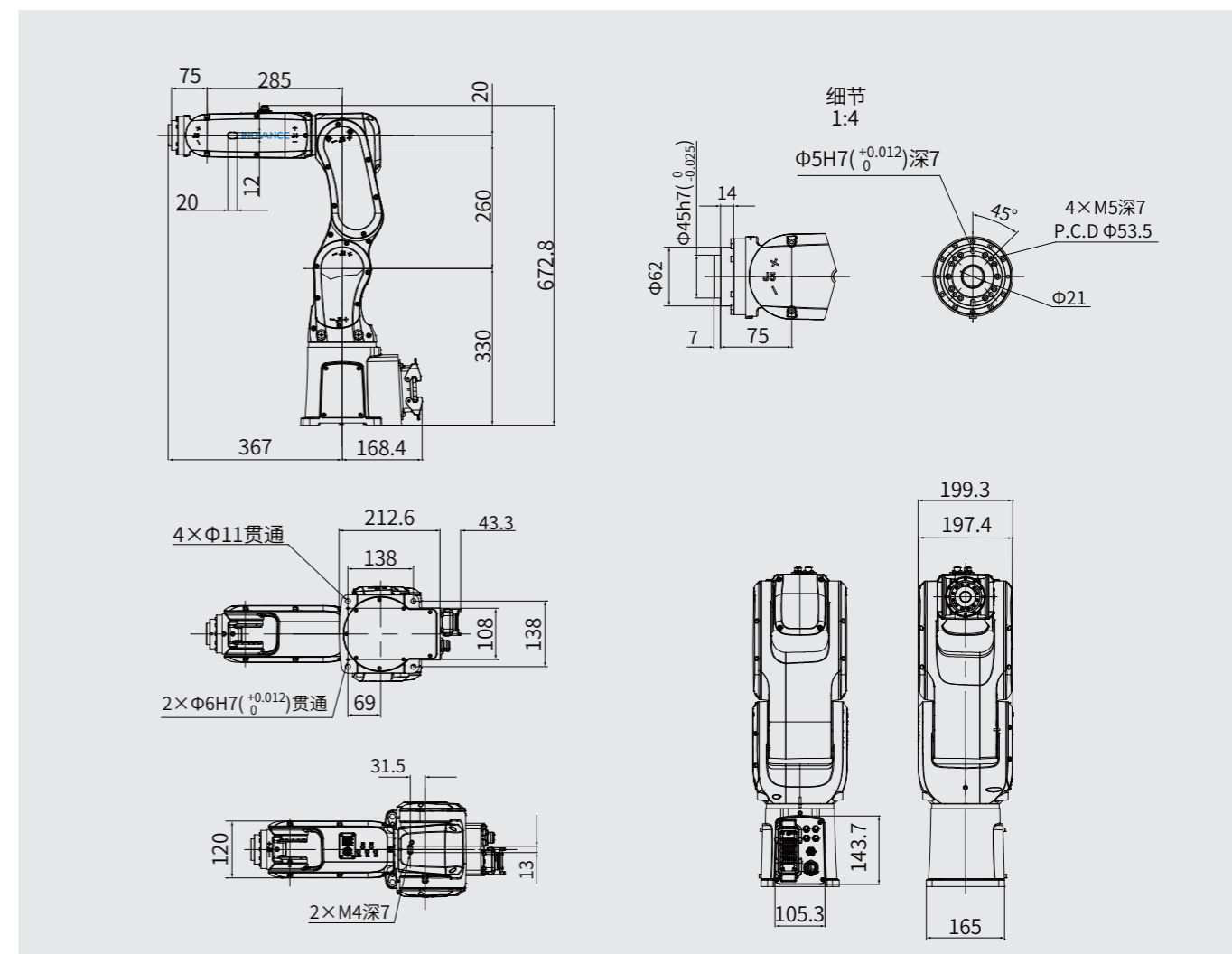
规格参数

项目	IR-R4H-54S5	
结构形式	垂直多关节串联结构	
轴数	6 轴	
最大运动半径	545.7mm	
重复定位精度	±0.02mm	
腕部最大负载	4kg	
防护等级	标配 IP40，选配 IP67	
最大运动速度	J1 轴	450°/s
	J2 轴	460°/s
	J3 轴	520°/s
	J4 轴	560°/s
	J5 轴	560°/s
	J6 轴	900°/s
最大运动范围	J1 轴	±170°
	J2 轴	-120°~+110°
	J3 轴	-65°~+195°
	J4 轴	±190°
	J5 轴	±120°
	J6 轴	±360°
腕部允许负载转矩	J4 轴	8.86N·m
	J5 轴	8.86N·m
	J6 轴	4.9N·m
腕部允许负载惯量	J4 轴	0.2kg·m ²
	J5 轴	0.2kg·m ²
	J6 轴	0.067kg·m ²
用户接口	配线	12 路信号 30V 0.5A
	气路	气管: φ4mm×4 耐压: 0.59MPa
环境条件	环境温度 ^[1]	0°C~45°C
	环境湿度	5% RH~95% RH (无凝露)
	最大温度梯度	1.5°C/min
本体重量	24.5kg	
输入电源功率(平均功耗)	2kVA (0.5kW)	
适用控制柜	IRCB501-6LD	
安装方式	落地安装	
噪声等级 ^[2]	L _{Aeq} ≤ 80dB(A)	
底座安装尺寸	138mm×138mm-(4×φ11mm)	

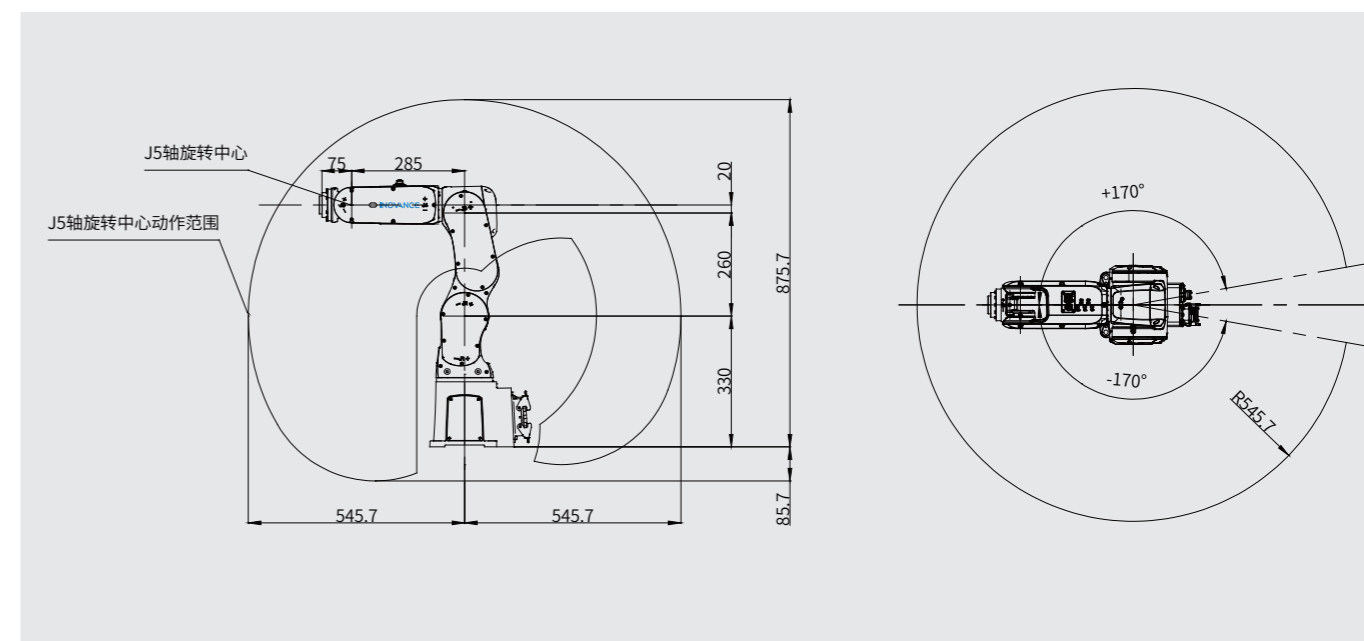
[1] 环境温度: 如果本产品在近似产品规格最低温度的低温环境下使用时, 或因节假日及夜间长时间暂停使用, 建议预热 10 分钟后再运行。

[2] 噪声级: 此值为根据 ISO11201(EN31201) 测得的 A 载荷等价噪声级。(测量条件: 额定负载, 最高速度下运行)

安装尺寸 (单位: mm)



运动范围 (单位: mm)



六关节机器人

IR-R7H (中空手腕)

采用中空手腕结构设计，具备结构紧凑、轻巧灵活、高节拍等优势，高效易用，满足客户搬运、装配、涂胶等场景多元需求，助力高效率作业。

适用行业

广泛应用于 3C、汽车电子、医疗、制药等行业中点胶、装配、分拣、贴标等场景。

产品特点

负载	7kg
臂长	722.3mm/911.9mm
重复定位精度	±0.015mm/±0.02mm
防护等级	标配 IP40, 选配 IP67



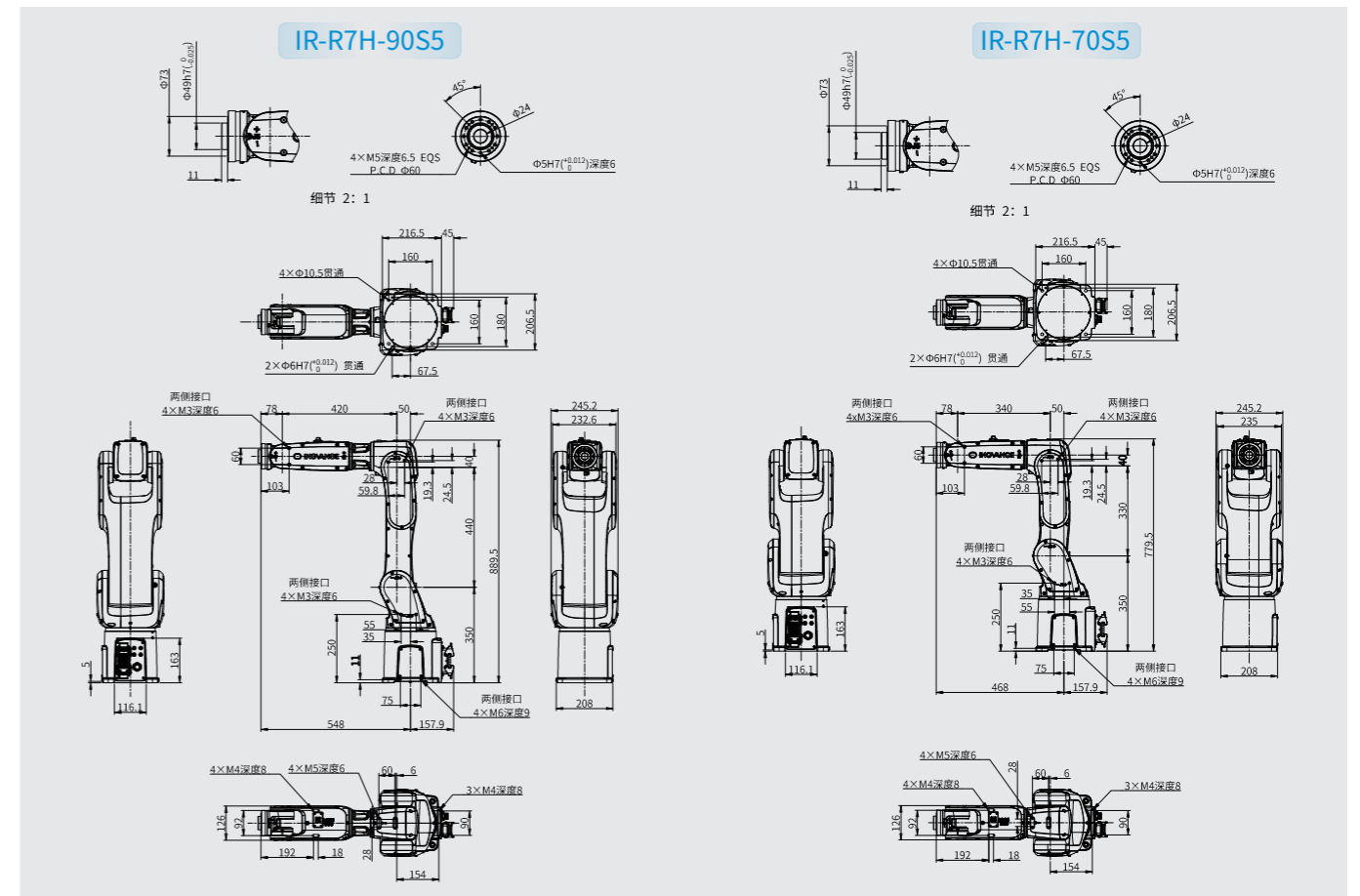
规格参数

项目		IR-R7H-70S5	IR-R7H-90S5
结构形式		垂直多关节串联结构	垂直多关节串联结构
轴数		6 轴	6 轴
最大运动半径		722.3mm	911.9mm
重复定位精度		±0.015mm	±0.02mm
腕部最大负载		7kg	7kg
防护等级		标配 IP40, 选配 IP67	标配 IP40, 选配 IP67
最大运动速度	J1 轴	420°/s	336°/s
	J2 轴	336°/s	280°/s
	J3 轴	487.5°/s	390°/s
	J4 轴	550°/s	550°/s
	J5 轴	438°/s	438°/s
	J6 轴	764.7°/s	764.7°/s
最大运动范围	J1 轴	±170°	±170°
	J2 轴	-135°~+80°	-135°~+80°
	J3 轴	-70°~+190°	-70°~+190°
	J4 轴	±190°	±190°
	J5 轴	±120°	±120°
	J6 轴	±360°	±360°
腕部允许负载转矩	J4 轴	16.9N·m	16.9N·m
	J5 轴	16.9N·m	16.9N·m
	J6 轴	9.4N·m	9.4N·m
腕部允许负载惯量	J4 轴	0.49kg·m ²	0.49kg·m ²
	J5 轴	0.49kg·m ²	0.49kg·m ²
	J6 轴	0.15kg·m ²	0.15kg·m ²
用户接口	配线	17 路信号 30V 0.5A	17 路信号 30V 0.5A
	气路	气管: Φ4mm×4 耐压: 0.59MPa	气管: Φ4mm×4 耐压: 0.59MPa
环境条件	环境温度 ^[1]	0°C~45°C	0°C~45°C
	环境湿度	通常: 5% RH~75%RH (无凝露) 短期: 5% RH~95% RH (1 个月之内, 无凝露)	通常: 5% RH~75%RH (无凝露) 短期: 5% RH~95% RH (1 个月之内, 无凝露)
	最大温度梯度	1.5°C/min	1.5°C/min
本体重量		31kg	33kg
输入电源功率 (平均功耗)		2kVA (0.5kW)	2kVA (0.5kW)
适用控制柜		IRCB501-6LD	IRCB501-6LD
安装方式		落地安装、倒装、侧装	落地安装、倒装、侧装
噪声等级 ^[2]		LAeq ≤ 80dB(A)	LAeq ≤ 80dB(A)
底座安装尺寸		160mm×160mm(4×Φ11mm)	160mm×160mm(4×Φ11mm)

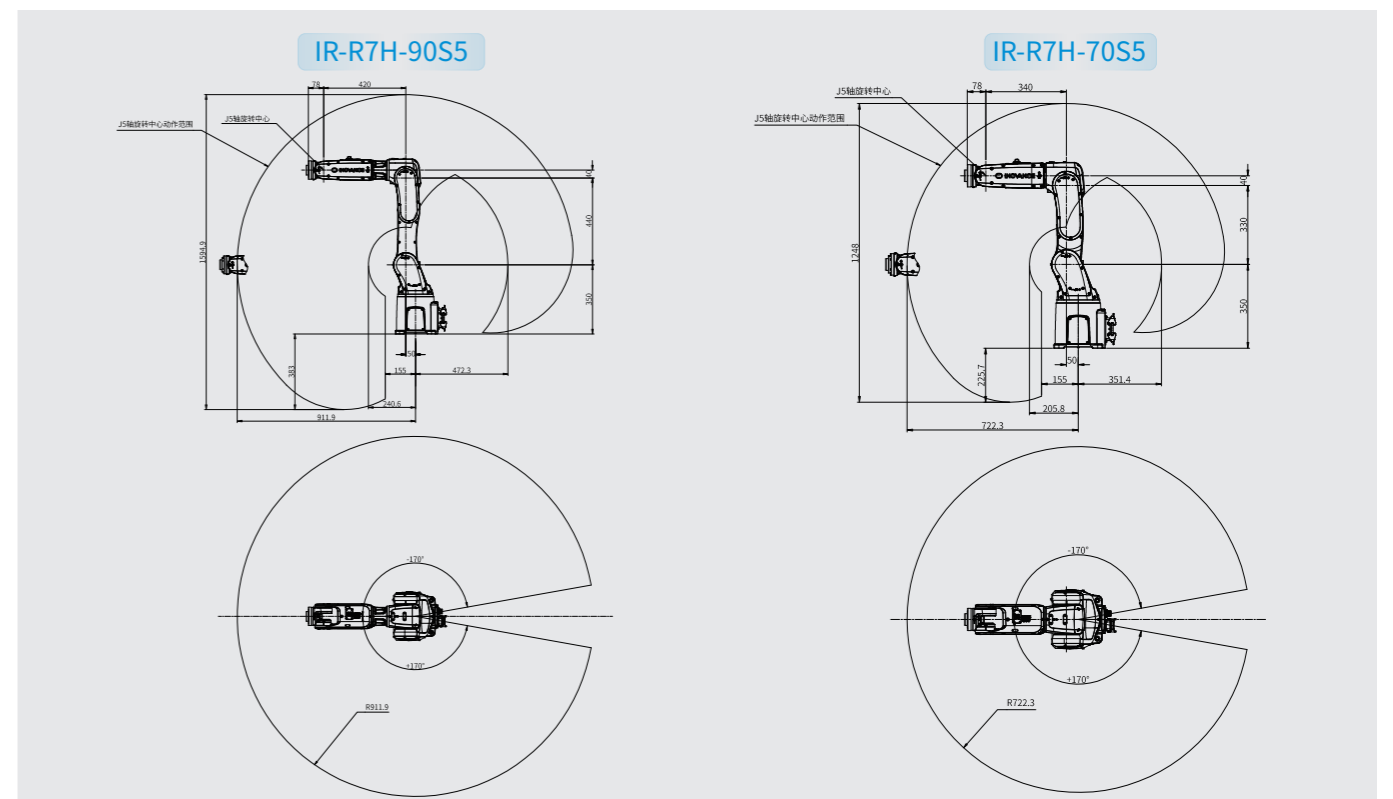
[1] 环境温度: 如果本产品在近似产品规格最低温度的低温环境下使用时, 或因节假日及夜间长时间暂停使用, 建议预热 10 分钟后再次运行。

[2] 噪声级: 此值为根据 ISO11201(EN31201) 测得的 A 载荷等值噪声级。(测量条件: 额定负载, 最高速度下运行)。

安装尺寸 (单位: mm)



运动范围 (单位: mm)



六关节机器人

IR-R11 系列

结构紧凑，以其小巧的身姿、高效的节拍可适应更多的应用场景。

适用行业

应用行业主要分布在 3C 行业中的搬运与上下料应用、光伏行业的搬运应用；同时考虑兼容产品在装配和涂胶的场景应用需求。

产品特点

负载	11.3kg/10kg
臂长	901.9mm/1101.6mm
重复定位精度	±0.02mm
防护等级	标配 IP40, 选配 IP67



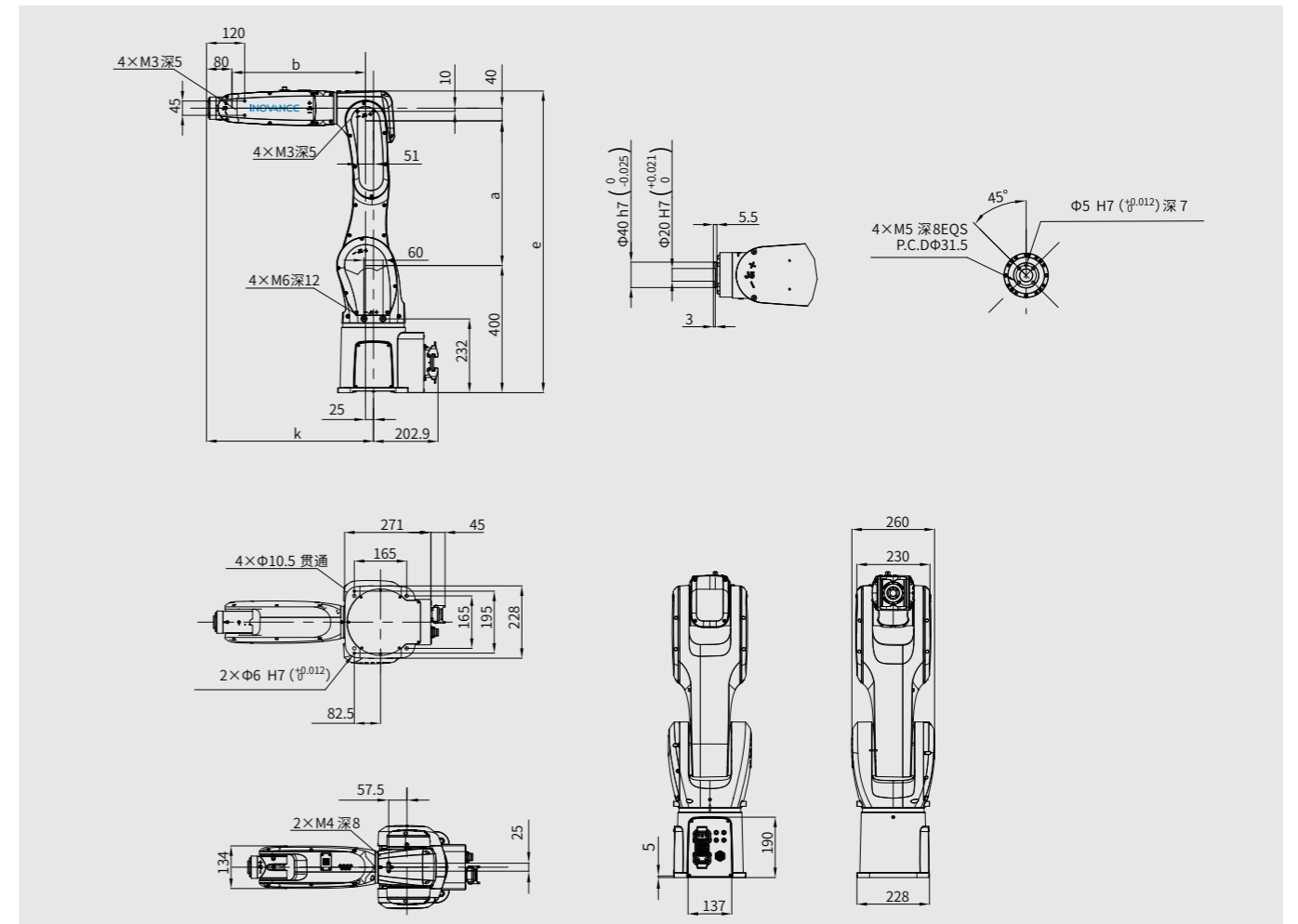
规格参数

项目		IR-R11-90S5	IR-R10-110S5
结构形式		垂直多关节串联结构	垂直多关节串联结构
轴数		6 轴	6 轴
最大运动半径		901.9mm	1101.6mm
重复定位精度		±0.02mm	±0.02mm
腕部最大负载		11.3kg	10kg
防护等级		标配 IP40, 选配 IP67	标配 IP40, 选配 IP67
最大运动速度	J1 轴	240°/s	240°/s
	J2 轴	180°/s	180°/s
	J3 轴	330°/s	330°/s
	J4 轴	450°/s	450°/s
	J5 轴	420°/s	420°/s
	J6 轴	720°/s	720°/s
最大运动范围	J1 轴	±170°	±170°
	J2 轴	-135°~+100°	-135°~+100°
	J3 轴	-66°~+210°	-66°~+210°
	J4 轴	±190°	±190°
	J5 轴	±125°	±125°
	J6 轴	±360°	±360°
腕部允许负载转矩	J4 轴	20.45N·m	18.59N·m
	J5 轴	20.45N·m	18.59N·m
	J6 轴	10.8N·m	9.8N·m
腕部允许负载惯量	J4 轴	0.6kg·m ²	0.6kg·m ²
	J5 轴	0.6kg·m ²	0.6kg·m ²
	J6 轴	0.2kg·m ²	0.2kg·m ²
用户接口	配线	12 路信号 30V 0.5A	12 路信号 30V 0.5A
	气路	气管: Φ4mm×4 耐压: 0.59MPa	气管: Φ4mm×4 耐压: 0.59MPa
环境条件	环境温度 ^[1]	0°C~45°C	0°C~45°C
	环境湿度	5% RH~95% RH (无凝露)	5% RH~95% RH (无凝露)
	最大温度梯度	1.5°C/min	1.5°C/min
本体重量		45kg	48kg
输入电源功率 (平均功耗)		3kVA (0.6kW)	3kVA (0.6kW)
适用控制柜		IRCB501-6FD	IRCB501-6FD
安装方式		落地安装	落地安装
噪声等级 ^[2]		LAeq ≤ 75dB	LAeq ≤ 75dB
底座安装尺寸		165mm×165mm-(4×Φ11mm)	165mm×165mm-(4×Φ11mm)

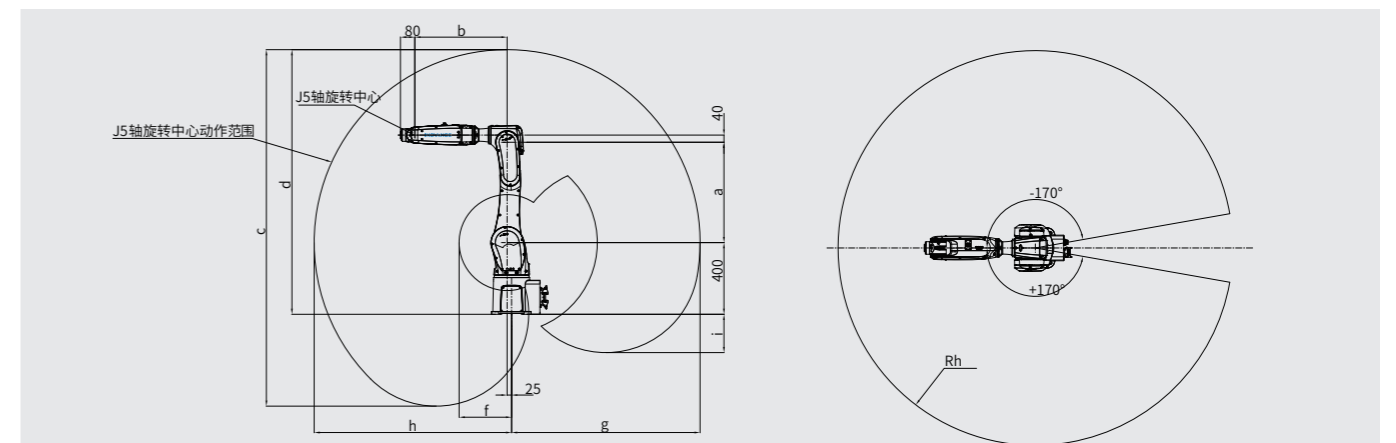
[1] 环境温度: 如果本产品在近似产品规格最低温度的低温环境下使用时, 或因节假日及夜间长时间暂停使用, 建议预热 10 分钟后再运行。

[2] 噪声级: 此值为根据 ISO11201(EN31201) 测得的 A 载荷等噪声级。(测量条件: 额定负载, 最高速度下运行)

安装尺寸 (单位: mm)



运动范围 (单位: mm)



名称: IR-R11 系列	IR-R10-110S5	IR-R11-90S5
a: 第 2 关节到第 3 关节长	560mm	455mm
b: 第 3 关节到第 5 关节水平方向距离	515mm	420mm
c: 竖直方向最大可运动范围	1989.1mm	1620.5mm
d: 竖直方向最高点距离底座安装平面的极限高度	1476.6mm	1276.9mm
e: 零位姿态最大高度	1054mm	949mm
f: 受限于 J3 轴转动角度的最小不可达工作半径	292.8mm	250.1mm
g: 受限于臂长的最大工作半径	1051.6mm	851.9mm
h: 最大运动半径 (范围)	1101.6mm	901.9mm
i: 受限于 J2 轴转动角度与臂长的运动范围	213.8mm	100.9mm

六关节机器人

IR-R10H 系列 (中空手腕)

具有结构紧凑、高刚性、柔性化、高节拍等优点；中空手腕结构设计，减少摩擦和干涉；超大孔径，布线方便，助力高效高质量生产。

适用行业

应用行业主要分布在 3C 行业中的搬运与上下料应用、光伏行业的搬运应用；同时考虑兼容产品在装配和涂胶的场景应用需求。

产品特点

负载	10kg
臂长	1201.2mm
重复定位精度	±0.025mm
防护等级	标配 IP40, 选配 IP67



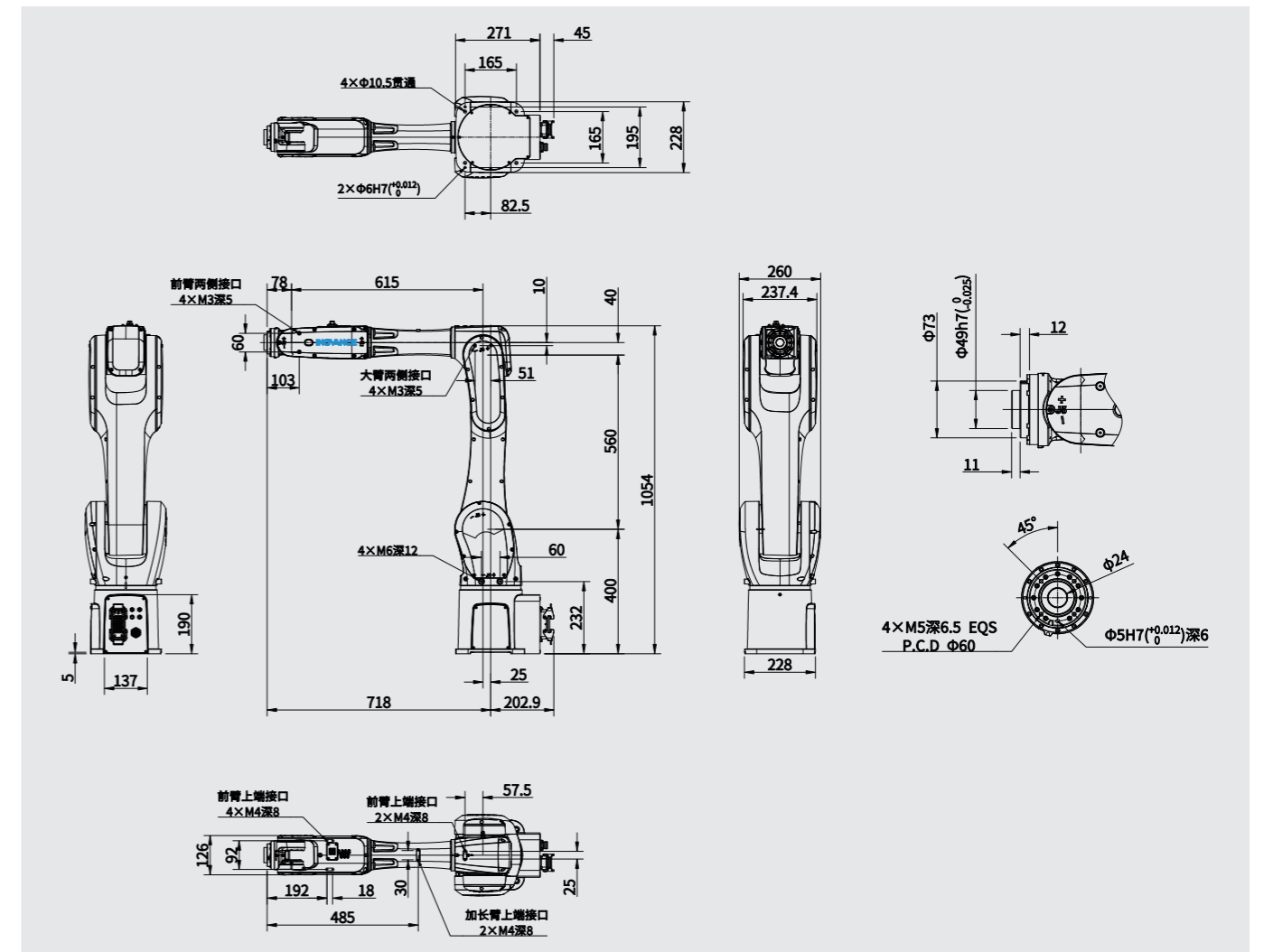
规格参数

项目	IR-R10H-120S5	
结构形式	垂直多关节串联结构	
轴数	6 轴	
最大运动半径	1201.2mm	
重复定位精度	±0.025mm	
腕部最大负载	10kg	
防护等级	标配 IP40, 选配 IP67	
最大运动速度	J1 轴	240°/s
	J2 轴	180°/s
	J3 轴	330°/s
	J4 轴	470°/s
	J5 轴	438°/s
	J6 轴	764.7°/s
最大运动范围	J1 轴	±170°
	J2 轴	-135°~+100°
	J3 轴	-66°~+210°
	J4 轴	±190°
	J5 轴	±120°
	J6 轴	±360°
腕部允许负载转矩	J4 轴	18.59N·m
	J5 轴	18.59N·m
	J6 轴	9.8N·m
腕部允许负载惯量	J4 轴	0.6kg·m ²
	J5 轴	0.6kg·m ²
	J6 轴	0.2kg·m ²
用户接口	配线	17 路信号 30V 0.5A
	气路	气管: φ4mm×4 耐压: 0.59MPa
环境条件	环境温度 ^[1]	0°C~45°C
	环境湿度	5% RH~95% RH (无凝露)
	最大温度梯度	1.5°C/min
本体重量	50kg	
输入电源功率 (平均功耗)	3kVA (0.6kW)	
适用控制柜	IRCB501-6FD	
安装方式	落地安装	
噪声等级 ^[2]	L _{Aeq} ≤ 80dB(A)	
底座安装尺寸	165mm×165mm(4×φ11mm)	

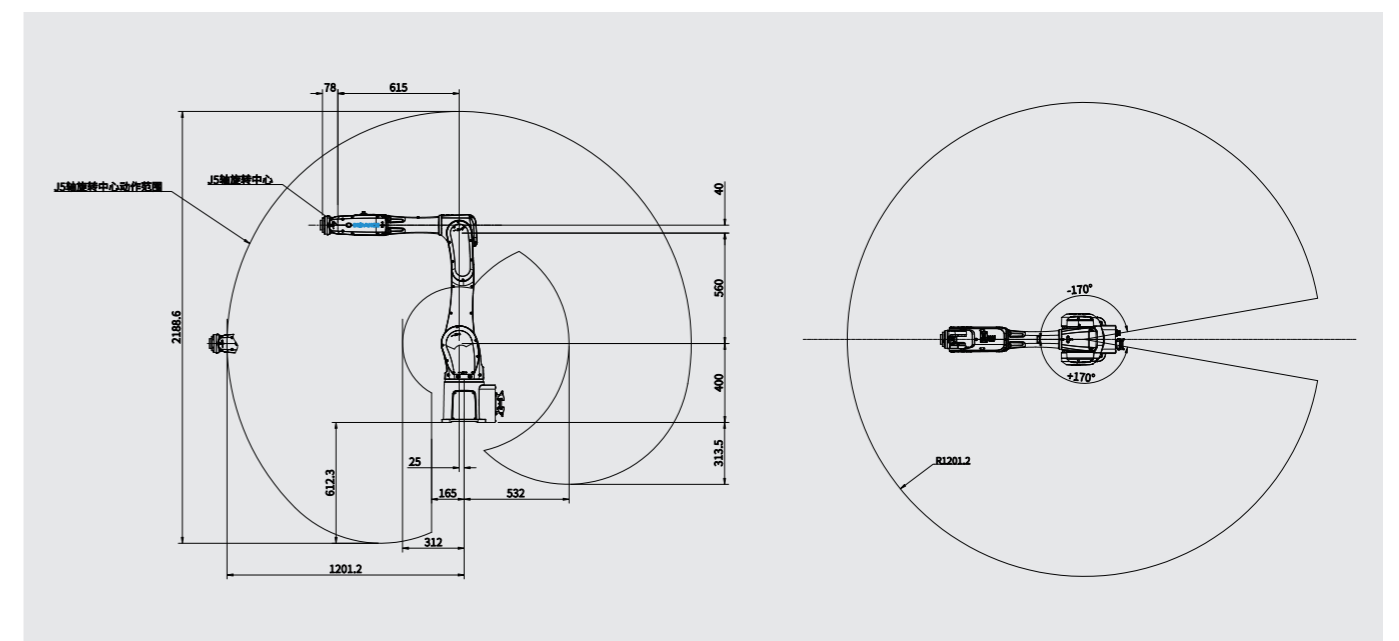
[1] 环境温度: 如果本产品在近似产品规格最低温度的低温环境下使用时, 或因节假日及夜间长时间暂停使用, 建议预热 10 分钟后再运行。

[2] 噪声级: 此值为根据 ISO11201(EN31201) 测得的 A 载荷等阶噪声级。(测量条件: 额定负载, 最高速度下运行)

安装尺寸 (单位: mm)



运动范围 (单位: mm)



六关节机器人

IR-R10 系列

运动速度快，高刚性，高颜值，凭借机器人专用电机和控制器，提供高性价比解决方案。

适用行业

适合于各类工业应用现场，包括搬运、机床上下料、涂胶、去毛刺、打磨抛光、焊接等应用。

产品特点

负载	10kg
臂长	1422mm
重复定位精度	±0.05mm
防护等级	基体 IP65，手腕 IP67



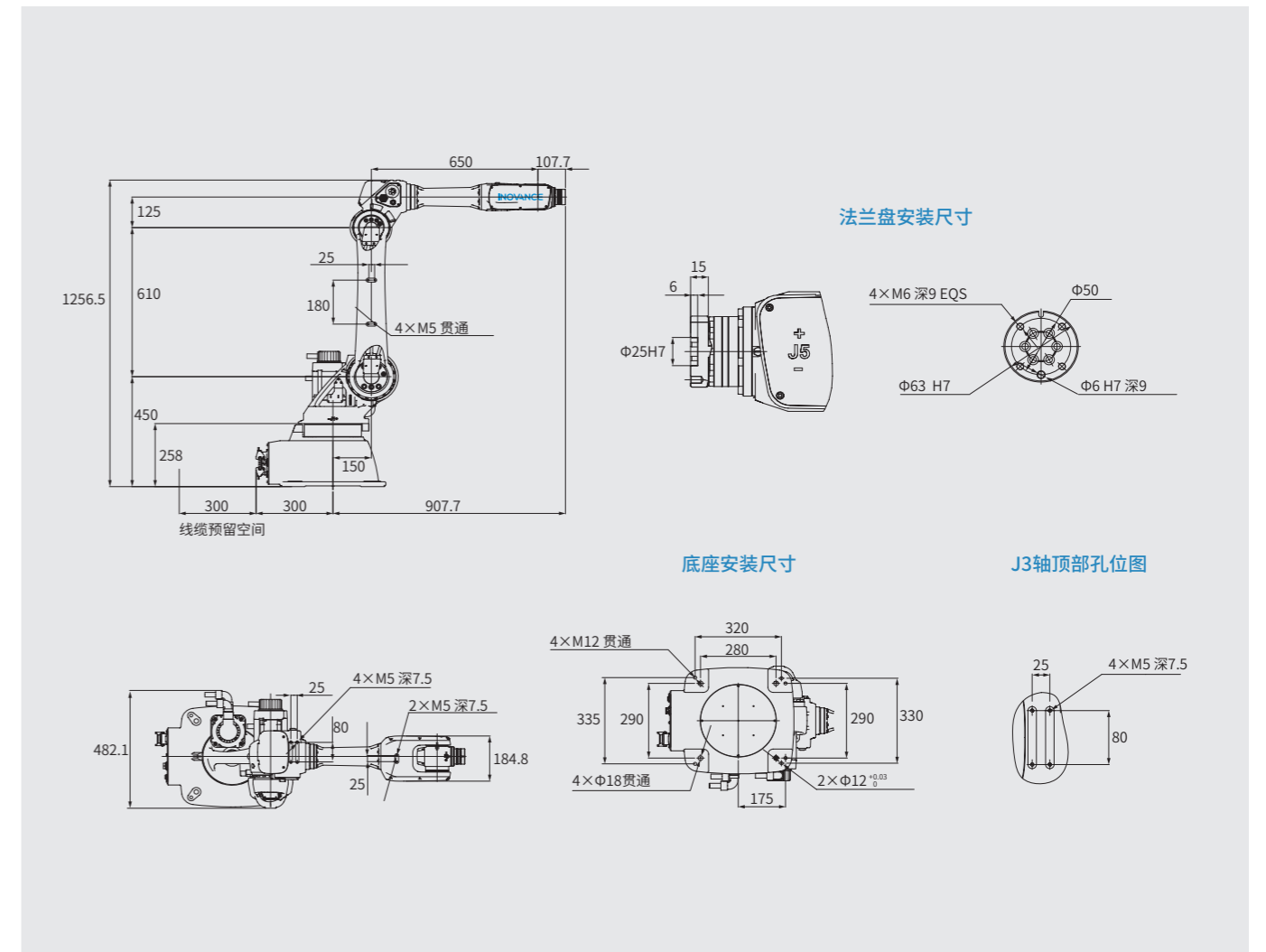
规格参数

项目	IR-R10-140S5	
结构形式	垂直多关节串联结构	
轴数	6 轴	
最大运动半径	1422mm	
重复定位精度	±0.05mm	
腕部最大负载	10kg	
防护等级	基体 IP65，手腕 IP67	
最大运动速度	J1 轴	200°/s
	J2 轴	200°/s
	J3 轴	200°/s
	J4 轴	375°/s
	J5 轴	375°/s
	J6 轴	600°/s
最大运动范围	J1 轴	±170°
	J2 轴	-160°~+60°
	J3 轴	-80°~+160°
	J4 轴	±180°
	J5 轴	±140°
	J6 轴	±360°
腕部允许负载转矩	J4 轴	22N·m
	J5 轴	22N·m
	J6 轴	9.8N·m
腕部允许负载惯量	J4 轴	0.63kg·m ²
	J5 轴	0.63kg·m ²
	J6 轴	0.2kg·m ²
用户接口	配线	18 路信号 30V 0.5A
	气路	气管: φ8mm×1 耐压: 0.59MPa
环境条件	环境温度 ^[1]	0°C~45°C
	环境湿度	5% RH~95% RH (无凝露)
	最大温度梯度	1.5°C/min
本体重量	160kg	
输入电源功率 (平均功耗)	3kVA (0.6kW)	
适用控制柜	IRCB501-6ND	
安装方式	落地安装	
噪声等级 ^[2]	L _{Aeq} ≤ 80dB(A)	
底座安装尺寸	290mm×280mm-(4×φ18mm)	

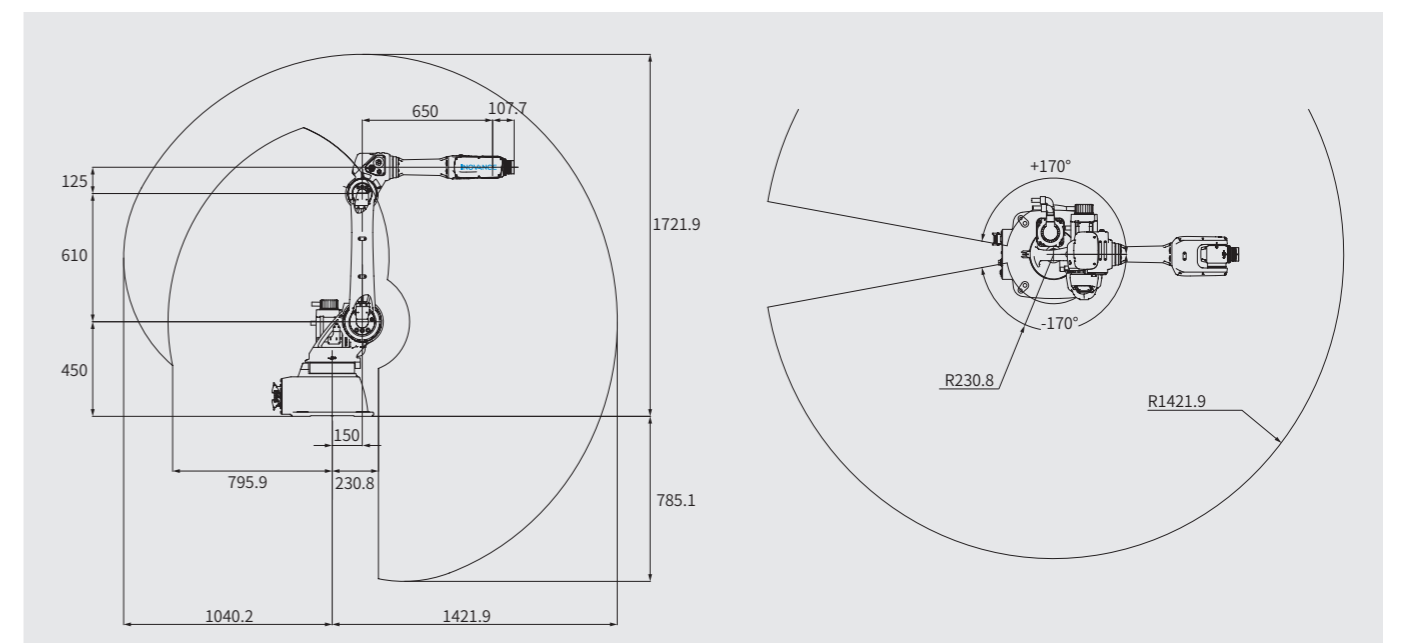
[1] 环境温度: 如果本产品在近似产品规格最低温度的低温环境下使用时, 或因节假日及夜间长时间暂停使用, 建议预热 10 分钟后再运行。

[2] 噪声级: 此值为根据 ISO11201(EN31201) 测得的 A 载荷等价噪声级。(测量条件: 额定负载, 最高速度下运行)

安装尺寸 (单位: mm)



运动范围 (单位: mm)



六关节机器人

IR-R12 系列

IR-R12 系列六关节机器人，最大负载达到 12kg，光伏高速排版效率仅 3.5s，具备速度快、精度高、结构紧凑、柔性安装等特点，可实现更紧凑的工作单元布局，为大批量、柔性生产保驾护航。

适用行业

适合于光伏高速排版应用，一般工业的搬运、涂胶、打磨抛光等应用。

产品特点

负载	12kg
臂长	2010mm
重复定位精度	±0.03mm
防护等级	基体 IP65，手腕 IP67



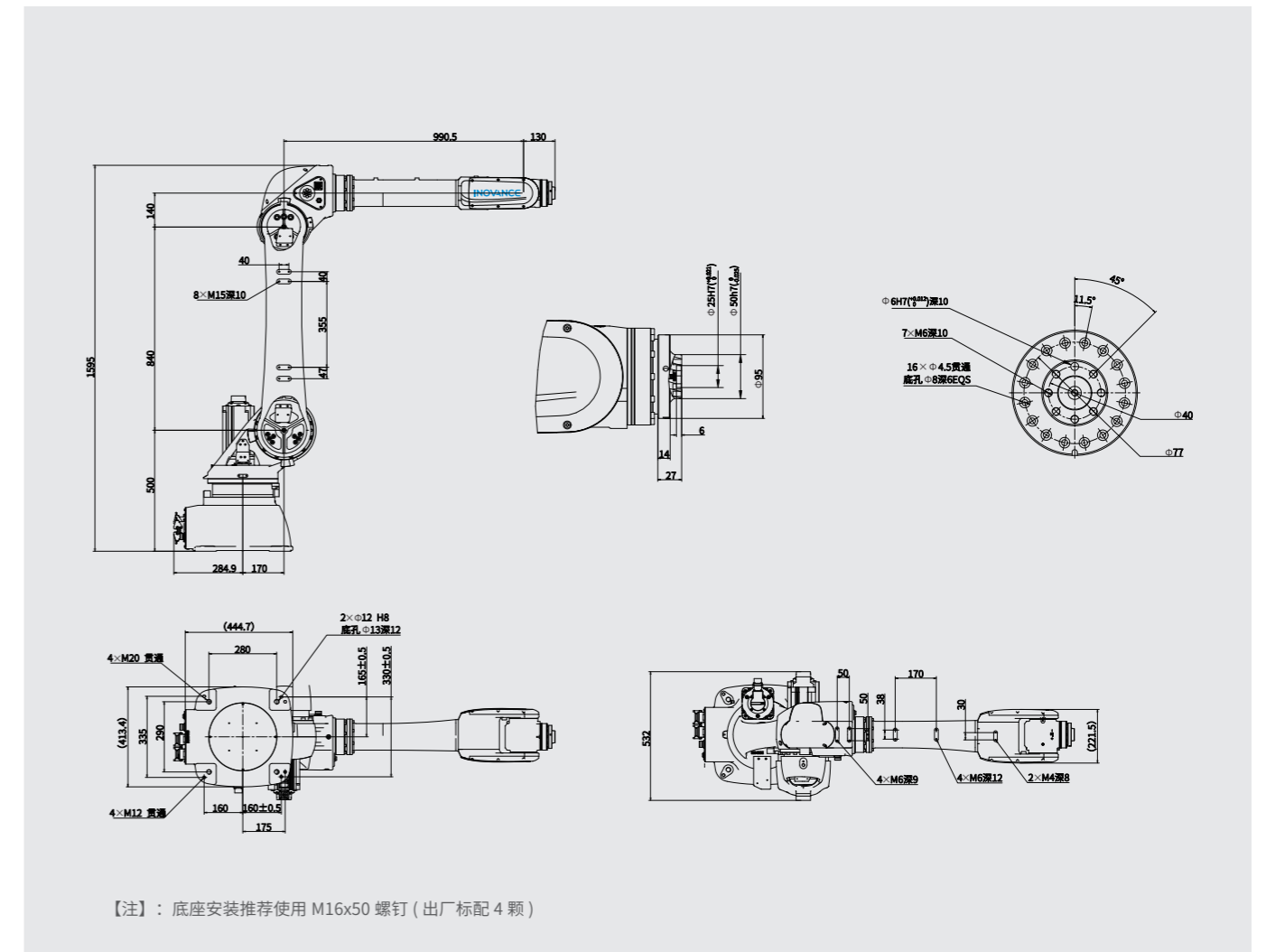
规格参数

项目	IR-R12-201S7	
结构形式	垂直多关节串联结构	
轴数	6 轴	
最大运动半径	2010mm	
重复定位精度	±0.03mm	
腕部最大负载	12kg	
防护等级	基体 IP65，手腕 IP67	
最大运动速度	J1 轴	240°/s
	J2 轴	205°/s
	J3 轴	240°/s
	J4 轴	450°/s
	J5 轴	336°/s
	J6 轴	420°/s
最大运动范围	J1 轴	±170°
	J2 轴	-155°~+80°
	J3 轴	-75°~+160°
	J4 轴	±180°
	J5 轴	±130°
	J6 轴	±360°
腕部允许负载转矩	J4 轴	36N·m
	J5 轴	36N·m
	J6 轴	30N·m
腕部允许负载惯量	J4 轴	1.4kg·m ²
	J5 轴	1.4kg·m ²
	J6 轴	1.2kg·m ²
用户接口	配线	24 路信号 30V 0.5A
	气路	气管：φ8mm×1 耐压：0.59MPa
环境条件	环境温度 ^[1]	0°C~45°C
	环境湿度	5% RH~95% RH (无凝露)
	最大温度梯度	1.5°C/min
本体重量	270kg	
输入电源功率(平均功耗)	5kVA (1kW)	
适用控制柜	IRCB501-6GT	
安装方式	落地安装	
噪声等级 ^[2]	L _{Aeq} ≤ 85dB(A)	
底座安装尺寸	290mm×280mm-(4×M20mm) (选用 M16 螺钉安装使用)	

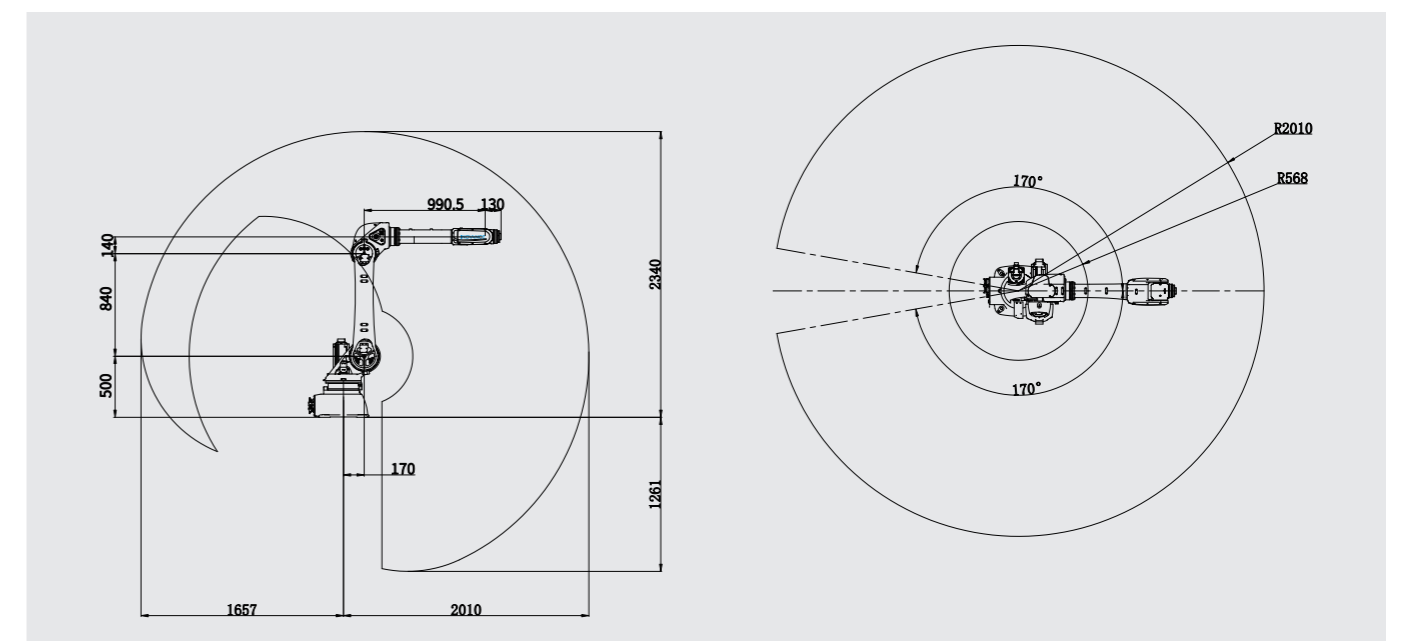
[1] 环境温度：如果本产品在近似产品规格最低温度的低温环境下使用时，或因节假日及夜间长时间暂停使用，建议预热 10 分钟后再运行。

[2] 噪声级：此值为根据 ISO11201(EN31201) 测得的 A 载荷等阶噪声级。(测量条件：额定负载，最高速度下运行)

安装尺寸 (单位: mm)



运动范围 (单位: mm)



六关节机器人

IR-R15H&R20H (中空手腕)

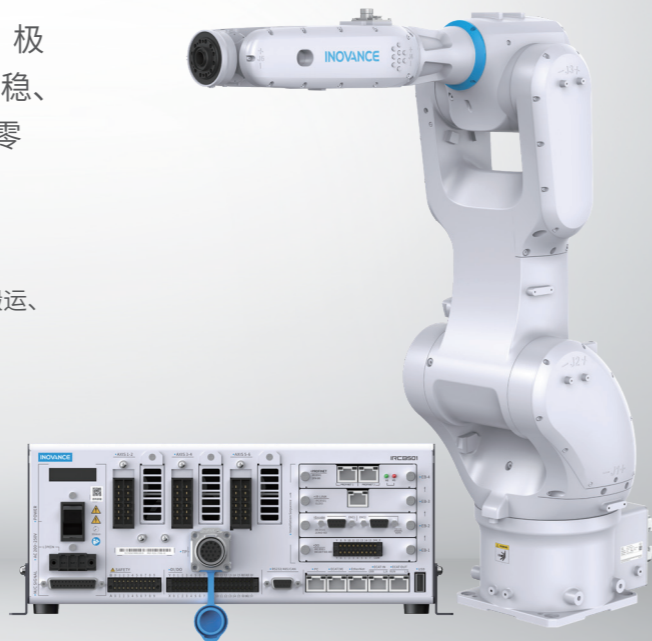
IR-R15H&R20H 系列六关节机器人，紧凑化设计，极致空间高效利用；国际一流精度、速度，精密操作稳、准、快。高强防护，走线拓展便捷，15 分钟现场零点快速恢复，易用易维护。

适用行业

面向显示、光伏、PCB 等行业，可适用于应用于上下料、装配、搬运、分拣、切割、点胶、涂胶等场景。

产品特点

负载	15kg/20kg
臂长	1455mm/1218mm
重复定位精度	±0.04mm
防护等级	标配 IP54，选配 IP67



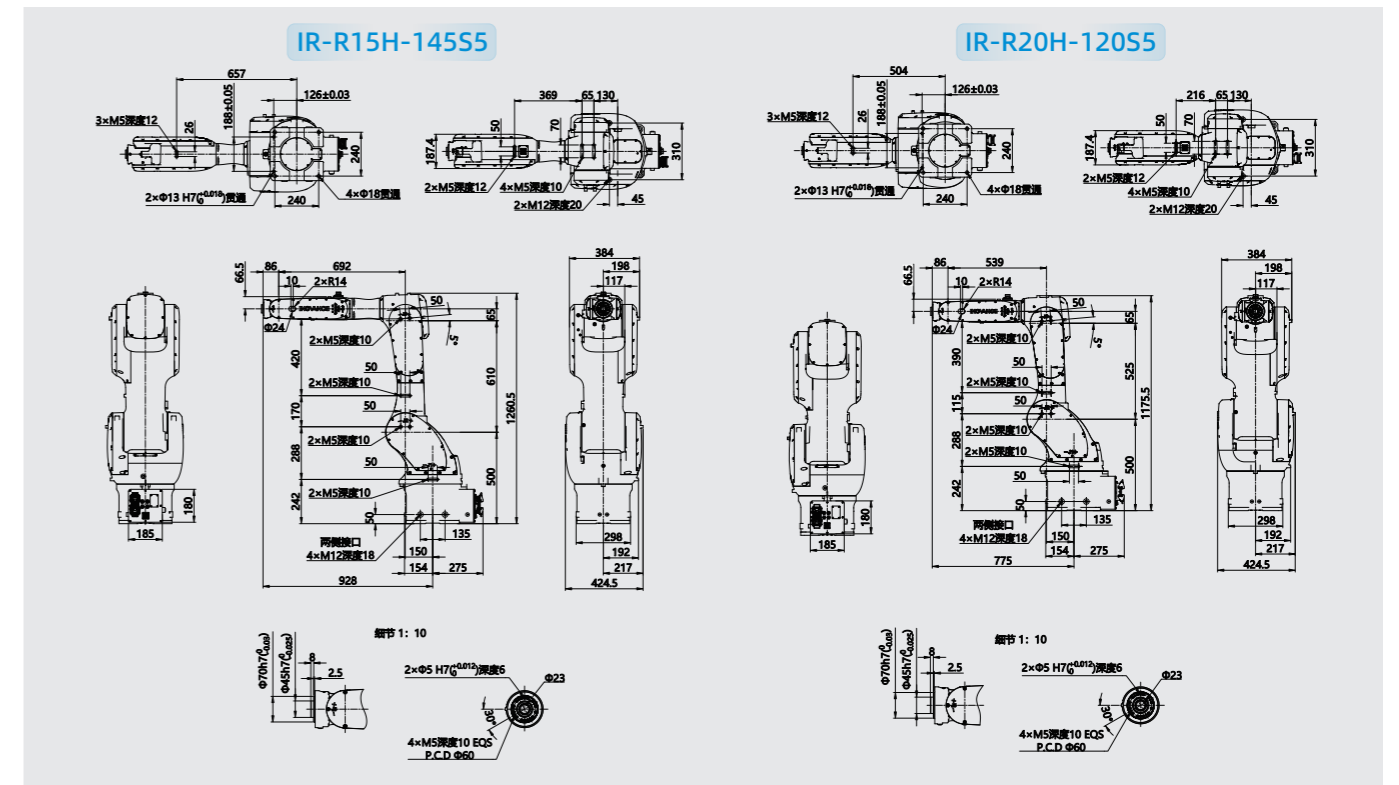
规格参数

项目	IR-R15H-145S5	IR-R20H-120S5
结构形式	垂直多关节串联结构	垂直多关节串联结构
轴数	6 轴	6 轴
最大运动半径	1455mm	1218mm
重复定位精度	±0.04mm	±0.04mm
腕部最大负载	15kg	20kg
防护等级	标配 IP54，选配 IP67	标配 IP54，选配 IP67
最大运动速度	J1 轴	260°/s
	J2 轴	240°/s
	J3 轴	260°/s
	J4 轴	470°/s
	J5 轴	450°/s
	J6 轴	705°/s
最大运动范围	J1 轴	±170°
	J2 轴	-160°~+90°
	J3 轴	-76°~+210°
	J4 轴	±190°
	J5 轴	±140°
	J6 轴	±360°
腕部允许负载转矩	J4 轴	26.5N·m
	J5 轴	26.5N·m
	J6 轴	12N·m
腕部允许负载惯量	J4 轴	0.9kg·m ²
	J5 轴	0.9kg·m ²
	J6 轴	0.3kg·m ²
用户接口	配线	24 路信号 30V 0.5A
	气路	气管：Φ6mm×4 耐压：0.59MPa
环境条件	环境温度 ^[1]	0°C~45°C
	环境湿度	通常：5% RH~75%RH（无凝露）；短期：5% RH~95% RH（1 个月之内，无凝露）
	最大温度梯度	1.5°C/min
本体重量	155kg	150kg
输入电源功率（平均功耗）	3kVA（0.6kW）	3kVA（0.6kW）
适用控制柜	IRCB501-6KD-A	IRCB501-6KD-A
安装方式	落地安装、倒装、侧装	落地安装、倒装、侧装 ^[3]
噪声等级 ^[2]	LAeq ≤ 85dB(A)	LAeq ≤ 85dB(A)
底座安装尺寸	240mm×240mm(4×Φ18mm)	240mm×240mm(4×Φ18mm)

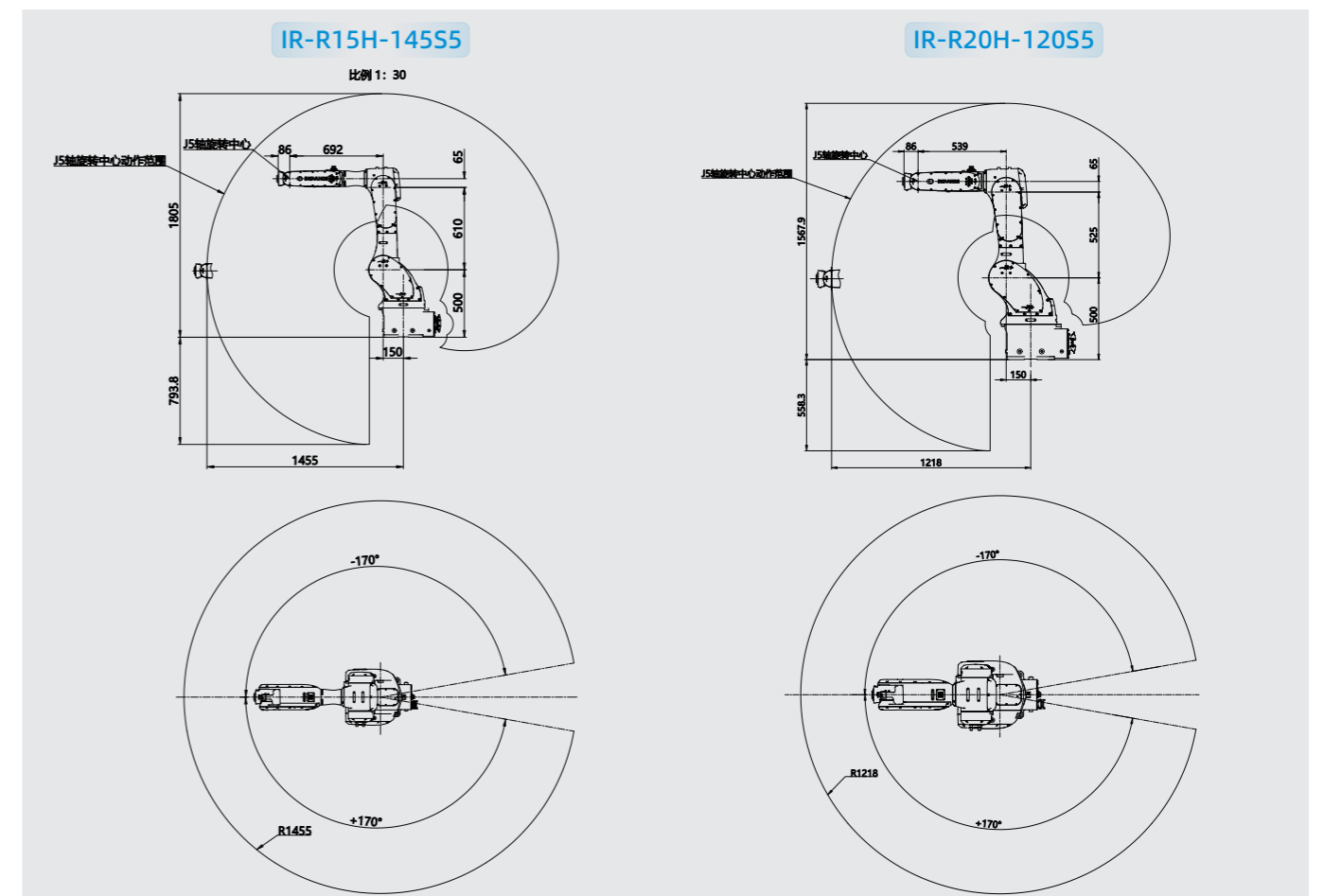
[1] 环境温度：如果本产品在近似产品规格最低温度的低温环境下使用时，或因节假日及夜间长时间暂停使用，建议预热 10 分钟后再运行。

[2] 噪声级：此值为根据 ISO11201(EN31201) 测得的 A 载荷等噪声级。（测量条件：额定负载，最高速度下运行）

安装尺寸 (单位: mm)



运动范围 (单位: mm)



六关节机器人

IR-R25 系列

最大负载提升至 25kg，结构紧凑、承载能力强、重复精度高，具有很强的易用性和可靠性。

适用行业

可应用于通用行业的搬运、装配、上下料、打磨抛光、冲压自动化等应用。

产品特点

负载	16kg/25kg
臂长	2107mm/1783mm
重复定位精度	±0.03mm
防护等级	基体 IP65，手腕 IP67



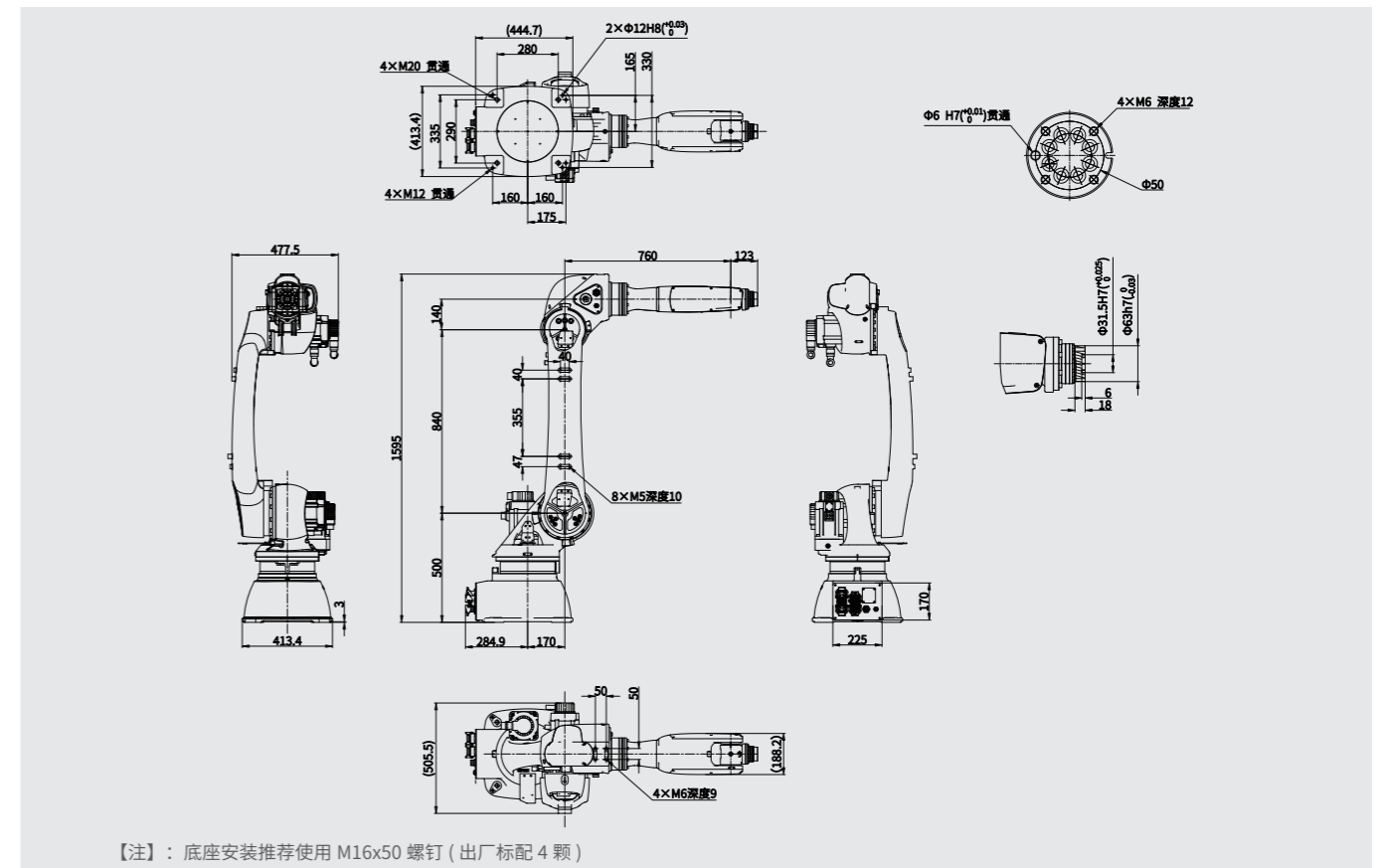
规格参数

项目		IR-R16-210S5	IR-R25-178S5
结构形式		垂直多关节串联结构	垂直多关节串联结构
轴数		6 轴	6 轴
最大运动半径		2107mm	1783mm
重复定位精度		±0.03mm	±0.03mm
腕部最大负载		16kg	25kg
防护等级		基体 IP65，手腕 IP67	基体 IP65，手腕 IP67
最大运动速度	J1 轴	190°/s	190°/s
	J2 轴	175°/s	175°/s
	J3 轴	200°/s	200°/s
	J4 轴	400°/s	400°/s
	J5 轴	360°/s	360°/s
	J6 轴	610°/s	610°/s
最大运动范围	J1 轴	±170°	±170°
	J2 轴	-155°~+80°	-155°~+80°
	J3 轴	-75°~+160°	-75°~+160°
	J4 轴	±180°	±180°
	J5 轴	±140°	±140°
	J6 轴	±360°	±360°
腕部允许负载转矩	J4 轴	25N·m	50N·m
	J5 轴	25N·m	50N·m
	J6 轴	12N·m	30N·m
腕部允许负载惯量	J4 轴	0.78kg·m ²	2.2kg·m ²
	J5 轴	0.78kg·m ²	2.2kg·m ²
	J6 轴	0.3kg·m ²	1.5kg·m ²
用户接口	配线	18 路信号 30V 0.5A	18 路信号 30V 0.5A
	气路	气管: Φ8mm×1 耐压: 0.59MPa	气管: Φ8mm×1 耐压: 0.59MPa
环境条件	环境温度 ^[1]	0°C~45°C	0°C~45°C
	环境湿度	5% RH~95% RH (无凝露)	5% RH~95% RH (无凝露)
	最大温度梯度	1.5°C/min	1.5°C/min
本体重量		260kg	255kg
输入电源功率 (平均功耗)		5kVA (1kW)	5kVA (1kW)
适用控制柜		IRCB501-6ND	IRCB501-6ND
安装方式		落地安装	落地安装
噪声等级 ^[2]		LAeq ≤ 80dB(A)	LAeq ≤ 80dB(A)
底座安装尺寸		290mm×280mm-(4×M20mm) (选用 M16 螺钉安装使用)	

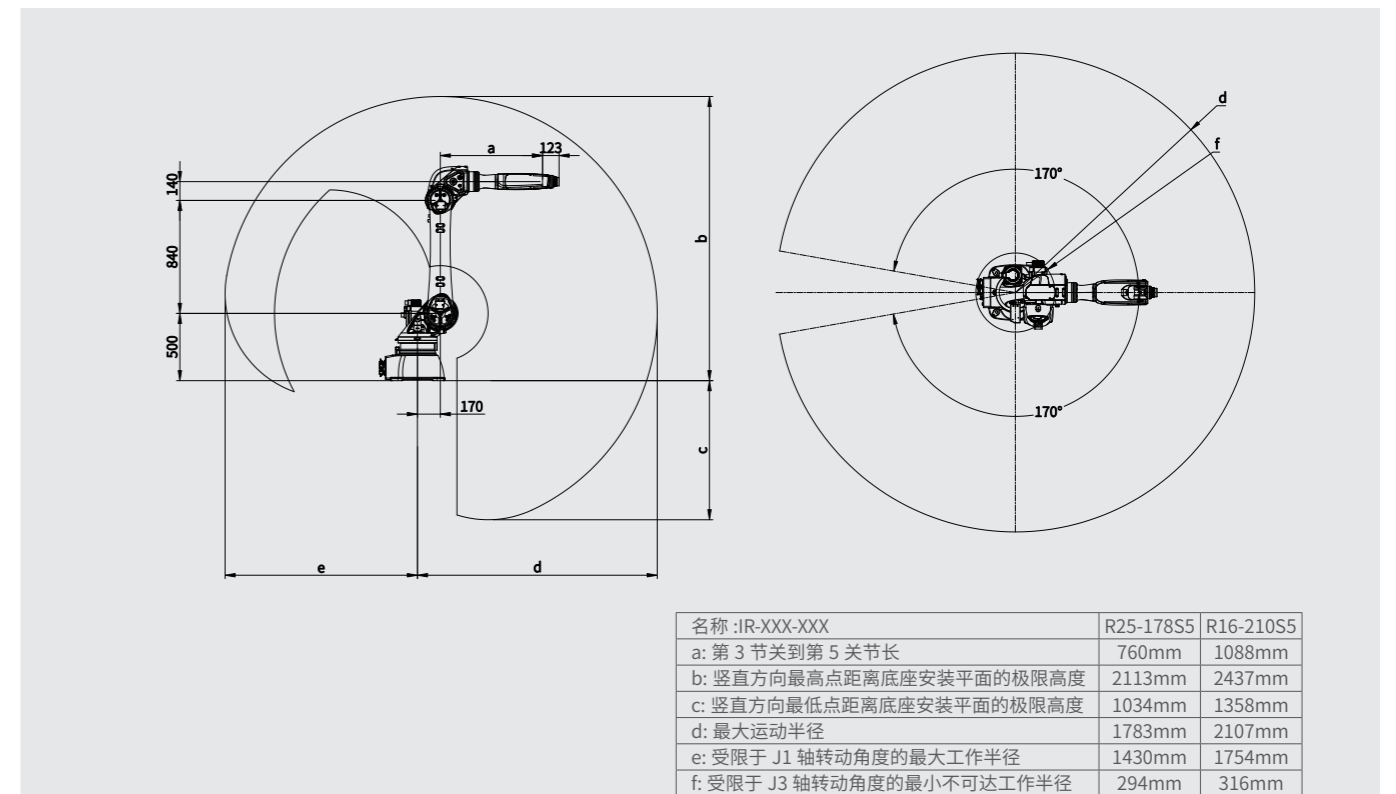
[1] 环境温度: 如果本产品在近似产品规格最低温度的低温环境下使用时, 或因节假日及夜间长时间暂停使用, 建议预热 10 分钟后再运行。

[2] 噪声级: 此值为根据 ISO11201(EN31201) 测得的 A 载荷等价噪声级。(测量条件: 额定负载, 最高速度下运行)

安装尺寸 (单位: mm)



运动范围 (单位: mm)



六关节机器人

IR-R30 系列

最大负载 30kg，具备精度高、结构紧凑、柔性安装等特点，可实现更紧凑的工作单元布局，为大批量、柔性生产保驾护航。

适用行业

主要应用于装配、物流搬运、上下料、抛光打磨、去毛刺、涂胶、包装、激光切割等场景。

产品特点

负载	30kg
臂长	1856mm
重复定位精度	±0.03mm
防护等级	基体 IP65，手腕 IP67



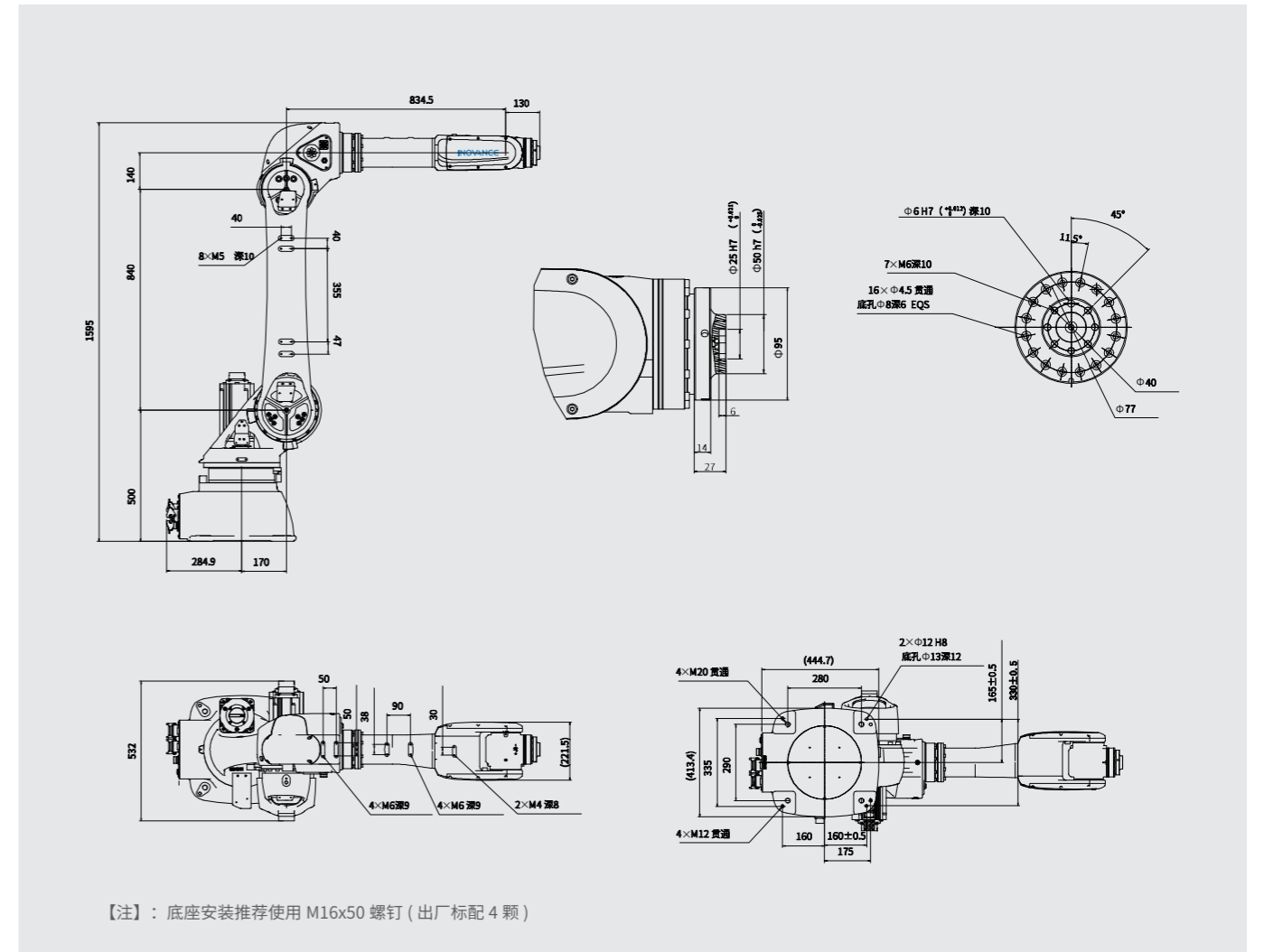
规格参数

项目	IR-R30-185S7	
结构形式	垂直多关节串联结构	
轴数	6 轴	
最大运动半径	1856mm	
重复定位精度	±0.03mm	
腕部最大负载	30kg	
防护等级	基体 IP65，手腕 IP67	
最大运动速度	J1 轴	200°/s
	J2 轴	180°/s
	J3 轴	242°/s
	J4 轴	450°/s
	J5 轴	336°/s
	J6 轴	407°/s
最大运动范围	J1 轴	±170°
	J2 轴	-155°~+80°
	J3 轴	-75°~+160°
	J4 轴	±180°
	J5 轴	±130°
	J6 轴	±360°
腕部允许负载转矩	J4 轴	116.7N·m
	J5 轴	116.7N·m
	J6 轴	62N·m
腕部允许负载惯量	J4 轴	4.52kg·m ²
	J5 轴	4.52kg·m ²
	J6 轴	1.51kg·m ²
用户接口	配线	24 路信号 30V 0.5A
	气路	气管: φ8mm×1 耐压: 0.59MPa
环境条件	环境温度 ^[1]	0°C~45°C
	环境湿度	5% RH~95% RH (无凝露)
	最大温度梯度	1.5°C/min
本体重量	270kg	
输入电源功率(平均功耗)	5kVA (1kW)	
适用控制柜	IRCB501-6GT	
安装方式	落地安装	
噪声等级 ^[2]	L _{Aeq} ≤ 85dB(A)	
底座安装尺寸	290mm×280mm(4×M20mm) (选用 M16 螺钉安装使用)	

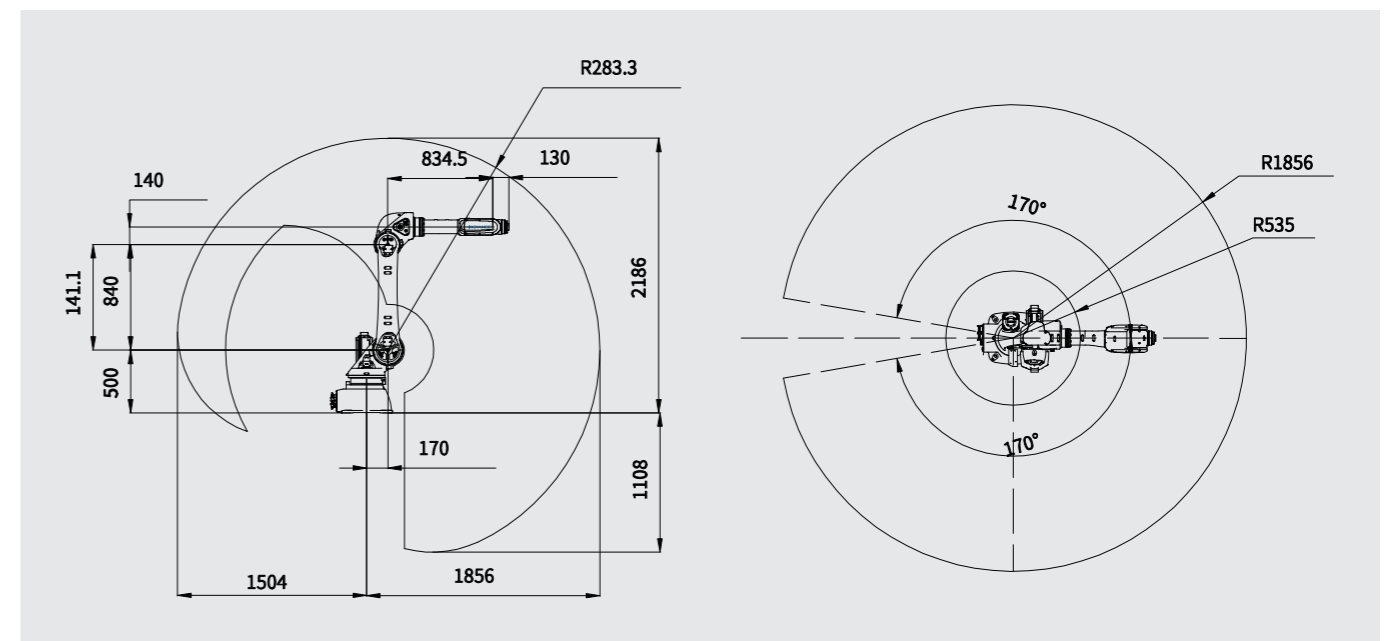
[1] 环境温度: 如果本产品在近似产品规格最低温度的低温环境下使用时, 或因节假日及夜间长时间暂停使用, 建议预热 10 分钟后再运行。

[2] 噪声级: 此值为根据 ISO11201(EN31201) 测得的 A 载荷等阶噪声级。(测量条件: 额定负载, 最高速度下运行)

安装尺寸 (单位: mm)



运动范围 (单位: mm)



六关节机器人

IR-R35 系列

IR-R35 系列六关节机器人，最大负载达到 35kg，具备精度高、结构紧凑、柔性安装等特点，可实现更紧凑的工作单元布局，为大批量、柔性生产保驾护航。

适用行业

主要应用于装配、物流搬运、上下料、抛光打磨、去毛刺、涂胶、包装、激光切割等场景。

产品特点

负载	35kg
臂长	1856mm
重复定位精度	±0.03mm
防护等级	基体 IP65，手腕 IP67



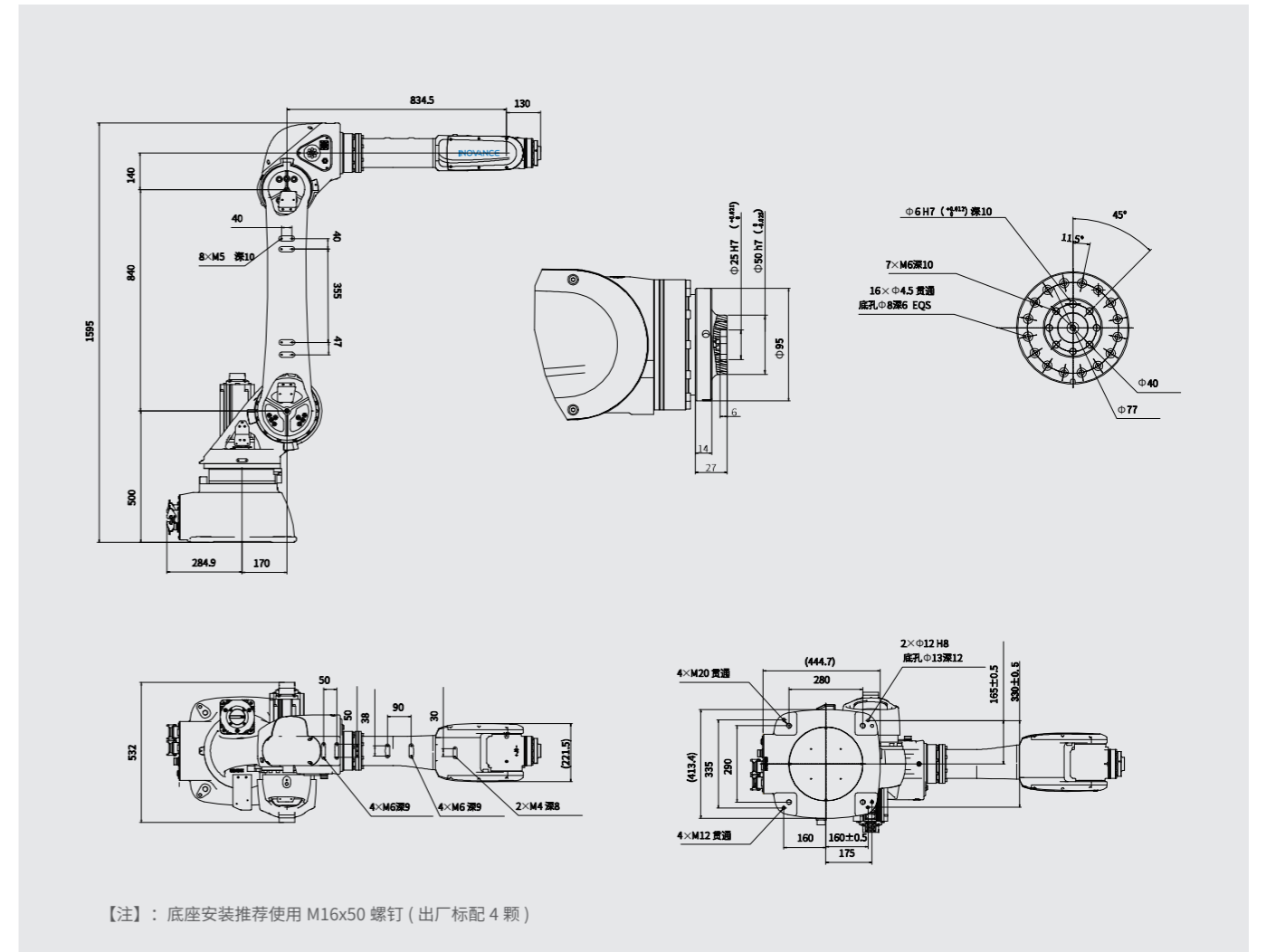
规格参数

项目		IR-R35-185S7
结构形式		垂直多关节串联结构
轴数		6 轴
最大运动半径		1856mm
重复定位精度		±0.03mm
腕部最大负载		35kg
防护等级		基体 IP65，手腕 IP67
最大运动速度	J1 轴	200°/s
	J2 轴	180°/s
	J3 轴	242°/s
	J4 轴	450°/s
	J5 轴	336°/s
	J6 轴	407°/s
最大运动范围	J1 轴	±170°
	J2 轴	-155°~+80°
	J3 轴	-75°~+160°
	J4 轴	±180°
	J5 轴	±130°
	J6 轴	±360°
腕部允许负载转矩	J4 轴	116.7N·m
	J5 轴	116.7N·m
	J6 轴	62N·m
腕部允许负载惯量	J4 轴	4.52kg·m ²
	J5 轴	4.52kg·m ²
	J6 轴	1.51kg·m ²
用户接口	配线	24 路信号 30V 0.5A
	气路	气管：φ8mm×1 耐压：0.59MPa
环境条件	环境温度 ^[1]	0°C~45°C
	环境湿度	5% RH~95% RH (无凝露)
	最大温度梯度	1.5°C/min
本体重量	270kg	
输入电源功率 (平均功耗)	5kVA (1kW)	
适用控制柜	IRCB501-6GT	
安装方式	落地安装	
噪声等级 ^[2]	LAeq ≤ 85dB(A)	
底座安装尺寸	290mm×280mm-(4×M20mm) (选用 M16 螺钉安装使用)	

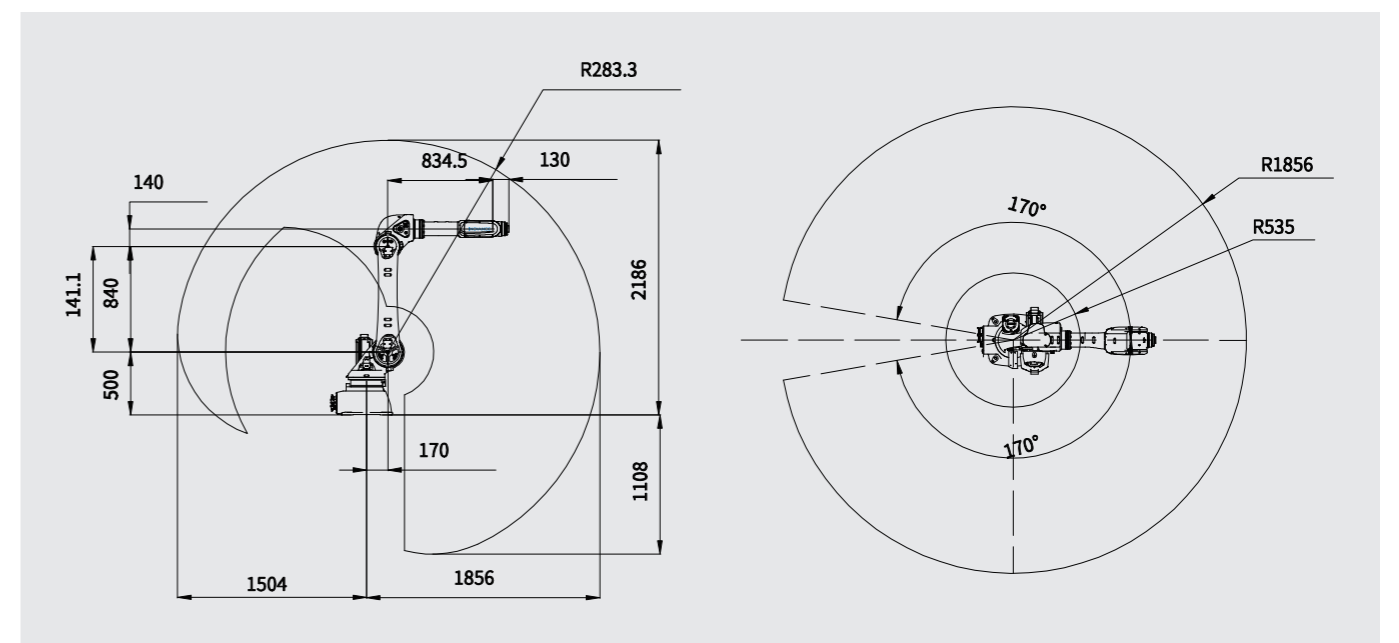
[1] 环境温度：如果本产品在近似产品规格最低温度的低温环境下使用时，或因节假日及夜间长时间暂停使用，建议预热 10 分钟后再运行。

[2] 噪声级：此值为根据 ISO11201(EN31201) 测得的 A 载荷等价噪声级。(测量条件：额定负载，最高速度下运行)

安装尺寸 (单位: mm)



运动范围 (单位: mm)



六关节机器人

IR-R50 系列

结构紧凑，柔性安装的特点可实现更紧凑的工作单元布局，助力用户扩大产能、实现高效率生产。

适用行业

主要应用于装配、物流搬运、上下料、抛光打磨、去毛刺、涂胶、包装、激光切割等场景。

产品特点

负载	50kg
臂长	2509mm
重复定位精度	±0.08mm
防护等级	基体 IP54, 手腕 IP67



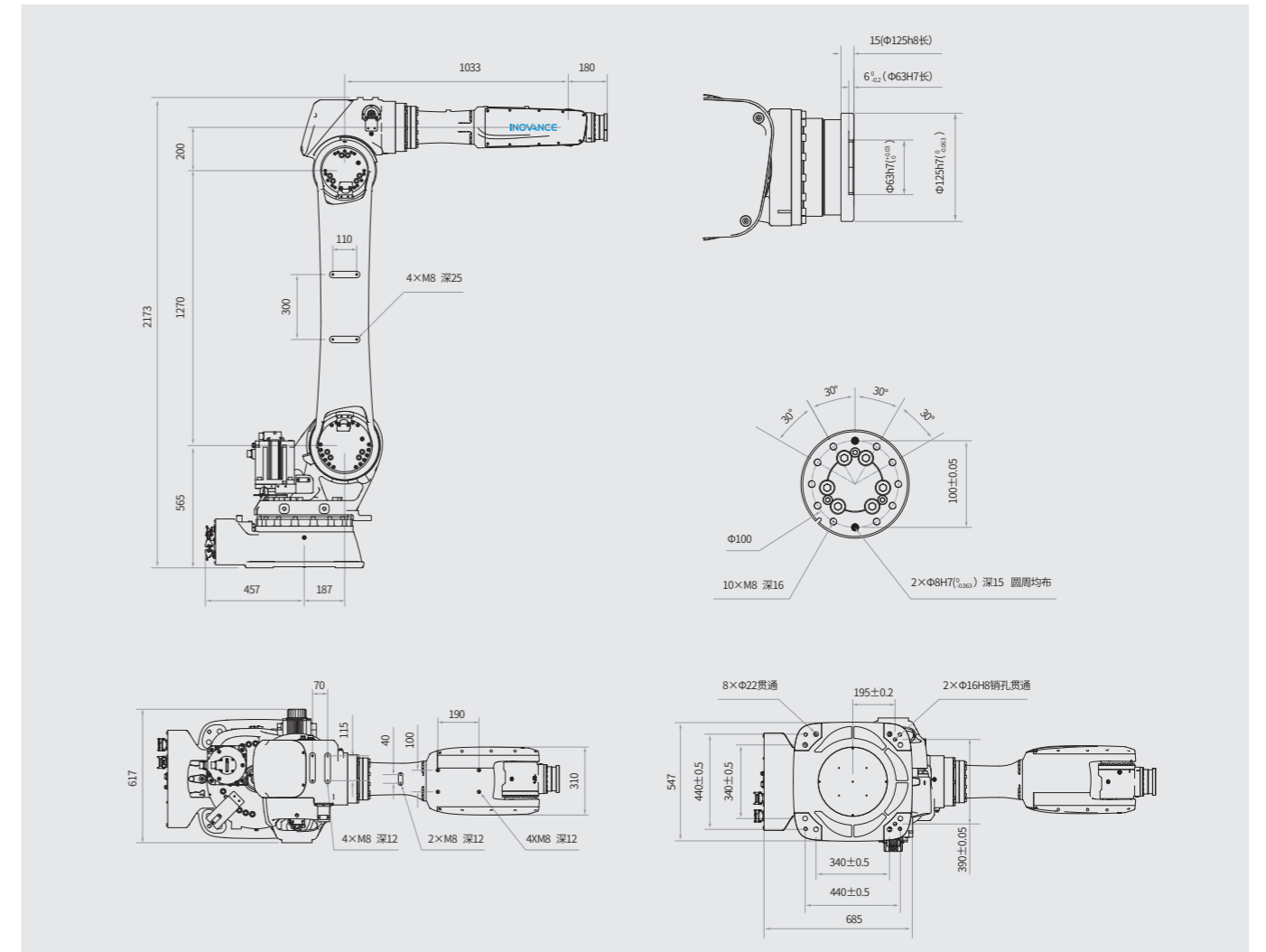
规格参数

项目		IR-R50-250S7
结构形式		垂直多关节串联结构
轴数		6 轴
最大运动半径		2509mm
重复定位精度		±0.08mm
腕部最大负载		50kg
防护等级		基体 IP54, 手腕 IP67
最大运动速度	J1 轴	175°/s
	J2 轴	150°/s
	J3 轴	175°/s
	J4 轴	250°/s
	J5 轴	250°/s
	J6 轴	355°/s
最大运动范围	J1 轴	±180°
	J2 轴	-135°~+90°
	J3 轴	-80°~+170°
	J4 轴	±190°
	J5 轴	±125°
	J6 轴	±360°
腕部允许负载转矩	J4 轴	206N·m
	J5 轴	206N·m
	J6 轴	127N·m
腕部允许负载惯量	J4 轴	28kg·m ²
	J5 轴	28kg·m ²
	J6 轴	11kg·m ²
用户接口	配线	24 路信号 30V 0.5A
	气路	气管: φ12mm×1 耐压: 0.59MPa
环境条件	环境温度 ^[1]	0°C~45°C
	环境湿度	5% RH~95% RH (无凝露)
	最大温度梯度	1.5°C/min
本体重量		680kg
输入电源功率 (平均功耗)		12kVA (2kW)
适用控制柜		IRCB100-6FT、IRCB101-6FT
安装方式		落地安装
噪声等级 ^[2]		LAeq ≤ 85dB(A)
底座安装尺寸		340mm×440mm-(8×φ22mm)

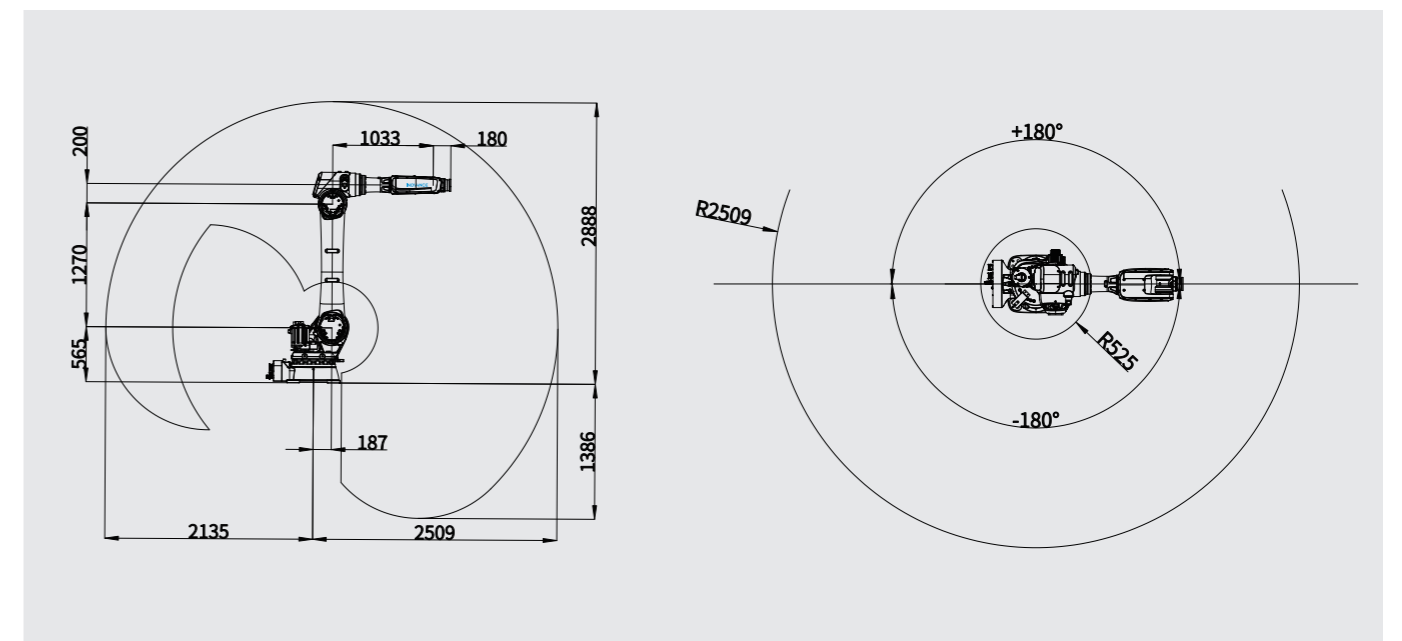
[1] 环境温度: 如果本产品在近似产品规格最低温度的低温环境下使用时, 或因节假日及夜间长时间暂停使用, 建议预热 10 分钟后再运行。

[2] 噪声级: 此值为根据 ISO11201(EN31201) 测得的 A 载荷等值噪声级。(测量条件: 额定负载, 最高速度下运行)

安装尺寸 (单位: mm)



运动范围 (单位: mm)



六关节机器人

IR-R60/80 系列

具有精度高、结构紧凑、柔性安装等特点，可实现更紧凑的工作单元布局，助力用户扩大产能、实现高效率生产。

适用行业

可应用于装配、物料搬运、上下料、抛光打磨、去毛刺、涂胶、包装、激光切割等场景。

产品特点

负载	60kg/80kg
臂长	2109mm
重复定位精度	±0.07mm
防护等级	基体 IP54, 手腕 IP67



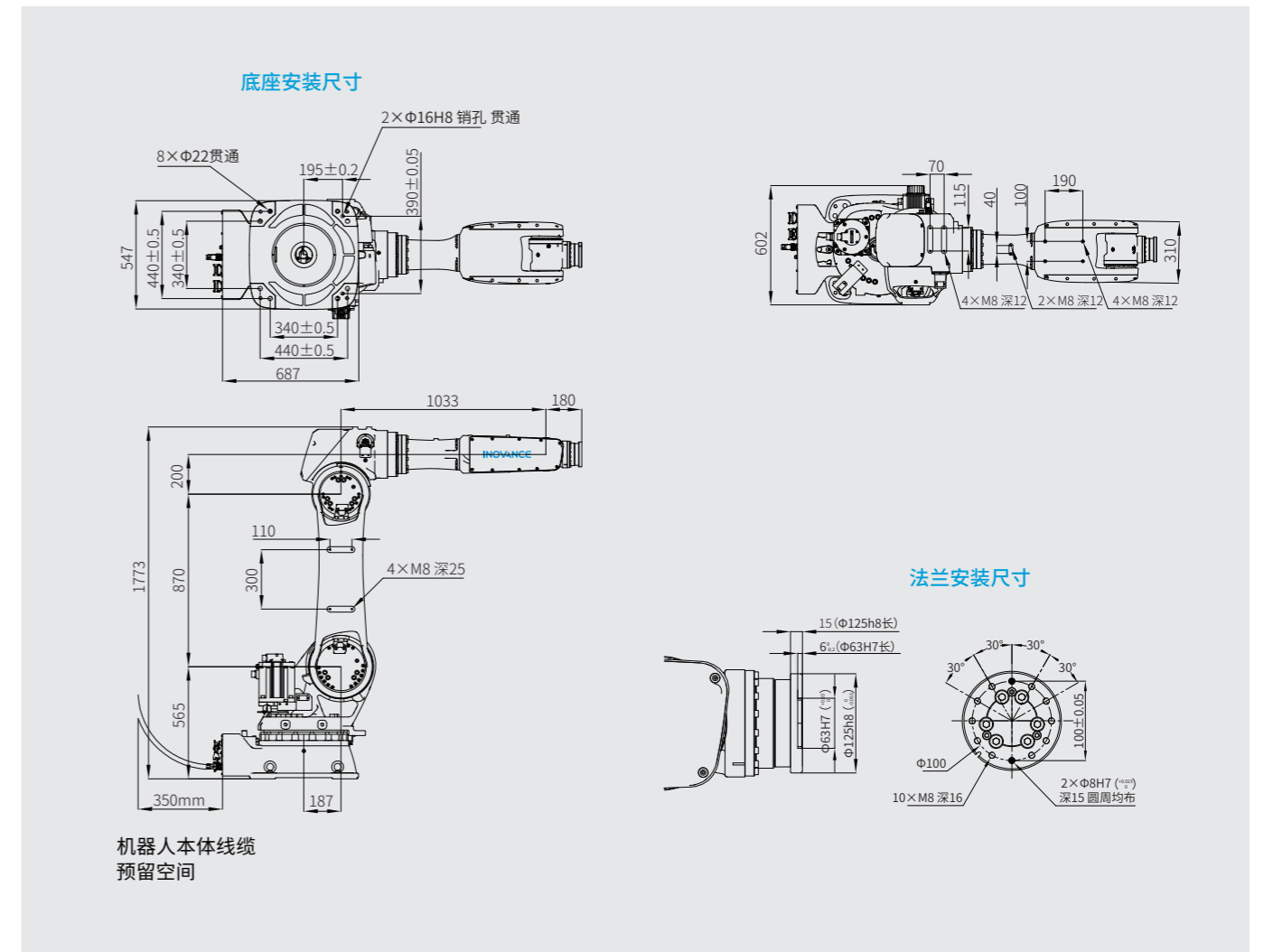
规格参数

项目		IR-R60-210S7	IR-R80-210S7
结构形式		垂直多关节串联结构	垂直多关节串联结构
轴数		6 轴	6 轴
最大运动半径		2109mm	2109mm
重复定位精度		±0.07mm	±0.07mm
腕部最大负载		60kg	80kg
防护等级		基体 IP54, 手腕 IP67	基体 IP54, 手腕 IP67
最大运动速度	J1 轴	175°/s	175°/s
	J2 轴	175°/s	140°/s
	J3 轴	175°/s	160°/s
	J4 轴	250°/s	230°/s
	J5 轴	250°/s	230°/s
	J6 轴	355°/s	355°/s
最大运动范围	J1 轴	±180°	±180°
	J2 轴	-135°~+90°	-135°~+90°
	J3 轴	-80°~+170°	-80°~+170°
	J4 轴	±190°	±190°
	J5 轴	±125°	±125°
	J6 轴	±360°	±360°
腕部允许负载转矩	J4 轴	206N·m	380N·m
	J5 轴	206N·m	380N·m
	J6 轴	127N·m	200N·m
腕部允许负载惯量	J4 轴	28kg·m ²	30kg·m ²
	J5 轴	28kg·m ²	30kg·m ²
	J6 轴	11kg·m ²	20kg·m ²
用户接口	配线	24 路信号 30V 0.5A	24 路信号 30V 0.5A
	气路	气管: Φ12mm×1 耐压: 0.59MPa	气管: Φ12mm×1 耐压: 0.59MPa
环境条件	环境温度 ^[1]	0°C~45°C	0°C~45°C
	环境湿度	5% RH~95% RH (无凝露)	5% RH~95% RH (无凝露)
	最大温度梯度	1.5°C/min	1.5°C/min
本体重量		650kg	650kg
输入电源功率 (平均功耗)		12kVA (2kW)	12kVA (2kW)
适用控制柜		IRCB100-6FT、IRCB101-6FT	IRCB100-6FT、IRCB101-6FT
安装方式		落地安装	落地安装
噪声等级 ^[2]		LAeq ≤ 85dB(A)	LAeq ≤ 85dB(A)
底座安装尺寸		340mm×440mm-(8×Φ22mm)	340mm×440mm-(8×Φ22mm)

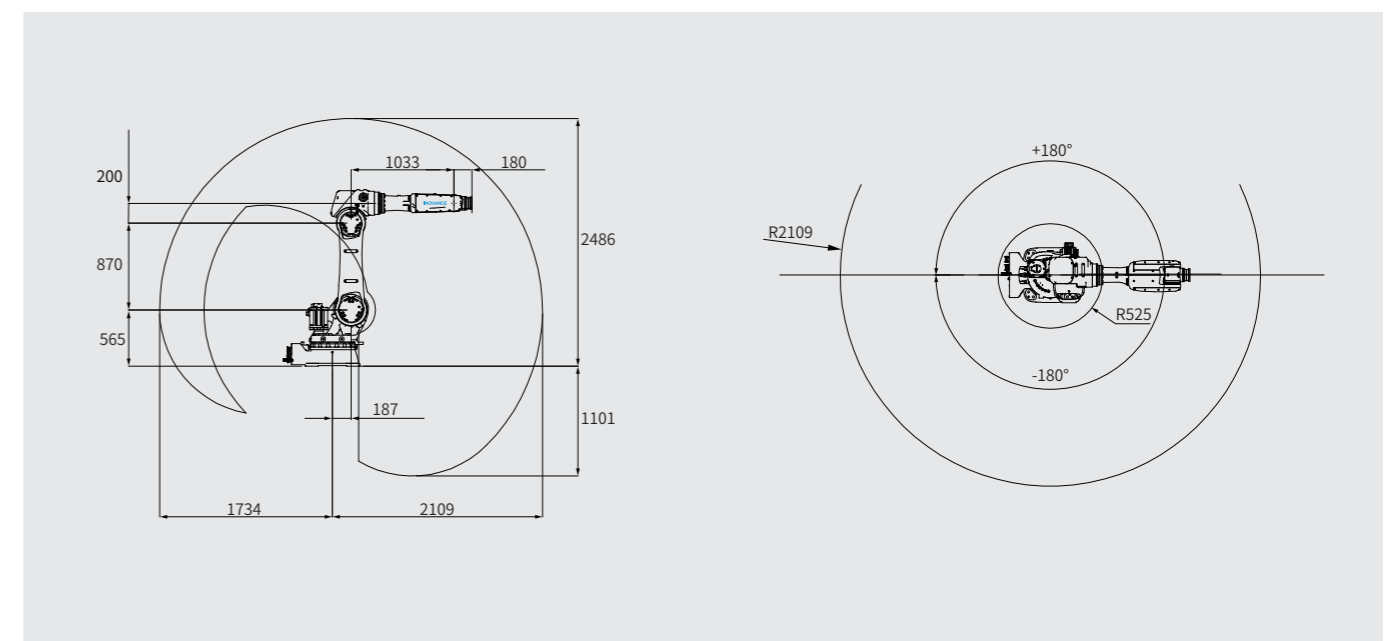
[1] 环境温度: 如果本产品在近似产品规格最低温度的低温环境下使用时, 或因节假日及夜间长时间暂停使用, 建议预热 10 分钟后运行。

[2] 噪声级: 此值为根据 ISO11201(EN31201) 测得的 A 载荷等噪声级。(测量条件: 额定负载, 最高速度下运行)

安装尺寸 (单位: mm)



运动范围 (单位: mm)



六关节机器人

IR-R220 系列

IR-R220 系列六关节机器人安全稳定，占地空间小，手腕紧凑，支持多种总线通讯，可通过 EtherCAT 总线扩展外部轴控制。

适用行业

可广泛应用于锂电、物流、一般工业的大负载搬运、码垛等应用。

产品特点

负载	130kg/170kg/220kg
臂长	3096mm/2701mm
重复定位精度	±0.05mm
防护等级	基体 IP54, 手腕 IP67



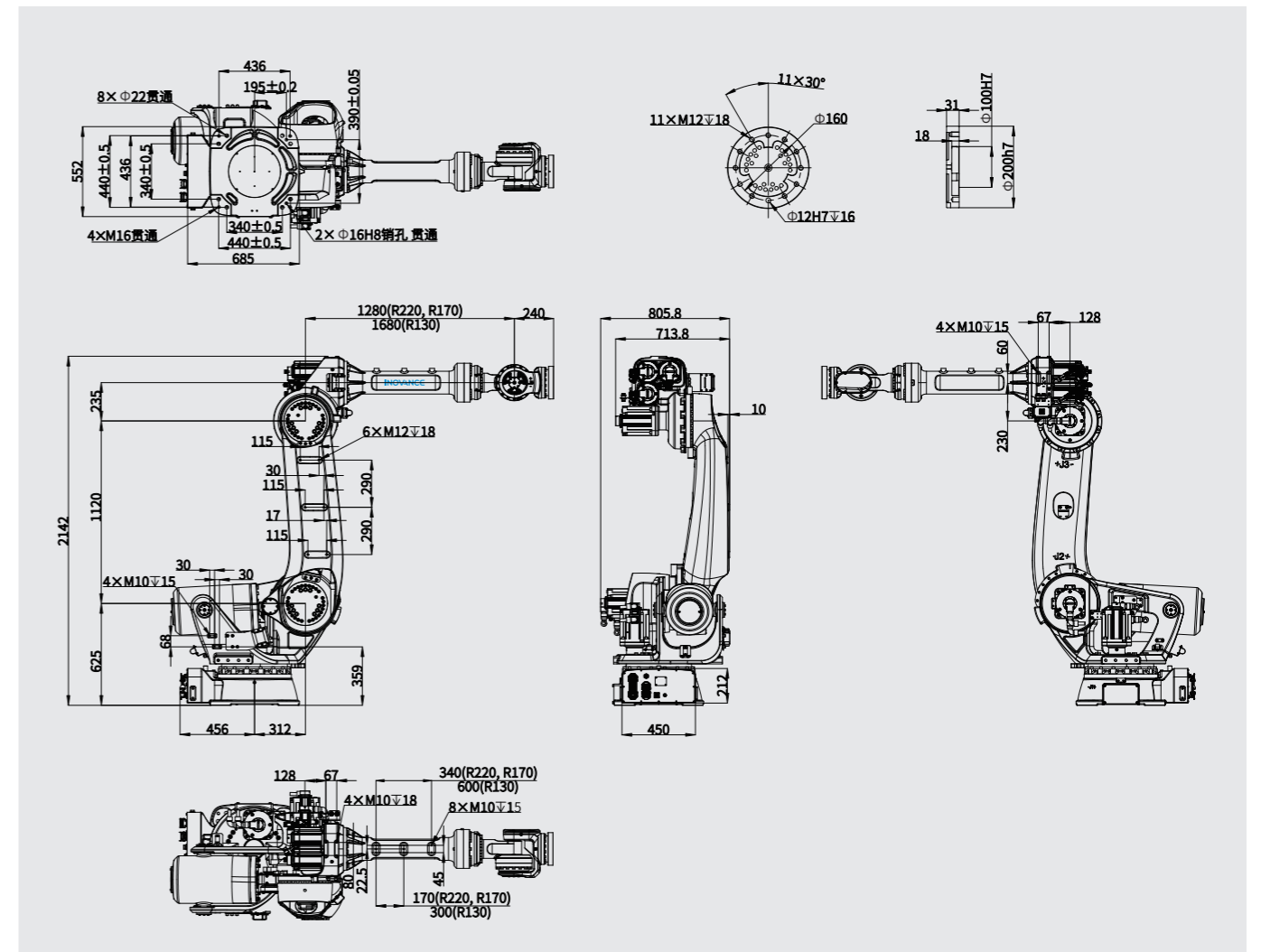
规格参数

项目		IR-R130-310S7	IR-R170-270S7	IR-R220-270S7
结构形式		垂直多关节串联结构	垂直多关节串联结构	垂直多关节串联结构
轴数		6 轴	6 轴	6 轴
最大运动半径		3096mm	2701mm	2701mm
重复定位精度		±0.05mm	±0.05mm	±0.05mm
腕部最大负载		130kg	170kg	220kg
防护等级		基体 IP54, 手腕 IP67	基体 IP54, 手腕 IP67	基体 IP54, 手腕 IP67
最大运动速度	J1 轴	130°/s	130°/s	120°/s
	J2 轴	115°/s	115°/s	105°/s
	J3 轴	115°/s	115°/s	110°/s
	J4 轴	180°/s	180°/s	140°/s
	J5 轴	180°/s	180°/s	140°/s
	J6 轴	260°/s	260°/s	220°/s
最大运动范围	J1 轴	±180°	±180°	±180°
	J2 轴	-76°~+60°	-76°~+60°	-76°~+60°
	J3 轴	-79°~+180°	-79°~+180°	-79°~+180°
	J4 轴	±360°	±360°	±360°
	J5 轴	±125°	±125°	±125°
	J6 轴	±360°	±360°	±360°
腕部允许负载转矩	J4 轴	710N·m	940N·m	1360N·m
	J5 轴	710N·m	940N·m	1360N·m
	J6 轴	355N·m	490N·m	735N·m
腕部允许负载惯量	J4 轴	72kg·m ²	89kg·m ²	147kg·m ²
	J5 轴	72kg·m ²	89kg·m ²	147kg·m ²
	J6 轴	40kg·m ²	46kg·m ²	82kg·m ²
用户接口	配线	24 路信号 30V 0.5A	24 路信号 30V 0.5A	24 路信号 30V 0.5A
	气路	气管: Φ12mm×1 耐压: 0.59MPa	气管: Φ12mm×1 耐压: 0.59MPa	气管: Φ12mm×1 耐压: 0.59MPa
环境条件	环境温度 ^[1]	0°C~45°C	0°C~45°C	0°C~45°C
	环境湿度	5% RH~95% RH (无凝露)	5% RH~95% RH (无凝露)	5% RH~95% RH (无凝露)
	最大温度梯度	1.5°C/min	1.5°C/min	1.5°C/min
本体重量		1155kg	1130kg	1130kg
输入电源功率 (平均功耗)		15kVA (3.8kW)	15kVA (3.8kW)	15kVA (3.8kW)
适用控制柜		IRCB100-6GT、IRCB101-6GT	IRCB100-6GT、IRCB101-6GT	IRCB100-6GT、IRCB101-6GT
安装方式		落地安装	落地安装	落地安装
噪声等级 ^[2]		LAeq ≤ 85dB	LAeq ≤ 85dB	LAeq ≤ 85dB
底座安装尺寸		340mm×440mm-(8×Φ22mm)	340mm×440mm-(8×Φ22mm)	340mm×440mm-(8×Φ22mm)

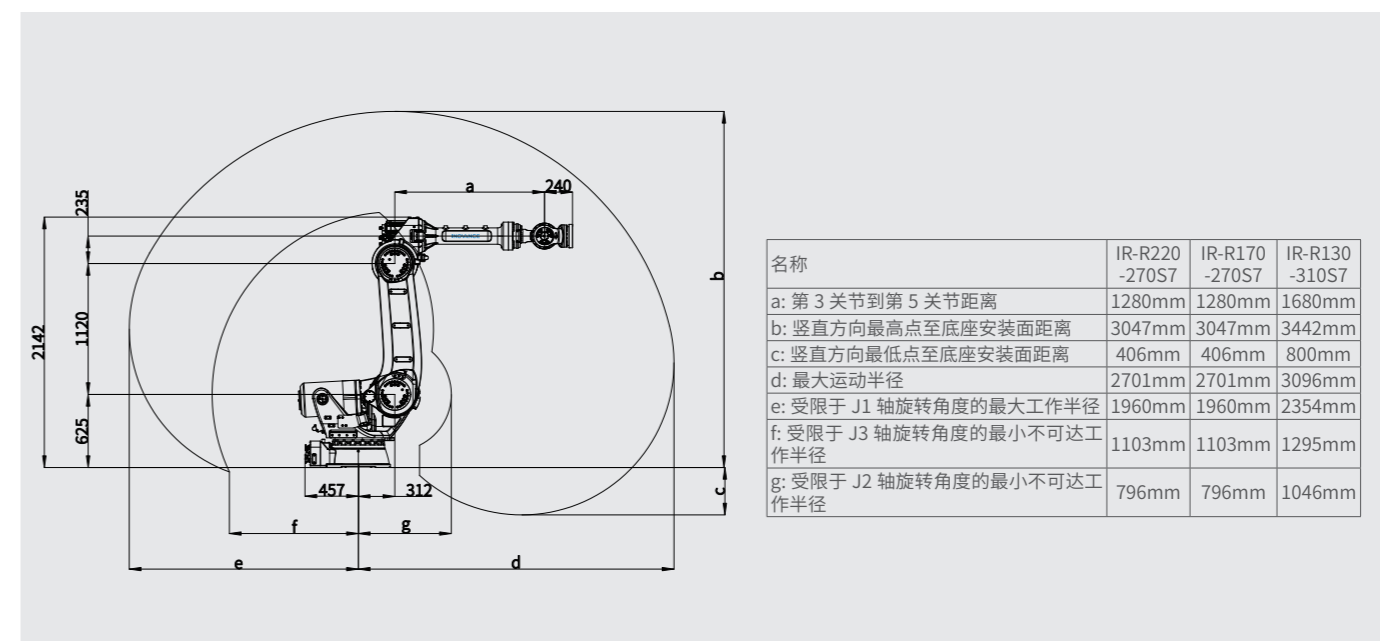
[1] 环境温度: 如果本产品在近似产品规格最低温度的低温环境下使用时, 或因节假日及夜间长时间暂停使用, 建议预热 10 分钟后运行。

[2] 噪声级: 此值为根据 ISO11201(EN31201) 测得的 A 载荷等值噪声级。(测量条件: 额定负载, 最高速度下运行)

安装尺寸 (单位: mm)



运动范围 (单位: mm)



六关节机器人

IR-R300 系列

IR-R300 系列六关节机器人，最大负载可达 300kg，具备精度高、结构紧凑、柔性安装等特点，支持多种总线通讯以及外部轴控制功能。

适用行业

可广泛应用于汽车装备、锂电、物流、一般工业的大负载搬运、码垛等应用。

产品特点

负载	245kg/300kg
臂长	3094mm/2698mm
重复定位精度	±0.05mm
防护等级	基体 IP54，手腕 IP67



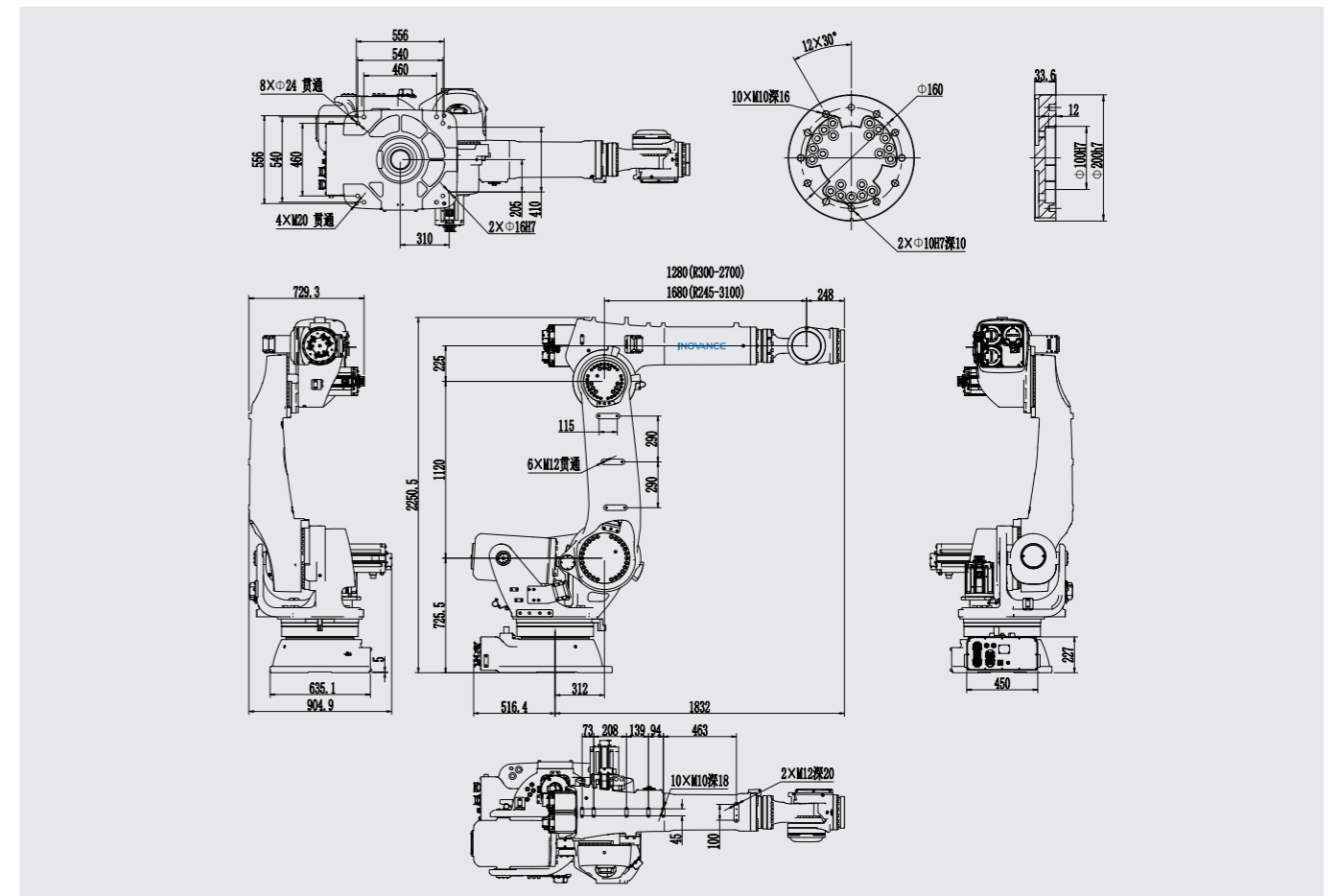
规格参数

项目		IR-R245-310S7	IR-R300-270S7
结构形式		垂直多关节串联结构	垂直多关节串联结构
轴数		6 轴	6 轴
最大运动半径		3094mm	2698mm
重复定位精度		±0.05mm	±0.05mm
腕部最大负载		245kg	300kg
防护等级		基体 IP54，手腕 IP67	基体 IP54，手腕 IP67
最大运动速度	J1 轴	105°/s	105°/s
	J2 轴	90°/s	90°/s
	J3 轴	85°/s	85°/s
	J4 轴	120°/s	120°/s
	J5 轴	120°/s	120°/s
	J6 轴	200°/s	200°/s
最大运动范围	J1 轴	±180°	±180°
	J2 轴	-76°~+60°	-76°~+60°
	J3 轴	-79°~+180°	-79°~+180°
	J4 轴	±360°	±360°
	J5 轴	±125°	±125°
	J6 轴	±360°	±360°
腕部允许负载转矩	J4 轴	1700N·m	1730N·m
	J5 轴	1700N·m	1730N·m
	J6 轴	900N·m	900N·m
腕部允许负载惯量	J4 轴	320kg·m ²	320kg·m ²
	J5 轴	320kg·m ²	320kg·m ²
	J6 轴	230kg·m ²	230kg·m ²
用户接口	配线	24 路信号 30V 0.5A	24 路信号 30V 0.5A
	气路	气管: Φ12mm×2 耐压: 0.59MPa	气管: Φ12mm×2 耐压: 0.59MPa
环境条件	环境温度 ^[1]	0°C~45°C	0°C~45°C
	环境湿度	5% RH~95% RH (无凝露)	5% RH~95% RH (无凝露)
	最大温度梯度	1.5°C/min	1.5°C/min
本体重量	1480kg	1450kg	
输入电源功率 (平均功耗)	18kVA (4.5kW)	18kVA (4.5kW)	
适用控制柜	IRCB101-6HT	IRCB101-6HT	
安装方式	落地安装	落地安装	
噪声等级 ^[2]	LAeq ≤ 85dB	LAeq ≤ 85dB	
底座安装尺寸	460mm×540mm-(8×Φ24mm)	460mm×540mm-(8×Φ24mm)	

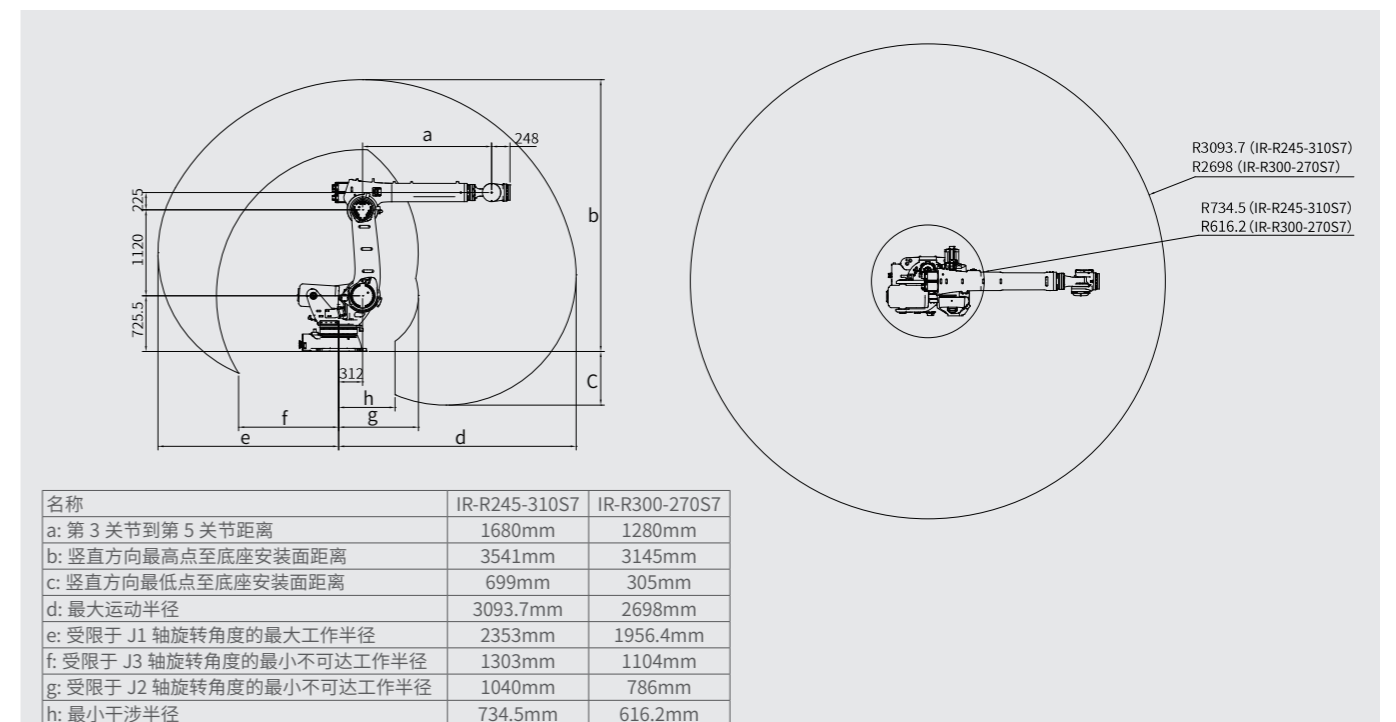
[1] 环境温度: 如果本产品在近似产品规格最低温度的低温环境下使用时, 或因节假日及夜间长时间暂停使用, 建议预热 10 分钟后运行。

[2] 噪声级: 此值为根据 ISO11201(EN31201) 测得的 A 载荷等噪声级。(测量条件: 额定负载, 最高速度下运行)

安装尺寸 (单位: mm)



运动范围 (单位: mm)



SCARA 机器人

IR-S3 系列

高性能紧凑型 SCARA 机器人，具备高速高精、高可靠性、高易用性等诸多优异性能，为大批量、柔性化生产保驾护航。

适用行业

广泛用于搬运、贴标、分拣、锁付、检测、插件、装配等应用场合。

产品特点

负载	3kg
臂长	250mm/300mm
效率	0.49s/0.48s
重复精度	1、2 关节 ±0.01mm， 3 关节 ±0.01mm，4 关节 ±0.01°

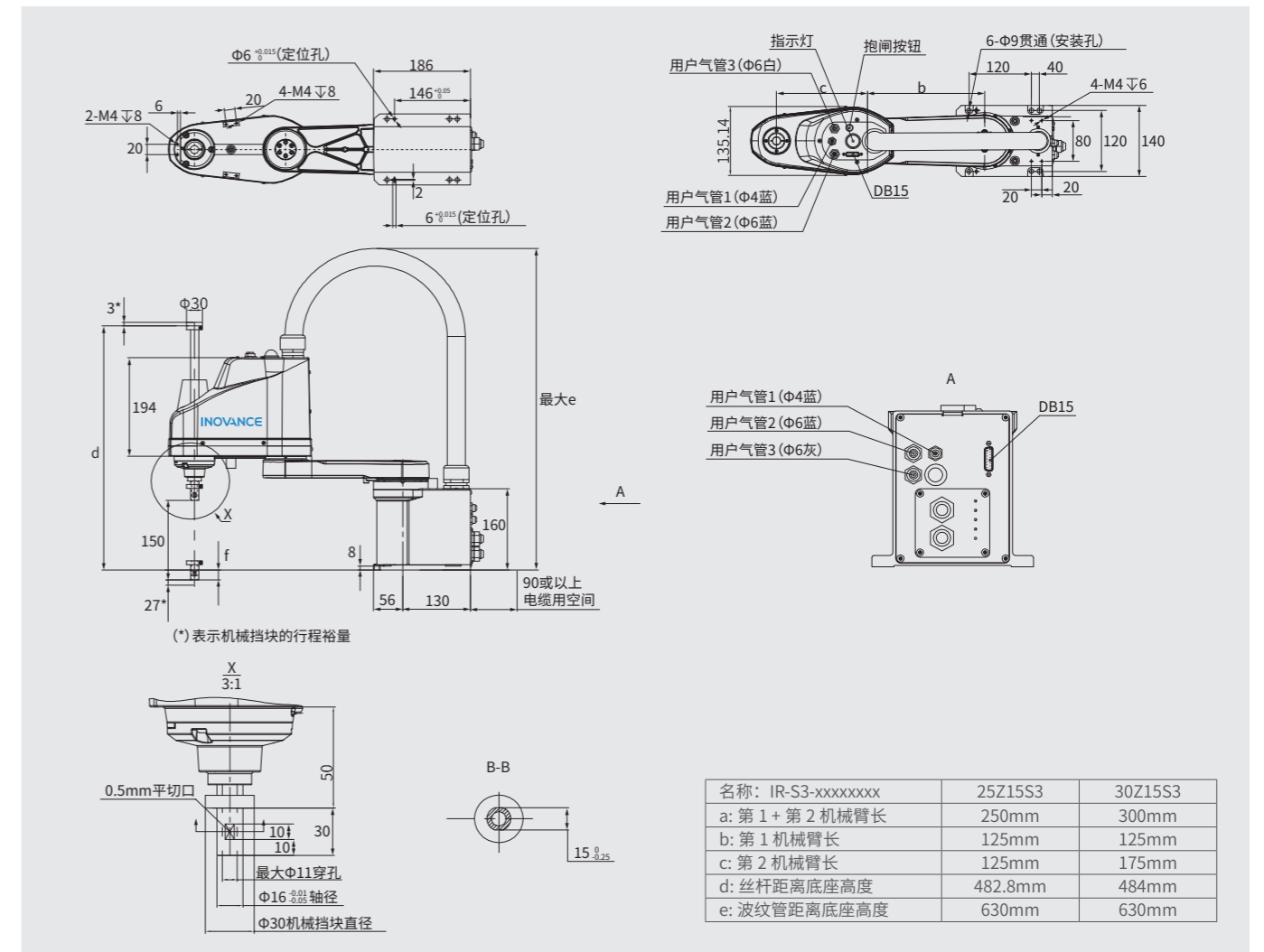


规格参数

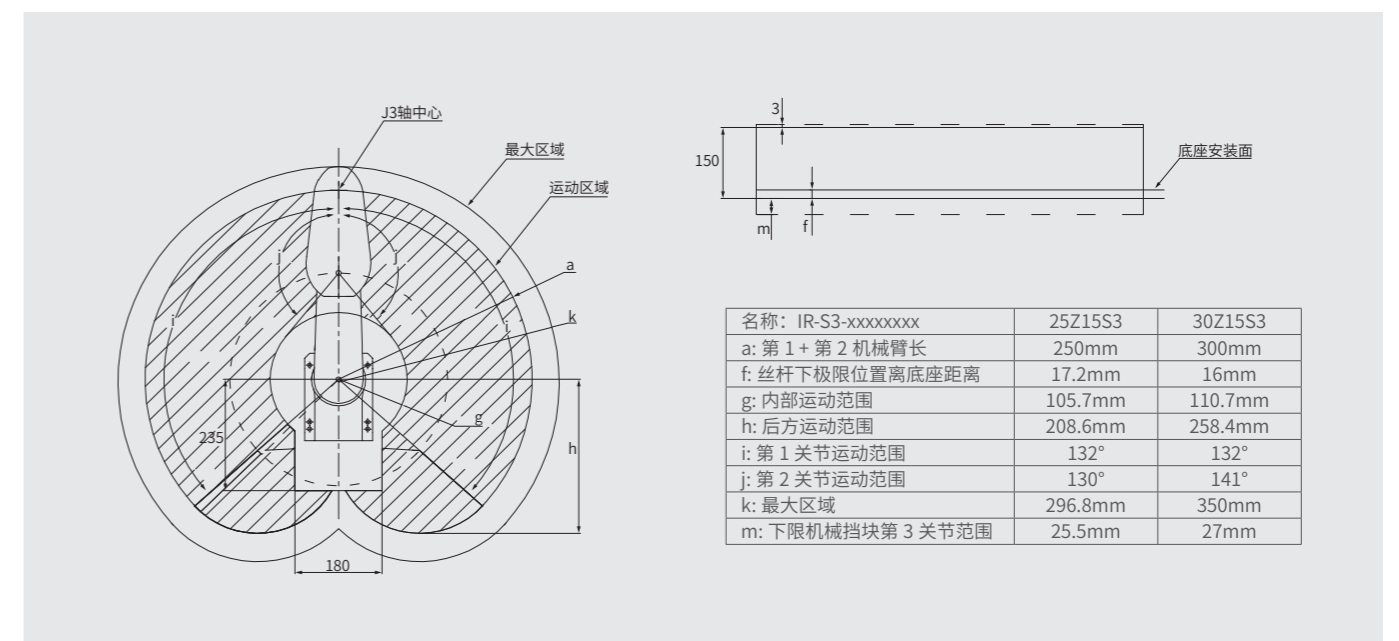
项目		IR-S3-25Z15S3	IR-S3-30Z15S3
机械臂长	第 1+ 第 2 机械臂	250mm	300mm
最大动作速度	第 1+ 第 2 关节	4000mm/s	5000mm/s
	第 3 关节	1100mm/s	1100mm/s
	第 4 关节	2600°/s	2600°/s
重复定位精度	第 1+ 第 2 关节	±0.01mm	±0.01mm
	第 3 关节	±0.01mm	±0.01mm
	第 4 关节	±0.01°	±0.01°
可搬运重量 (负载)	额定值	1kg	1kg
	最大值	3kg	3kg
第 4 关节容许转动惯量 ^[2]	额定值	0.005kg.m ²	0.005kg.m ²
	最大值	0.05kg.m ²	0.05kg.m ²
本体重量 (不含电缆)		12kg	12.5kg
第 3 关节压入力		100N	100N
用户配线		15 (15Pin: D-sub)	
用户配管		Φ6mm 空气管 2 根 . 耐压: 0.59MPa(6kgf/cm ² :86psi)	
		Φ4mm 空气管 1 根 . 耐压: 0.59MPa(6kgf/cm ² :86psi)	
安装环境		标准型	
最大运动范围	第 1 关节	±132°	±132°
	第 2 关节	±130°	±141°
	第 3 关节	150mm	150mm
	第 4 关节	±360°	±360°
节拍时间 ^[1]		0.49s	0.48s
最大功率		0.7kW	0.7kW
原点复位		无需原点复位	
适用控制柜		IRCB501-4AD	
安装方式		台面安装	

[1]: 负载 1kg 下, 机器人往返走一个门型指令所需要的时间 (水平运动 300mm, 垂直运动 25mm);
[2]: 负载重心与第 4 关节中心位置重合时。若重心位置偏离第 4 关节中心位置时, 允许转动惯量有所降低。

安装尺寸 (单位: mm)



运动范围 (单位: mm)



SCARA 机器人

IR-S7 系列

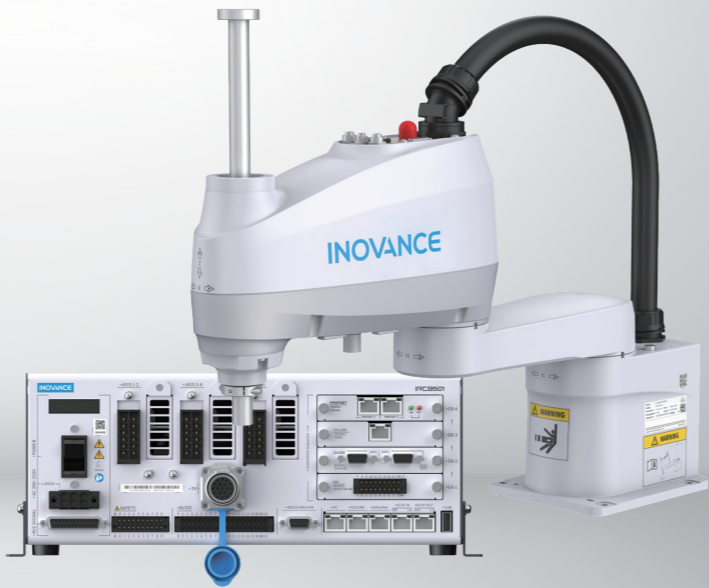
负载能力进一步增大，多种臂长可选，满足各行业大负载应用的需求。

适用行业

应用行业主要分布在 3C、锂电、光伏、显示行业，同时满足产品在装配、涂胶的场景应用需求。

产品特点

负载	7kg
臂长	500mm/600mm/700mm
效率	0.351s/0.36s/0.375s
重复精度	1、2 关节 ±0.02mm，3 关节 ±0.01mm，4 关节 ±0.01°

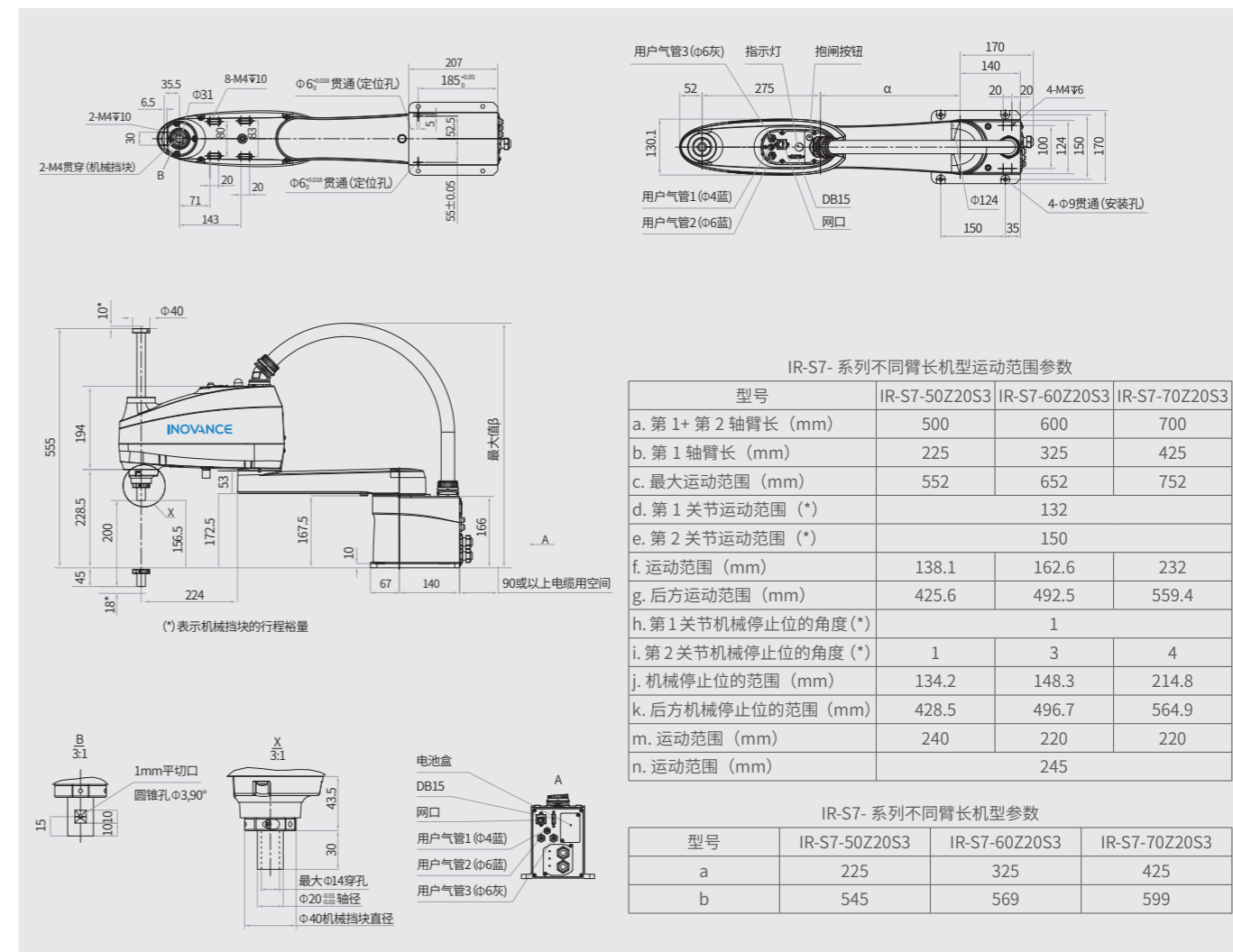


规格参数

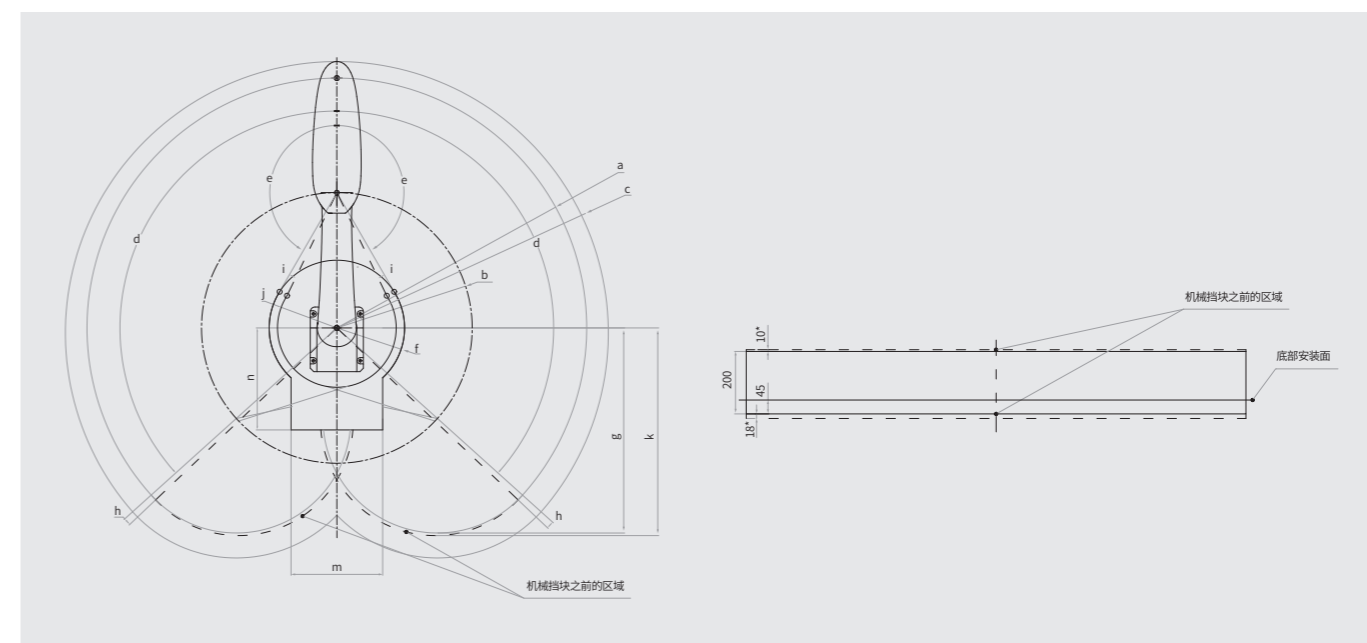
项目		IR-S7-50Z20S3	IR-S7-60Z20S3	IR-S7-70Z20S3
机械臂长	第 1+ 第 2 机械臂	500mm	600mm	700mm
	第 1 机械臂	225mm	325mm	425mm
	第 2 机械臂	275mm	275mm	275mm
最大动作速度	第 1+ 第 2 关节	7120mm/s	7850mm/s	8590mm/s
	第 3 关节	1600mm/s	1600mm/s	1600mm/s
	第 4 关节	2000°/s	2000°/s	2000°/s
	第 4 关节	2000°/s	2000°/s	2000°/s
重复精度	第 1+ 第 2 关节	±0.02mm	±0.02mm	±0.02mm
	第 3 关节	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm
	第 4 关节	±0.01°	±0.01°	±0.01°
	第 4 关节	±0.01°	±0.01°	±0.01°
可搬运重量 (负载)	额定	3kg	3kg	3kg
	最大	7kg	7kg	7kg
第 4 关节容许惯性	额定	0.01kg·m ²	0.01kg·m ²	0.01kg·m ²
	最大	0.12kg·m ²	0.12kg·m ²	0.12kg·m ²
安装孔		150mm×150mm-(4×Φ9mm)	150mm×150mm-(4×Φ9mm)	150mm×150mm-(4×Φ9mm)
本体重量 (不含电缆重量)		17kg	17.5kg	19kg
第 3 关节压入力		150N	150N	150N
用户配线	配线	15 路信号 30V 0.5A	15 路信号 30V 0.5A	15 路信号 30V 0.5A
	网口	CAT5E	CAT5E	CAT5E
用户气路	气管: Φ4mm×1 Φ6mm×2	耐压: 0.59MPa	耐压: 0.59MPa	耐压: 0.59MPa
	耐压: 0.59MPa			
环境条件	环境温度 ^[1]	5° C~40° C	5° C~40° C	5° C~40° C
	环境相对湿度	10% RH~80% RH	10% RH~80% RH	10% RH~80% RH
噪声级 ^[2]		LAeq ≤ 70dB(A)	LAeq ≤ 70dB(A)	LAeq ≤ 70dB(A)
最大动作范围	第 1 关节	±132°	±132°	±132°
	第 2 关节	±150°	±150°	±150°
	第 3 关节	200mm	200mm	200mm
	第 4 关节	±360°	±360°	±360°
节拍时间 ^[3]		0.351s	0.36s	0.375s
输入电源功率 (平均功耗)		2 kVA (0.3 kW)	2 kVA (0.3 kW)	2 kVA (0.3 kW)
适用控制柜		IRCB501-4CD	IRCB501-4CD	IRCB501-4CD
安装方式		台面安装	台面安装	台面安装

备注 [1] 如果本产品在近似产品规格最低温度的低温环境下使用时，或因节假日及夜间长时间暂停使用，建议预热 10 分钟后运行；
 [2] 操作条件：4 关节联动、100% 速度和加速度、占空比 50%；测量位置：机器人正面，距离动作区域 1000mm、底座安装面 50mm 以上的位置；
 [3] 7kg/10kgSCARA 机型的标准节拍：负载 2kg 下，机器人往返走一个门型指令所需要的时间（水平运动 300mm，垂直运动 25mm）。

安装尺寸 (单位: mm)



运动范围 (单位: mm)



SCARA 机器人

IR-S7 系列 (洁净型)

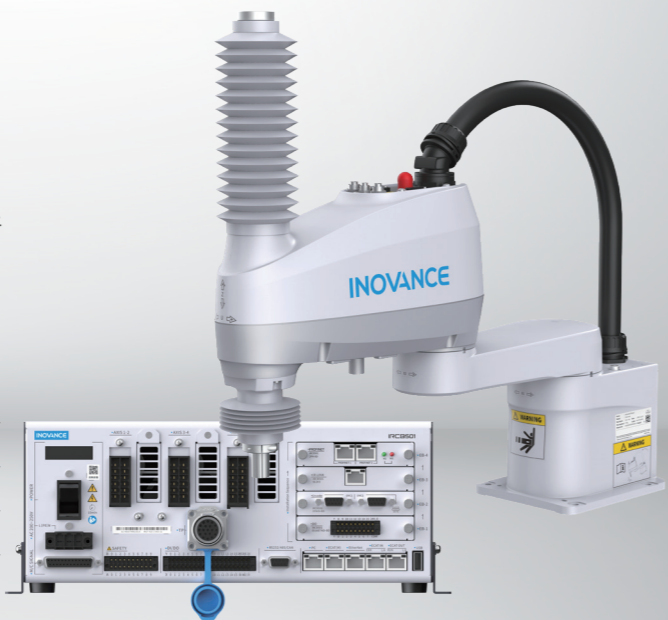
洁净型 SCARA 机器人，负载 7kg，具备高精度、运动柔顺平稳、易维护等特点，可满足洁净环境下的高使用需求。

适用行业

专为 3C、食品、药品、半导体等行业特殊环境应用设计，适用于 ISO Class4 级洁净室。

产品特点

负载	7kg
臂长	500mm/600mm/700mm
效率	0.36s/0.37s/0.385s
重复精度	1、2 关节 ±0.02mm, 3 关节 ±0.01mm, 4 关节 ±0.01°



规格参数

项目	IR-S7-50Z17C3	IR-S7-60Z17C3	IR-S7-70Z17C3	
机械臂长	第 1+ 第 2 机械臂	500mm	600mm	700mm
	第 1 机械臂	225mm	325mm	425mm
	第 2 机械臂	275mm	275mm	275mm
最大动作速度	第 1+ 第 2 关节	7120mm/s	7850mm/s	8590mm/s
	第 3 关节	1600mm/s	1600mm/s	1600mm/s
	第 4 关节	2000°/s	2000°/s	2000°/s
	第 1+ 第 2 关节	±0.02mm	±0.02mm	±0.02mm
重复精度	第 3 关节	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm
	第 4 关节	±0.01°	±0.01°	±0.01°
	额定	3kg	3kg	3kg
	最大	7kg	7kg	7kg
可搬运重量 (负载)	额定	0.01kg·m ²	0.01kg·m ²	0.01kg·m ²
	最大	0.12kg·m ²	0.12kg·m ²	0.12kg·m ²
	最大	150N	150N	150N
第 3 关节压入力	配线	15 路信号 30V 0.5A	15 路信号 30V 0.5A	15 路信号 30V 0.5A
	网口	CAT5E	CAT5E	CAT5E
	用户气路	气管: Φ4mm×1Φ6mm×2 耐压: 0.59MPa	气管: Φ4mm×1Φ6mm×2 耐压: 0.59MPa	气管: Φ4mm×1Φ6mm×2 耐压: 0.59MPa
环境条件	环境温度 [1]	5° C~40° C	5° C~40° C	5° C~40° C
	环境相对湿度	10% RH~80% RH	10% RH~80% RH	10% RH~80% RH
噪声级 [2]	LAeq ≤ 70dB(A)			
最大动作范围	第 1 关节	±132°	±132°	±132°
	第 2 关节	±150°	±150°	±150°
	第 3 关节	170mm	170mm	170mm
	第 4 关节	±360°	±360°	±360°
节拍时间 [3]	0.36s	0.37s	0.385s	
输入电源功率 (平均功耗)	2 kVA (0.3 kW)	2 kVA (0.3 kW)	2 kVA (0.3 kW)	
适用控制柜	IRCB501-4CD	IRCB501-4CD	IRCB501-4CD	
安装方式	台面安装	台面安装	台面安装	

备注 [1] 如果本产品在近似的最低温度的低温环境下使用时，或因节假日及夜间长时间暂停使用，建议低速运行 10 分钟后再运行；
 [2] 操作条件：4 关节联动、100% 速度和加速度、占空比 50%；测量位置：机器人正面，距离动作区域 1000mm、底座安装面 50mm 以上的位置。
 [3] 7/10kgSCARA 机型的标准节拍：负载 2kg 下，机器人往返走一个门型指令所需要的时间（水平运动 300mm，垂直运动 25mm）

安装尺寸 (单位: mm)

IR-S7 (洁净型) - 系列不同臂长机型运动范围参数

型号	IR-S7-50Z17C3	IR-S7-60Z17C3	IR-S7-70Z17C3
a. 第 1+ 第 2 轴臂长 (mm)	500	600	700
b. 第 1 轴臂长 (mm)	225	325	425
c. 最大运动范围 (mm)	552	652	752
d. 第 1 关节运动范围 (°)	132		
e. 第 2 关节运动范围 (°)	150		
f. 运动范围 (mm)	138.1	162.6	232
g. 后方运动范围 (mm)	425.6	492.5	559.4
h. 第 1 关节机械停止位的角度 (°)	1		
i. 第 2 关节机械停止位的角度 (°)	1	3	4
j. 机械停止位的范围 (mm)	134.2	148.3	214.8
k. 后方机械停止位的范围 (mm)	428.5	496.7	564.9
m. 运动范围 (mm)	240	220	220
n. 运动范围 (mm)	245		

IR-S7 (洁净型) - 系列不同臂长机型参数

型号	IR-S7-50Z20C3	IR-S7-60Z20C3	IR-S7-70Z20C3
a	225	325	425
b	545	569	599

运动范围 (单位: mm)

机械挡块之前的区域

SCARA 机器人

IR-S10 系列

高速高精 SCARA 机器人在领域中的延伸，具有结构紧凑、承载能力高、振动小等特点。

适用行业

用于搬运、贴标、锁付、涂胶、检测、插件、装配等领域。

产品特点

负载	10kg
臂长	500mm
效率	0.46s
重复精度	1、2 关节 ±0.02mm 3 关节 ±0.01mm, 4 关节 ±0.01°



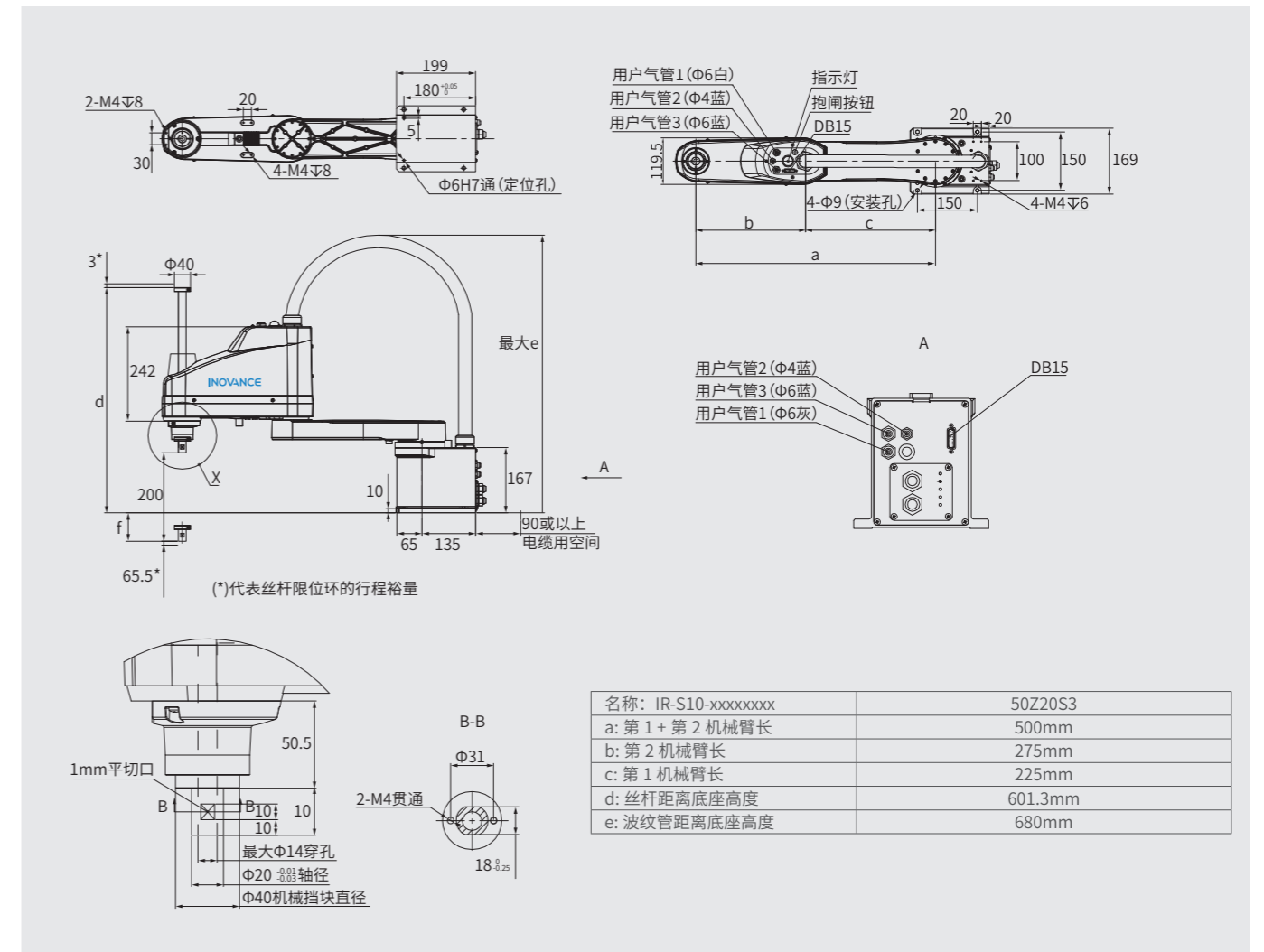
规格参数

项目		IR-S10-50Z20S3
机械臂长	第 1+ 第 2 机械臂	500mm
最大动作速度	第 1+ 第 2 关节	6150mm/s
	第 3 关节	1100mm/s
	第 4 关节	1050° /s
重复定位精度	第 1+ 第 2 关节	±0.02mm
	第 3 关节	±0.01mm
	第 4 关节	±0.01°
可搬运重量 (负载)	额定值	5kg
	最大值	10kg
第 4 关节容许转动惯量 [2]	额定值	0.02kg.m ²
	最大值	0.25kg.m ²
本体重量 (不含电缆)		20kg
第 3 关节压入力		150N
用户配线		15 (15Pin: D-sub)
用户配管		Φ6mm 空气管 2 根 . 耐压: 0.59MPa(6kgf/cm ² :86psi)
		Φ4mm 空气管 1 根 . 耐压: 0.59MPa(6kgf/cm ² :86psi)
安装环境		标准型 (可选丝杆防护机型)
最大运动范围	第 1 关节	±127°
	第 2 关节	±145°
	第 3 关节	200mm
	第 4 关节	±360°
节拍时间 [1]		0.46s
最大功率		1.35kW
原点复位		无需原点复位
适用控制柜		IRCB501-4CD
安装方式		台面安装

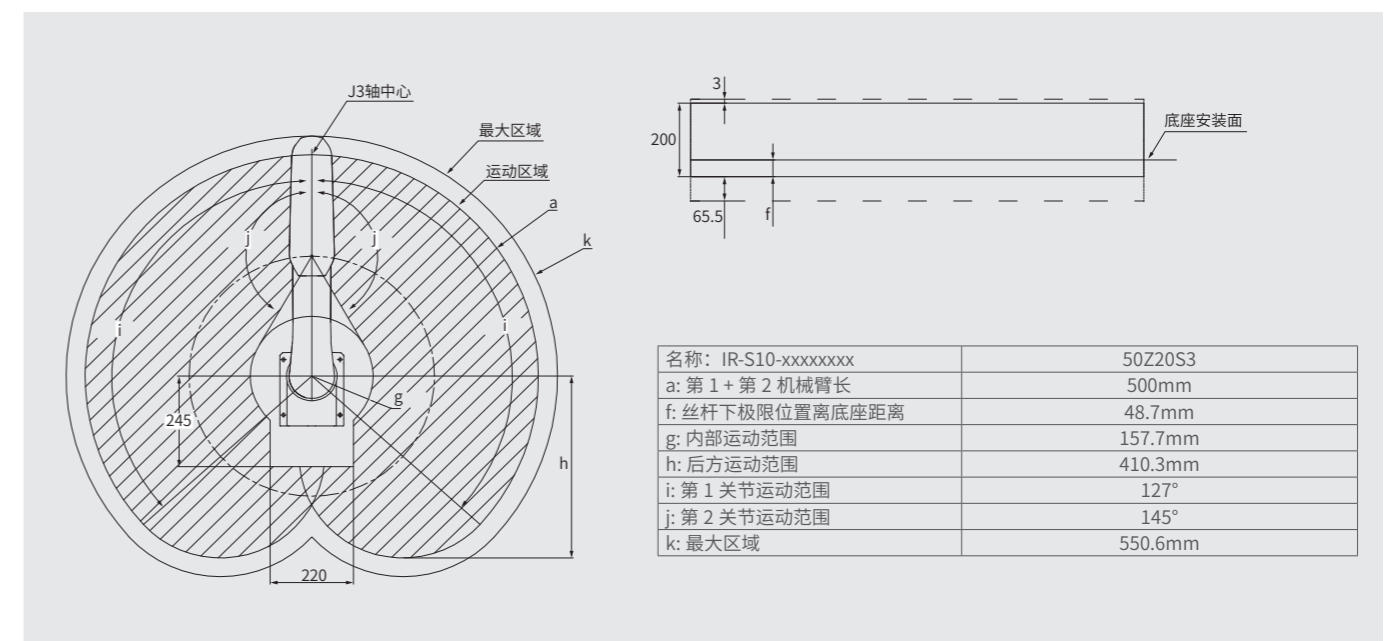
[1]: 负载 2kg 下, 机器人往返走一个门型指令所需要的时间 (水平运动 300mm, 垂直运动 25mm);

[2]: 负载重心与第 4 关节中心位置重合时. 若重心位置偏离第 4 关节中心位置时, 允许转动惯量有所降低.

安装尺寸 (单位: mm)



运动范围 (单位: mm)



SCARA 机器人

IR-S10 系列 (SCARA2.0)

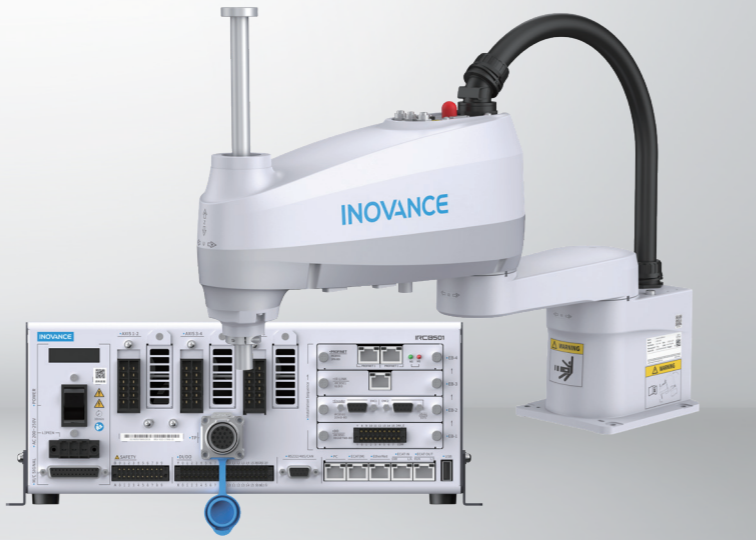
负载能力进一步增大，多种臂长可选，满足各行业大负载应用的需求。

适用行业

应用行业主要分布在 3C、锂电、光伏、显示行业，同时满足产品在装配、涂胶的场景应用需求。

产品特点

负载	10kg
臂长	600mm/700mm/800mm
效率	0.361s/0.386s/0.416s
重复精度	1、2 关节 ±0.02mm~0.025mm, 3 关节 ±0.01mm, 4 关节 ±0.01°



规格参数

项目	IR-S10-60Z20S3	IR-S10-70Z20S3	IR-S10-80Z20S3	
机械臂长	第 1+ 第 2 机械臂	600mm	700mm	800mm
	第 1 机械臂	225mm	325mm	425mm
	第 2 机械臂	375mm	375mm	375mm
最大动作速度	第 1+ 第 2 关节	9100mm/s	9800mm/s	10500mm/s
	第 3 关节	1600mm/s	1600mm/s	1600mm/s
	第 4 关节	2700°/s	2700°/s	2700°/s
重复精度	第 1+ 第 2 关节	±0.02mm	±0.02mm	±0.025mm
	第 3 关节	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm
	第 4 关节	±0.01°	±0.01°	±0.01°
可搬运重量 (负载)	额定	5kg	5kg	5kg
	最大	10kg	10kg	10kg
第 4 关节容许惯性	额定	0.02kg·m ²	0.02kg·m ²	0.02kg·m ²
	最大	0.3kg·m ²	0.3kg·m ²	0.3kg·m ²
安装孔	150mm×150mm-(4×Φ9mm)	150mm×150mm-(4×Φ9mm)	150mm×150mm-(4×Φ9mm)	
本体重量 (不含电缆重量)	18.5kg	19kg	20.5kg	
第 3 关节压入力	200N	200N	200N	
用户配线	配线	15 路信号 30V 0.5A	15 路信号 30V 0.5A	15 路信号 30V 0.5A
	网口	CAT5E	CAT5E	CAT5E
用户气路	气管: Φ4mm×1 Φ6mm×2	气管: Φ4mm×1 Φ6mm×2	气管: Φ4mm×1 Φ6mm×2	
	耐压: 0.59MPa	耐压: 0.59MPa	耐压: 0.59MPa	
环境条件	环境温度 ^[1]	5° C~40° C	5° C~40° C	5° C~40° C
	环境相对湿度	10% RH~80% RH	10% RH~80% RH	10% RH~80% RH
噪声级 ^[2]	L _{Aeq} ≤ 70dB	L _{Aeq} ≤ 70dB	L _{Aeq} ≤ 70dB	
最大动作范围	第 1 关节	±132°	±132°	±132°
	第 2 关节	±150°	±150°	±150°
	第 3 关节	200mm	200mm	200mm
	第 4 关节	±360°	±360°	±360°
节拍时间 ^[3]	0.361s	0.386s	0.416s	
输入电源功率 (平均功耗)	2 kVA (0.3 kW)	2 kVA (0.3 kW)	2 kVA (0.3 kW)	
适用控制柜	IRCB501-4CD	IRCB501-4CD	IRCB501-4CD	
安装方式	台面安装	台面安装	台面安装	

备注 [1] 如果本产品在近似产品规格最低温度的低温环境使用时，或因节假日及夜间长时间暂停使用，建议预热 10 分钟后运行；
 [2] 操作条件：4 关节联动、100% 速度和加速度、占空比 50%；测量位置：机器人正面，距离动作区域 1000mm、底座安装面 50mm 以上的位置；
 [3] 7/10kgSCARA 机型的标准节拍：负载 2kg 下，机器人往返走一个门型指令所需要的时间（水平运动 300mm，垂直运动 25mm）。

安装尺寸 (单位: mm)

IR-S10-系列不同臂长机型运动范围参数

型号	IR-S10-60Z20S3	IR-S10-70Z20S3	IR-S10-80Z20S3
a. 第 1+ 第 2 轴臂长 (mm)	600	700	800
b. 第 1 轴臂长 (mm)	225	325	425
c. 最大运动范围 (mm)	653	753	853
d. 第 1 关节运动范围 (°)	132		
e. 第 2 关节运动范围 (°)	150		
f. 运动范围 (mm)	212.4	187.5	212.6
g. 后方运动范围 (mm)	525.6	592.5	659.4
h. 第 1 关节机械停止位的角度 (°)	1		
i. 第 2 关节机械停止位的角度 (°)	1	3	4
j. 机械停止位的范围 (mm)	208.9	170.5	186
k. 后方机械停止位的范围 (mm)	528.5	596.7	664.9
m. 运动范围 (mm)	420	330	320
n. 运动范围 (mm)	300		

IR-S10-系列不同臂长机型参数

型号	IR-S10-60Z20S3	IR-S10-70Z20S3	IR-S10-80Z20S3
a	225	325	425
b	545	569	599

运动范围 (单位: mm)

SCARA 机器人

IR-S10 系列 (洁净型)

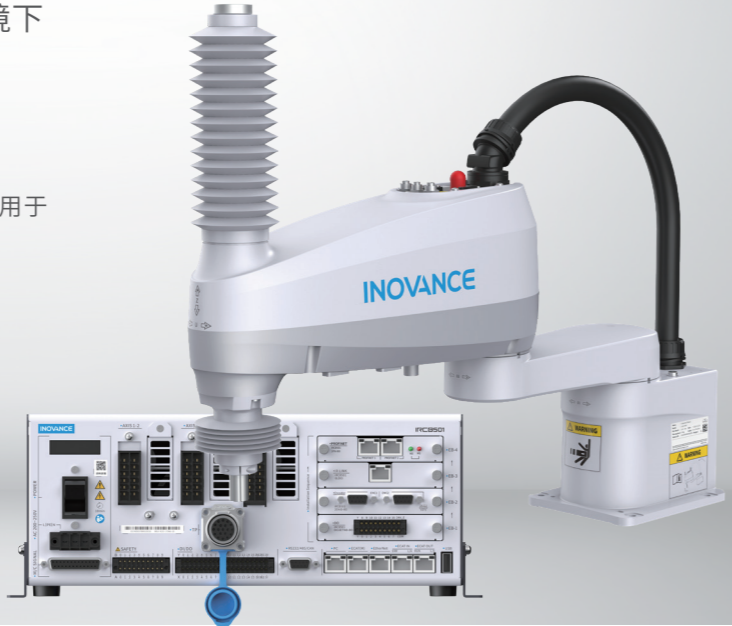
洁净型 SCARA 机器人，负载 10kg，具备高精度、运动柔顺平稳、易维护等特点，可满足洁净环境下的高使用需求。

适用行业

专为 3C、食品、药品、半导体等行业特殊环境应用设计，适用于 ISO Class4 级洁净室。

产品特点

负载	10kg
臂长	600mm/700mm/800mm
效率	0.37s/0.4s/0.43s
重复精度	1、2 关节 ±0.02mm~±0.025mm, 3 关节 ±0.01mm, 4 关节 ±0.01°



规格参数

项目		IR-S10-60Z17C3	IR-S10-70Z17C3	IR-S10-80Z17C3
机械臂长	第 1+ 第 2 机械臂	600mm	700mm	800mm
	第 1 机械臂	225mm	325mm	425mm
	第 2 机械臂	375mm	375mm	375mm
最大动作速度	第 1+ 第 2 关节	9100mm/s	9800mm/s	10500mm/s
	第 3 关节	1600mm/s	1600mm/s	1600mm/s
	第 4 关节	2700°/s	2700°/s	2700°/s
	第 4 关节	2700°/s	2700°/s	2700°/s
重复精度	第 1+ 第 2 关节	±0.02mm	±0.02mm	±0.025mm
	第 3 关节	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm
	第 4 关节	±0.01°	±0.01°	±0.01°
	第 4 关节	±0.01°	±0.01°	±0.01°
可搬运重量 (负载)	额定	5kg	5kg	5kg
	最大	10kg	10kg	10kg
第 4 关节容许惯性	额定	0.02kg·m ²	0.02kg·m ²	0.02kg·m ²
	最大	0.3kg·m ²	0.3kg·m ²	0.3kg·m ²
安装孔		150mm×150mm(4×Φ9mm)	150mm×150mm(4×Φ9mm)	150mm×150mm(4×Φ9mm)
本体重量 (不含电缆重量)		19kg	19.5kg	21kg
第 3 关节压入力		200N	200N	200N
用户配线	配线	15 路信号 30V 0.5A	15 路信号 30V 0.5A	15 路信号 30V 0.5A
	网口	CAT5E	CAT5E	CAT5E
用户气路		气管: Φ4mm×1 Φ6mm×2 耐压: 0.59MPa	气管: Φ4mm×1 Φ6mm×2 耐压: 0.59MPa	气管: Φ4mm×1 Φ6mm×2 耐压: 0.59MPa
环境条件	环境温度 ^[1]	5° C~40° C	5° C~40° C	5° C~40° C
	环境相对湿度	10% RH~80% RH	10% RH~80% RH	10% RH~80% RH
噪声级 ^[2]		LAeq=70dB(A)	LAeq=70dB(A)	LAeq=70dB(A)
最大动作范围	第 1 关节	±132°	±132°	±132°
	第 2 关节	±150°	±150°	±150°
	第 3 关节	170mm	170mm	170mm
	第 4 关节	±360°	±360°	±360°
节拍时间 ^[3]		0.37s	0.4s	0.43s
输入电源功率 (平均功耗)		2 kVA (0.3 kW)	2 kVA (0.3 kW)	2 kVA (0.3 kW)
适用控制柜		IRCB501-4CD	IRCB501-4CD	IRCB501-4CD
安装方式		台面安装	台面安装	台面安装

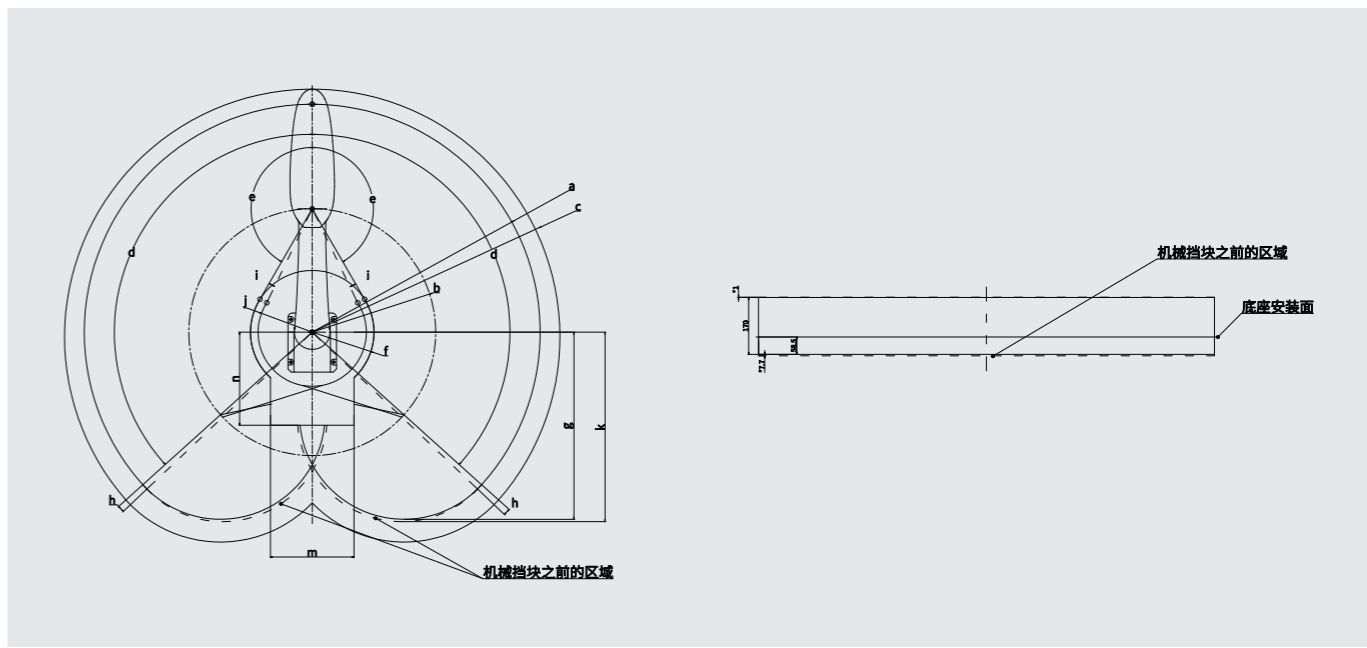
备注 [1] 如果本产品在近似产品规格最低温度的低温环境下使用时，或因节假日及夜间长时间暂停使用，建议低速运行 10 分钟后运行；
 [2] 操作条件：4 关节联动、100% 速度和加速度、占空比 50%；测量位置：机器人正面，距离动作区域 1000mm、底座安装面 50mm 以上的位置。
 [3] 7/10kgSCARA 机型的标准节拍：负载 2kg 下，机器人往返走一个门型指令所需要的时间（水平运动 300mm，垂直运动 25mm）

安装尺寸 (单位: mm)

型号	IR-S10-60Z17C3	IR-S10-70Z17C3	IR-S10-80Z17C3
a. 第 1+ 第 2 轴臂长 (mm)	600	700	800
b. 第 1 轴臂长 (mm)	225	335	425
c. 最大运动范围 (mm)	653	753	853
d. 第 1 关节运动范围 (°)	132		
e. 第 2 关节运动范围 (°)	150		
f. 运动范围 (mm)	212.4	187.5	212.6
g. 后方运动范围 (mm)	525.6	592.5	659.4
h. 第 1 关节机械停止位的角度 (°)	1		
i. 第 2 关节机械停止位的角度 (°)	1	3	4
j. 机械停止位的范围 (mm)	208.9	170.5	186
k. 后方机械停止位的范围 (mm)	528.5	596.7	664.9
m. 运动范围 (mm)	420	330	320
n. 运动范围 (mm)	300		

型号	IR-S10-60Z17C3	IR-S10-70Z17C3	IR-S10-80Z17C3
a	225	325	425
b	545	569	599

运动范围 (单位: mm)



SCARA 机器人

IR-S20 系列

负载能力进一步增大，多种臂长可选，满足各行业大负载应用的需求。

适用行业

可应用于大负载情况下的大型构件取放、搬运、机械组装等场合。

产品特点

负载	20kg
臂长	600mm/700mm
效率	0.42s
重复精度	1、2 关节 ±0.02mm， 3 关节 ±0.01mm，4 关节 ±0.01°

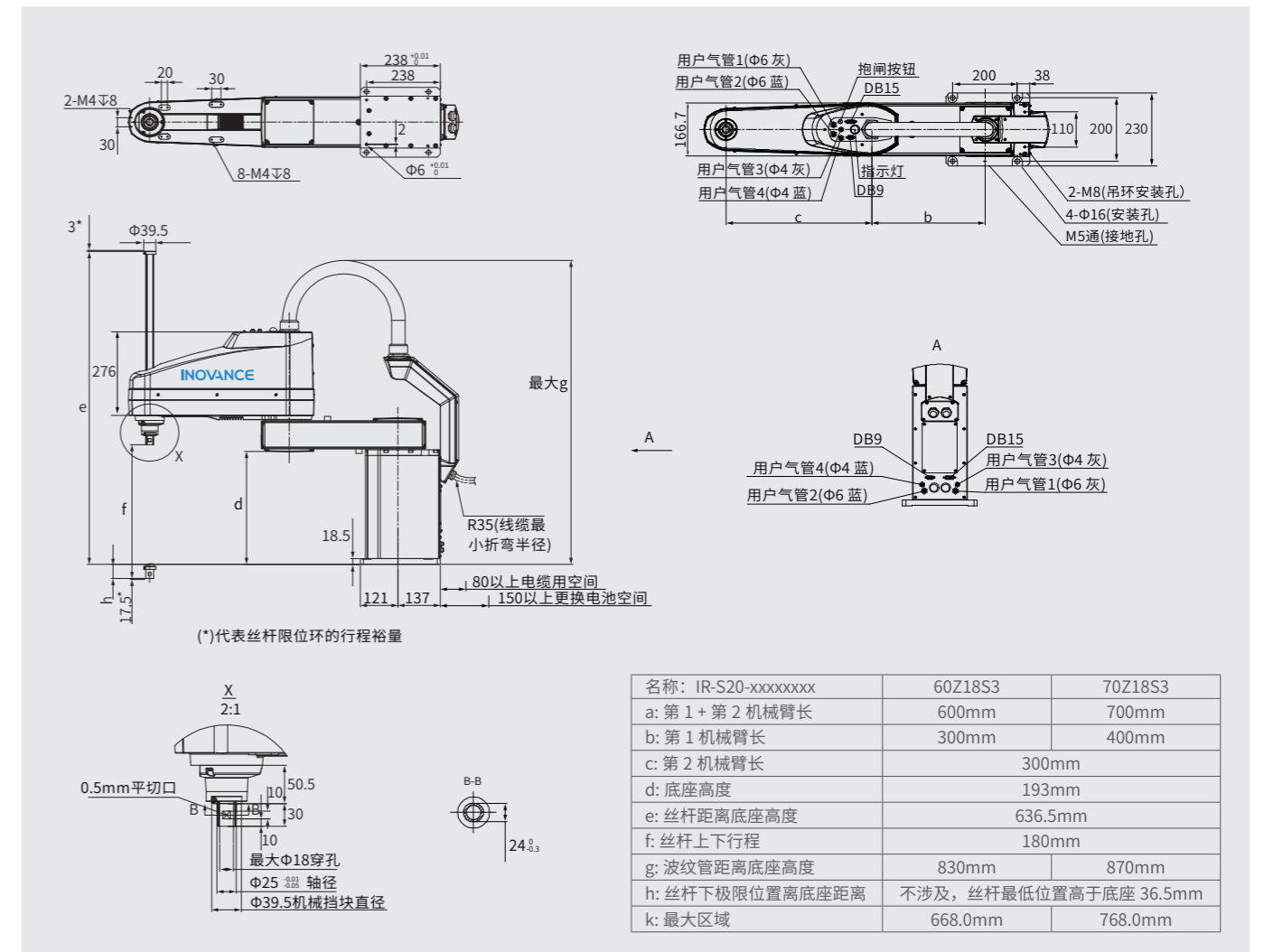


规格参数

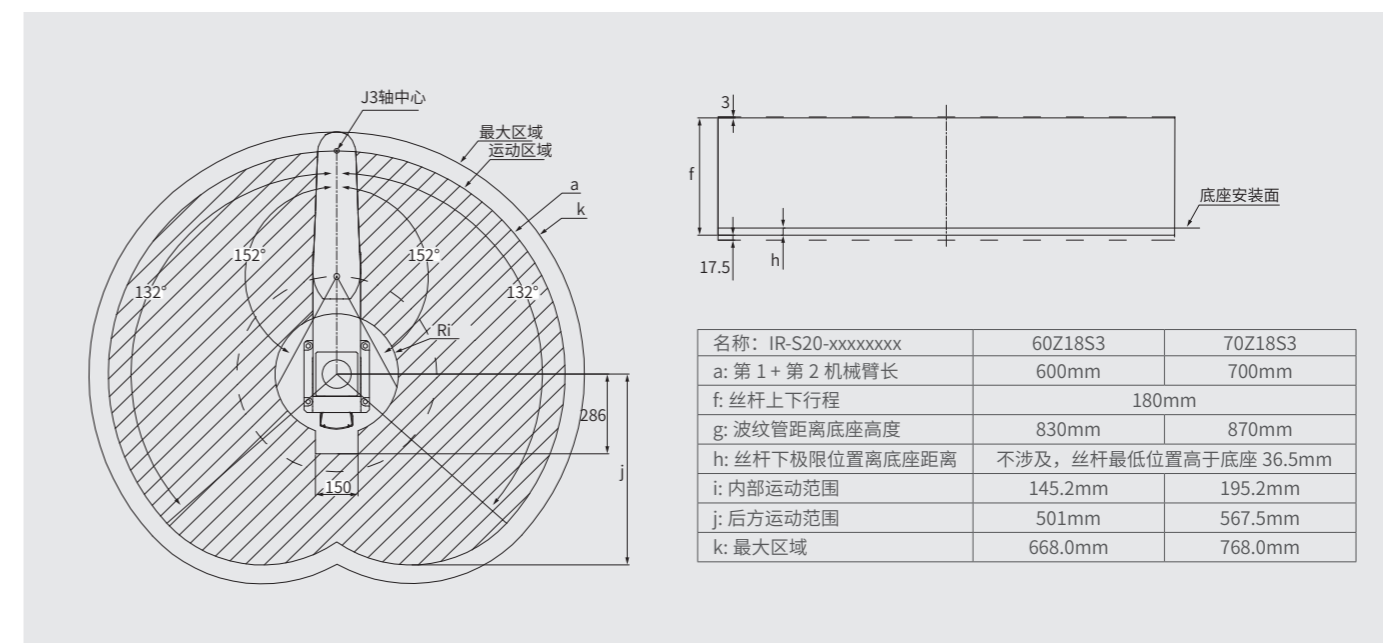
项目	IR-S20-60Z18S3	IR-S20-70Z18S3
机械臂长	第 1+ 第 2 机械臂 600mm	700mm
最大动作速度	第 1+ 第 2 关节 6800mm/s	7450mm/s
	第 3 关节 1010mm/s	1010mm
	第 4 关节 1400°/s	1400°/s
重复定位精度	第 1+ 第 2 关节 ±0.02mm	±0.02mm
	第 3 关节 ±0.01mm	±0.01mm
	第 4 关节 ±0.01°	±0.01°
可搬运重量 (负载)	额定值 10kg	10kg
	最大值 20kg	20kg
第 4 关节容许转动惯量 [2]	额定值 0.05kg·m ²	0.05kg·m ²
	最大值 0.45kg·m ²	0.45kg·m ²
本体重量 (不含电缆)	42kg	43kg
第 3 关节压入力	250N	250N
用户配线	9 (9pin:D-sub)、15 (15pin:D-sub)	
用户配管	Φ6mm 空气管 2 根 . 耐压: 0.59MPa(6kgf/cm ² :86psi) Φ4mm 空气管 2 根 . 耐压: 0.59MPa(6kgf/cm ² :86psi)	
安装环境	标准型	
最大运动范围	第 1 关节 ±132°	±132°
	第 2 关节 ±152°	±152°
	第 3 关节 180mm	180mm
	第 4 关节 ±360°	±360°
节拍时间 [1]	0.42s	0.42s
最大功率	2.1kW	2.1kW
原点复位	无需原点复位	
适用控制柜	IRCB501-4CD	
安装方式	台面安装	

[1]: 负载 2kg 下，机器人往返走一个门型指令所需要的时间 (水平运动 300mm，垂直运动 25mm)；
[2]: 负载重心与第 4 关节中心位置重合时。若重心位置偏离第 4 关节中心位置时，允许转动惯量有所降低。

安装尺寸 (单位: mm)



运动范围 (单位: mm)



SCARA 机器人

IR-S25 系列

负载达 25kg，800、1000、1200mm 臂长可选，效率高、刚性强、可靠性好，满足各行业的大负载应用场景需求。

适用行业

可应用于大负载情况下的大型构件取放、搬运、机械组装等场合。

产品特点

负载	25kg
臂长	800mm/1000mm/1200mm
效率	0.33s/0.35s/0.40s
重复精度	1、2 关节 ±0.05mm， 3 关节 ±0.01mm，4 关节 ±0.01°

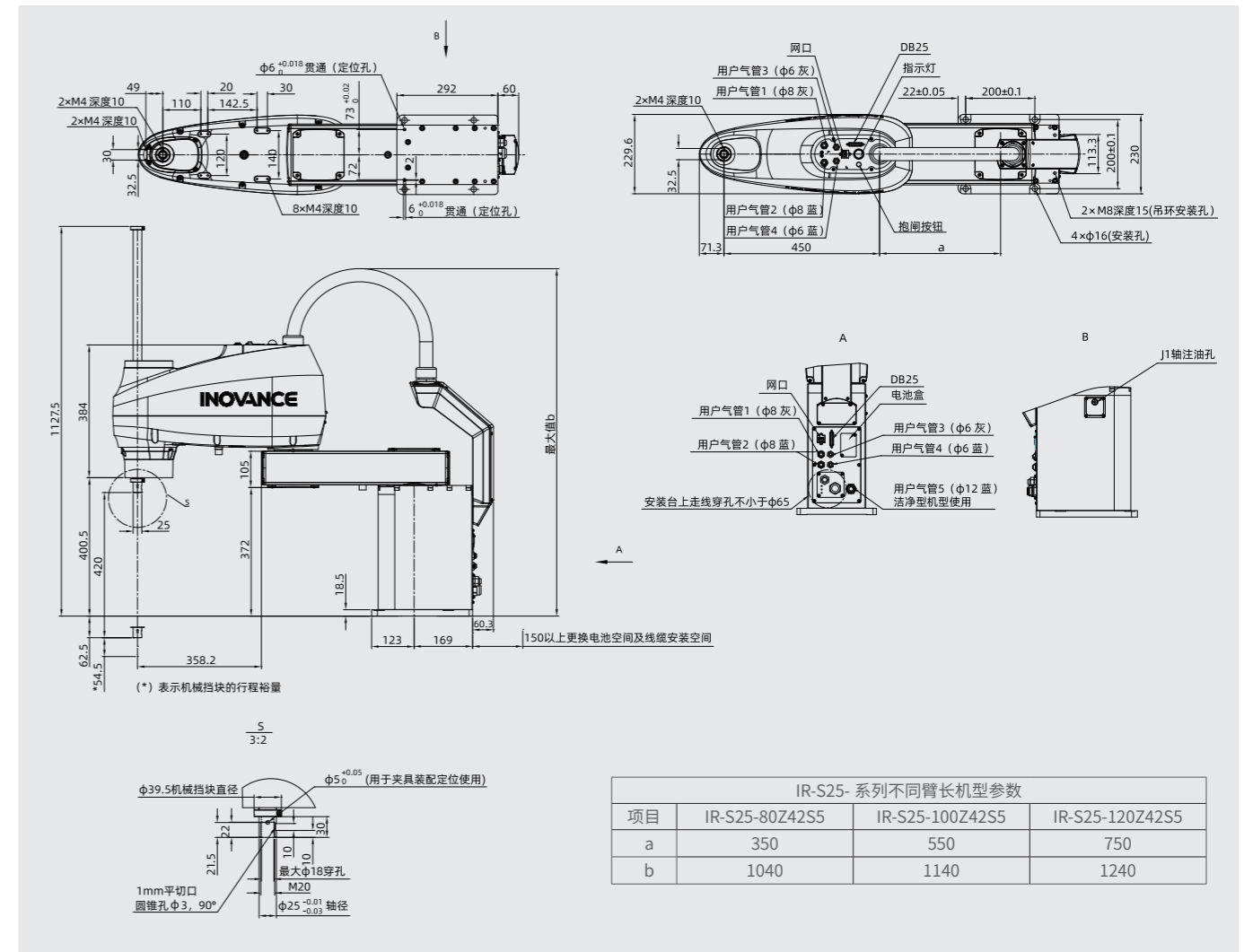


规格参数

项目	IR-S25-80Z42S5	IR-S25-100Z42S5	IR-S25-120Z42S5	
机械臂长	第 1+ 第 2 机械臂	800mm	1000mm	1200mm
	第 1 机械臂	350mm	550mm	750mm
	第 2 机械臂	450mm	450mm	450mm
最大动作速度	第 1+ 第 2 关节	8100mm/s	9400mm/s	9400mm/s
	第 3 关节	2100mm/s	2100mm/s	1200mm/s
	第 4 关节	705°/s	705°/s	705°/s
重复精度	第 1+ 第 2 关节	±0.05mm	±0.05mm	±0.08mm
	第 3 关节	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm
	第 4 关节	±0.01°	±0.01°	±0.01°
可搬运重量 (负载)	额定	10kg	10kg	10kg
	最大	25kg	25kg	25kg
第 4 关节容许惯性	额定	0.5kg·m ²	0.5kg·m ²	0.5kg·m ²
	最大	1.2kg·m ²	1.2kg·m ²	1.2kg·m ²
安装孔	200mm×200mm(4×Φ16mm)			
本体重量 (不含电缆重量)	68.5kg	72.5kg	78kg	
第 3 关节压入力	250N	250N	250N	
用户配线	配线	25 路信号 30V 0.5A		
	网口	CAT5E		
用户气路	气管: Φ6mm×2 Φ8mm×2 耐压: 0.59MPa			
环境条件	环境温度 [1]	5° C~40° C		
	环境相对湿度	10% RH~80% RH		
噪声级 [2]	LAeq ≤ 80dB(A)			
最大动作范围	第 1 关节	±139°	±139°	±139°
	第 2 关节	±151°	±151°	±151°
	第 3 关节	420mm	420mm	420mm
	第 4 关节	±360°	±360°	±360°
节拍时间 [3]	0.33s	0.35s	0.40s	
输入电源功率 (平均功耗)	2 kVA (0.3 kW)	2 kVA (0.3 kW)	2 kVA (0.3 kW)	
适用控制柜	IRCB501-4ED			
安装方式	台面安装			

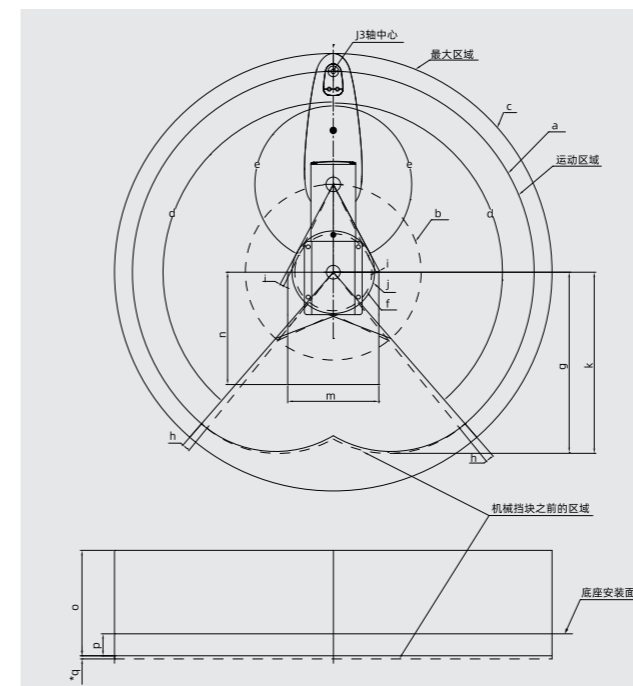
备注 [1] 如果本产品在近似产品规格最低温度的低温环境下使用时，或因节假日及夜间长时间暂停使用，建议低速运行 10 分钟后再运行；
[2] 操作条件：4 关节联动、100% 速度和加速度、占空比 50%；测量位置：机器人正面，距离动作区域 1000mm、底座安装面 50mm 以上的位置。
[3] 25kg SCARA 机型的标准节拍：负载 2kg 下，机器人往返走一个门型指令所需要的时间（水平运动 300mm，垂直运动 25mm）

安装尺寸 (单位: mm)



IR-S25- 系列不同臂长机型参数			
项目	IR-S25-80Z42S5	IR-S25-100Z42S5	IR-S25-120Z42S5
a	350	550	750
b	1040	1140	1240

运动范围 (单位: mm)



机型	IR-S25-80Z42S5	IR-S25-100Z42S5	IR-S25-120Z42S5
a.J1 轴臂长+J2 轴臂长 (mm)	800	1000	1200
b.J1 轴臂长 (mm)	350	550	750
c. 最大运动范围 (mm)	871.3	1071.3	1271.3
d.J1 轴运动范围 (°)	139	139	139
e.J2 轴运动范围 (°)	151	151	151
f. 运动范围 (mm)	164.3	258.2	417.9
g. 后方运动范围 (mm)	718	865	1016
h.J1 轴机械停止位的角度 (°)	2	2	2
i.J2 轴机械停止位的角度 (°)	2	2	2
j. 机械停止位的范围 (mm)	153.4	241.1	404.4
k. 后方机械停止位的范围 (mm)	721.4	877.2	1032.9
m. 运动范围 (mm)	363	165	165
n. 运动范围 (mm)	447.5	309	309
o.J3 轴行程 (mm)	420	420	420
p. 丝杆末端到底座距离 (mm)	62.5	62.5	62.5
q. 机械挡块的行程裕量 (mm)	54.5	54.5	54.5

SCARA 机器人

IR-S25 系列 (洁净型)

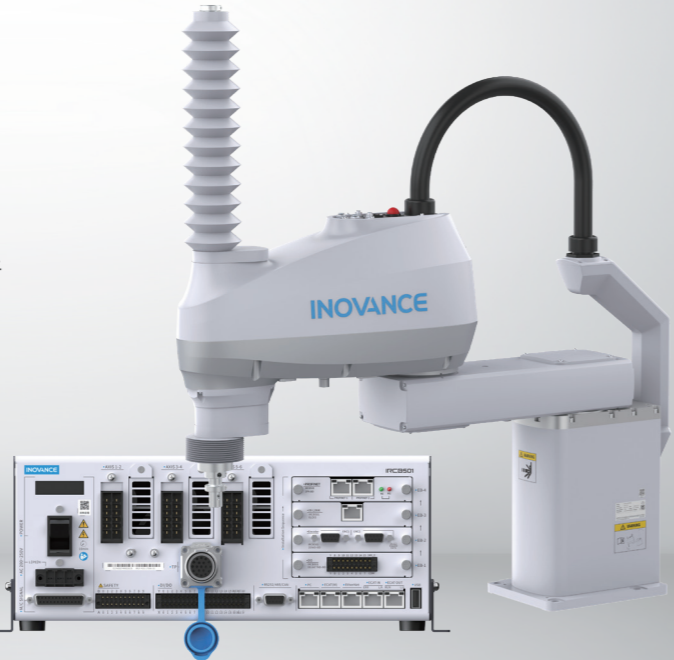
洁净型 SCARA 机器人, 负载 25kg, 具备高精度、运动柔顺平稳、易维护等特点, 可满足洁净环境下的使用需求。

适用行业

专为 3C、食品、药品、半导体等行业特殊环境应用设计, 适用于 ISO Class4 级洁净室。

产品特点

负载	25kg
臂长	800mm/1000mm
效率	0.35s/0.37s
重复精度	1、2 关节 ±0.02mm~±0.025mm, 3 关节 ±0.01mm, 4 关节 ±0.01°

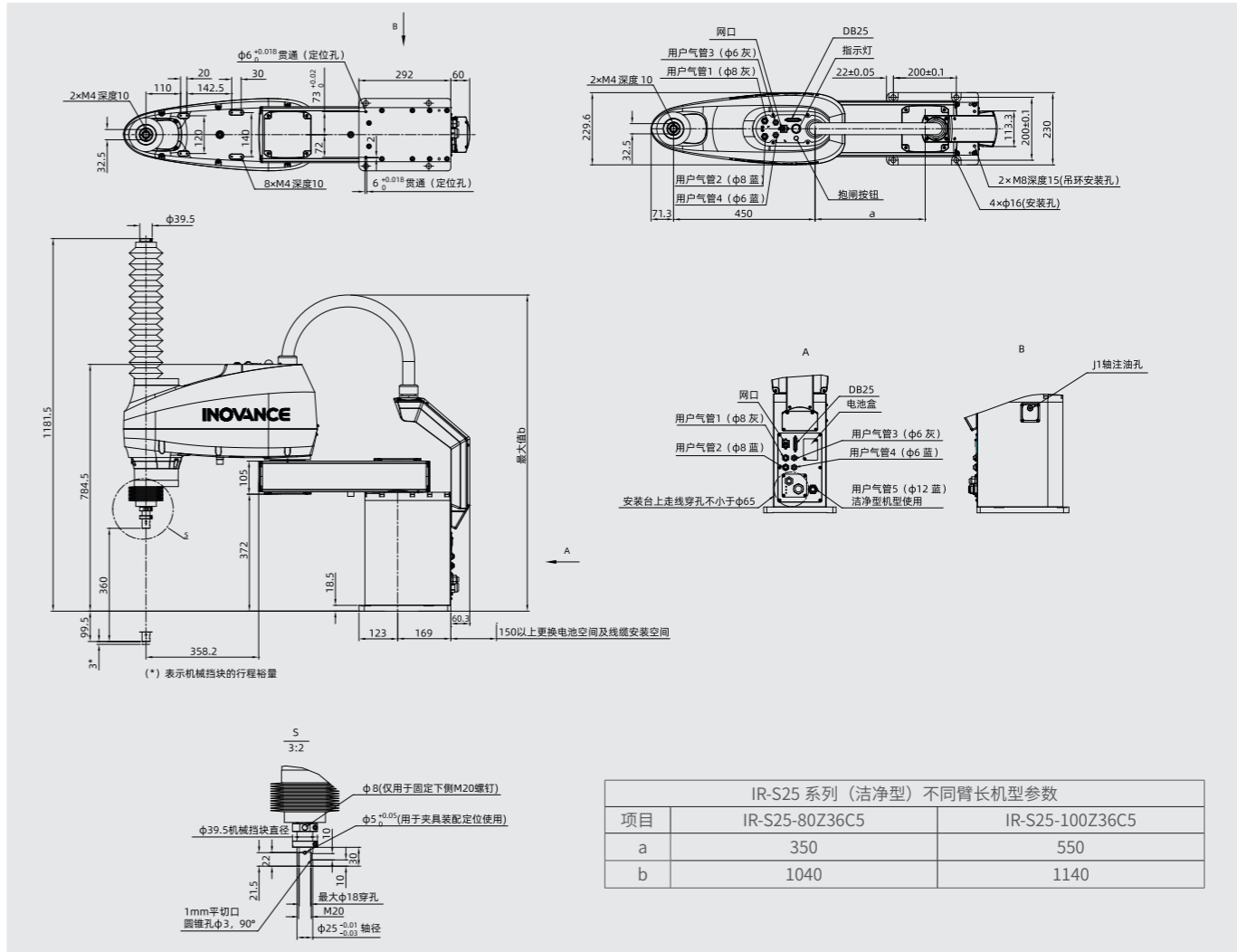


规格参数

项目		IR-S25-80Z36C5	IR-S25-100Z36C5
机械臂长	第 1+ 第 2 机械臂	800mm	1000mm
	第 1 机械臂	350mm	550mm
	第 2 机械臂	450mm	450mm
最大动作速度	第 1+ 第 2 关节	8100mm/s	9400mm/s
	第 3 关节	2100mm/s	2100mm/s
	第 4 关节	705°/s	705°/s
	第 1+ 第 2 关节	±0.05mm	±0.05mm
重复精度	第 3 关节	±0.01mm	±0.01mm
	第 4 关节	±0.01°	±0.01°
	额定	10kg	10kg
	最大	25kg	25kg
第 4 关节容许惯性	额定	0.5kg·m ²	0.5kg·m ²
	最大	1.2kg·m ²	1.2kg·m ²
安装孔		200mm×200mm(4×Φ16mm)	200mm×200mm(4×Φ16mm)
本体重量 (不含电缆重量)		70kg	74kg
第 3 关节压入力		250N	250N
用户配线	配线	25 路信号 30V 0.5A	25 路信号 30V 0.5A
	网口	CAT5E	CAT5E
用户气路		气管: Φ6mm×2 Φ8mm×2 耐压: 0.59MPa	气管: Φ6mm×2 Φ8mm×2 耐压: 0.59MPa
环境条件	环境温度 [1]	5° C~40° C	5° C~40° C
	环境相对湿度	10% RH~80% RH	10% RH~80% RH
噪声级 [2]		LAeq ≤ 80dB(A)	LAeq ≤ 80dB(A)
最大动作范围	第 1 关节	±139°	±139°
	第 2 关节	±151°	±151°
	第 3 关节	360mm	360mm
	第 4 关节	±360°	±360°
节拍时间 [3]		0.35s	0.37s
输入电源功率 (平均功耗)		2 kVA (0.3 kW)	2 kVA (0.3 kW)
适用控制柜		IRCB501-4ED	IRCB501-4ED
安装方式		台面安装	台面安装

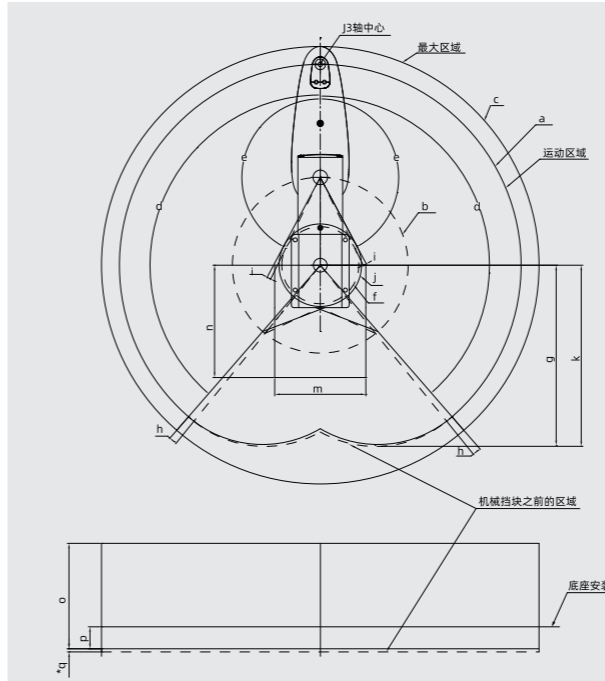
备注 [1] 如果本产品在近似产品规格最低温度的低温环境下使用时, 或因节假日及夜间长时间暂停使用, 建议低速运行 10 分钟后再运行;
[2] 操作条件: 4 关节联动、100% 速度和加速度、占空比 50%; 测量位置: 机器人正面, 距离动作区域 1000mm、底座安装面 50mm 以上的位置。
[3] 25kgSCARA 机型的标准节拍: 负载 2kg 下, 机器人往返走一个门型指令所需要的时间 (水平运动 300mm, 垂直运动 25mm)。

安装尺寸 (单位: mm)



项目	IR-S25-80Z36C5	IR-S25-100Z36C5
a	350	550
b	1040	1140

运动范围 (单位: mm)



机型	IR-S25-80Z36C5	IR-S25-100Z36C5
a.J1 轴臂长 + J2 轴臂长 (mm)	800	1000
b.J1 轴臂长 (mm)	350	550
c. 最大运动范围 (mm)	871.3	1071.3
d.J1 轴运动范围 (°)	139	139
e.J2 轴运动范围 (°)	151	151
f. 运动范围 (mm)	164.3	258.2
g. 后方运动范围 (mm)	718	865
h.J1 轴机械停止位的角度 (°)	2	2
i.J2 轴机械停止位的角度 (°)	2	2
j. 机械停止位的范围 (mm)	153.4	241.1
k. 后方机械停止位的范围 (mm)	721.4	877.2
m. 运动范围 (mm)	363	165
n. 运动范围 (mm)	447.5	309
o.J3 轴行程 (mm)	360	360
p. 丝杆末端到底座距离 (mm)	89.5	89.5
q. 机械挡块的行程裕量 (mm)	3	3

SCARA 机器人

IR-S35 系列

最大负载达 35kg，高惯量、刚性强、精度高，适用于紧凑空间中、大负载高速搬运、寿命及稳定性要求高的场景。

适用行业

面向锂电行业推出的重量级四轴产品，可广泛应用于上下料、装配、搬运、分拣等应用场景。

产品特点

负载	35kg
臂长	800mm/1000mm/1200mm
效率	0.31s/0.33s/0.42s
重复精度	1、2 关节 ±0.05mm， 3 关节 ±0.01mm，4 关节 ±0.01°

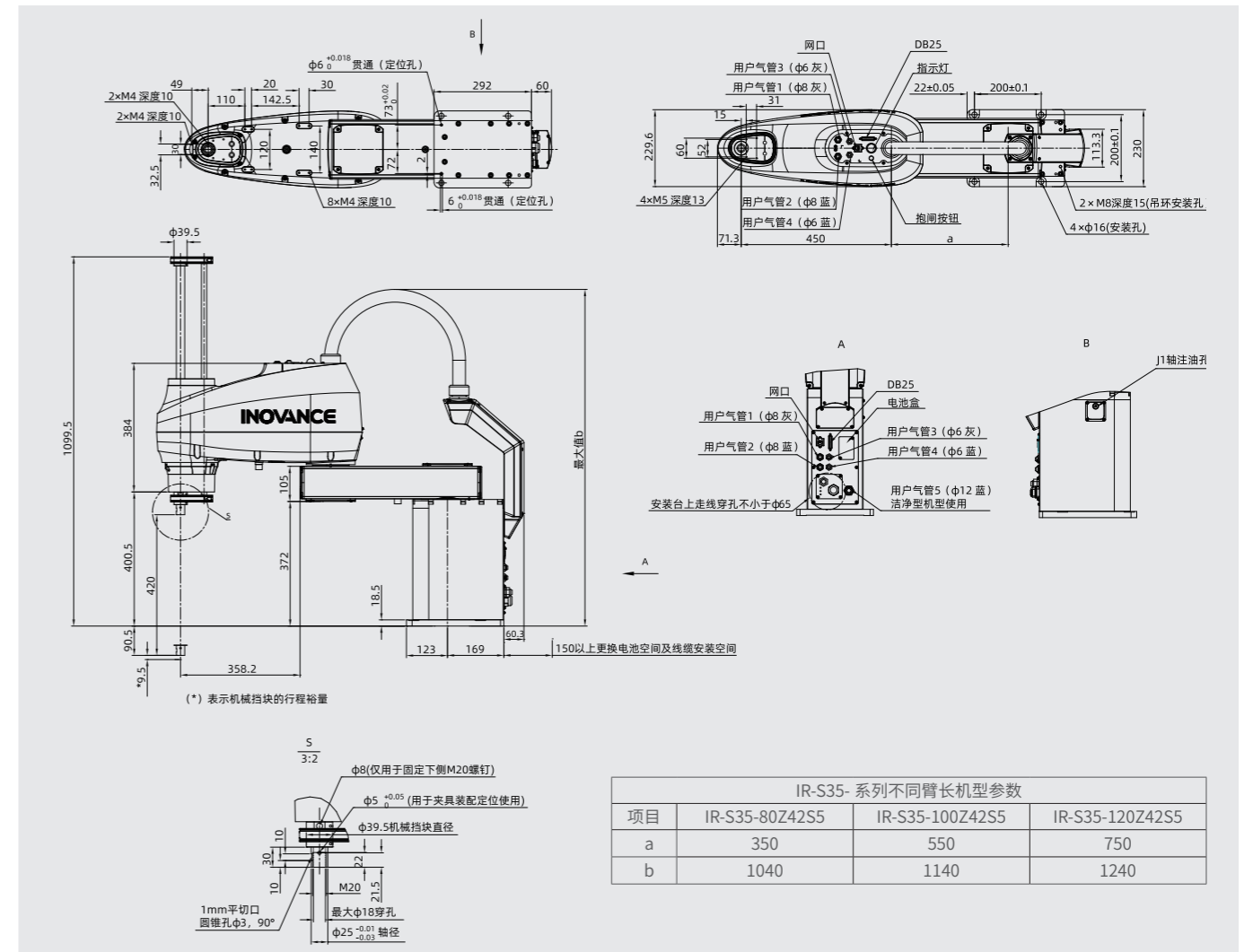


规格参数

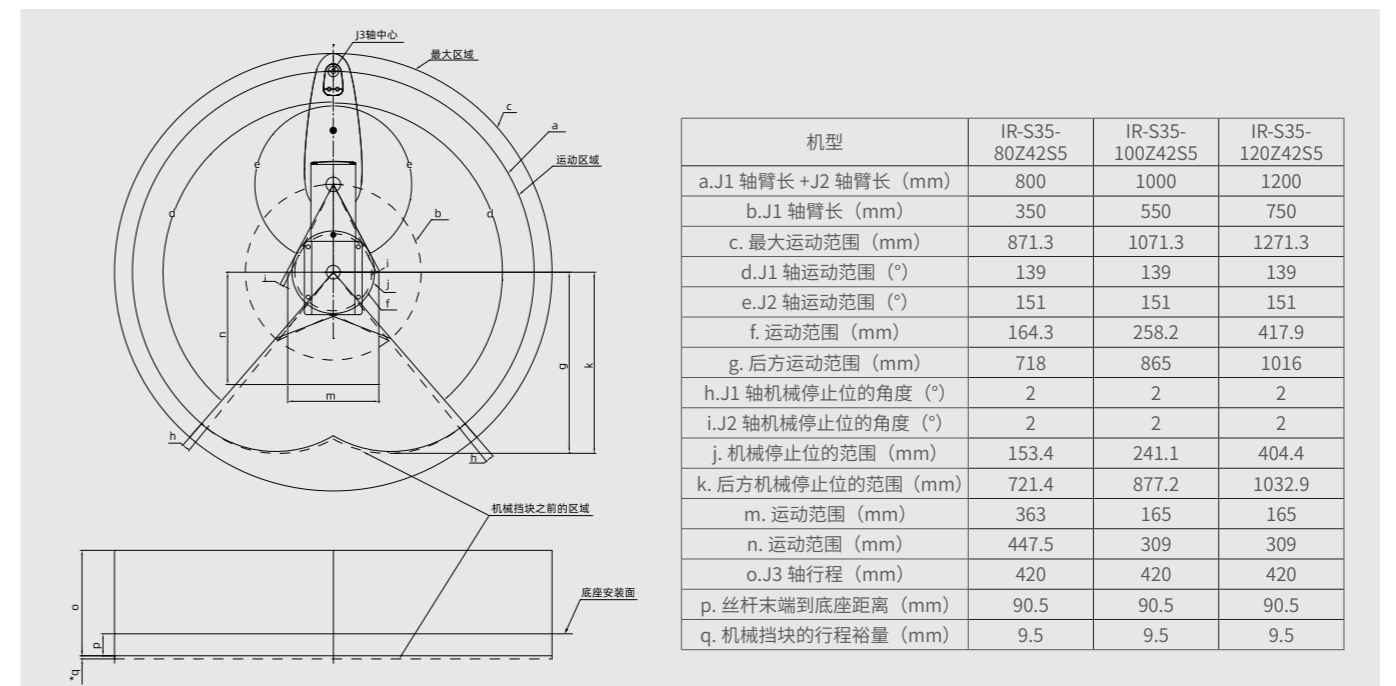
项目	IR-S35-80Z42S5	IR-S35-100Z42S5	IR-S35-120Z42S5	
机械臂长	第 1+ 第 2 机械臂	800mm	1000mm	1200mm
	第 1 机械臂	350mm	550mm	750mm
	第 2 机械臂	450mm	450mm	450mm
最大动作速度	第 1+ 第 2 关节	8100mm/s	9400mm/s	9400mm/s
	第 3 关节	2100mm/s	2100mm/s	1200mm/s
	第 4 关节	705°/s	705°/s	705°/s
重复精度	第 1+ 第 2 关节	±0.05mm	±0.05mm	±0.08mm
	第 3 关节	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm
	第 4 关节	±0.01°	±0.01°	±0.01°
可搬运重量 (负载)	额定	20kg	20kg	20kg
	最大	35kg	35kg	35kg
第 4 关节容许惯性	额定	0.6kg·m ²	0.6kg·m ²	0.6kg·m ²
	最大	1.2kg·m ²	1.2kg·m ²	1.2kg·m ²
安装孔	200mm×200mm(4×Φ16mm)			
本体重量 (不含电缆重量)	70.5kg	74.5kg	80.5kg	
第 3 关节压入力	250N	250N	250N	
用户配线	配线	25 路信号 30V 0.5A	25 路信号 30V 0.5A	25 路信号 30V 0.5A
	网口	CAT5E	CAT5E	CAT5E
用户气路	气管: Φ6mm×2 Φ8mm×2 耐压: 0.59MPa			
环境条件	环境温度 ^[1]	5° C~40° C	5° C~40° C	5° C~40° C
	环境相对湿度	10% RH~80% RH	10% RH~80% RH	10% RH~80% RH
噪声级 ^[2]	LAeq ≤ 80dB(A)			
最大动作范围	第 1 关节	±139°	±139°	±139°
	第 2 关节	±151°	±151°	±151°
	第 3 关节	420mm	420mm	420mm
	第 4 关节	±360°	±360°	±360°
节拍时间 ^[3]	0.31s	0.33s	0.42s	
输入电源功率 (平均功耗)	2 kVA (0.3 kW)			
适用控制柜	IRCB501-4ED			
安装方式	台面安装			

备注 [1] 如果本产品在近似产品规格最低温度的低温环境下使用时，或因节假日及夜间长时间暂停使用，建议预热 10 分钟后再运行；
[2] 操作条件：4 关节联动、100% 速度和加速度、占空比 50%；测量位置：机器人正面，距离动作区域 1000mm、底座安装面 50mm 以上的位置；
[3] 35kg SCARA 机型的标准节拍：负载 2kg 下，机器人往返走一个门型指令所需要的时间（水平运动 300mm，垂直运动 25mm）。

安装尺寸 (单位: mm)



运动范围 (单位: mm)



SCARA 机器人

IR-S35 系列 (洁净型)

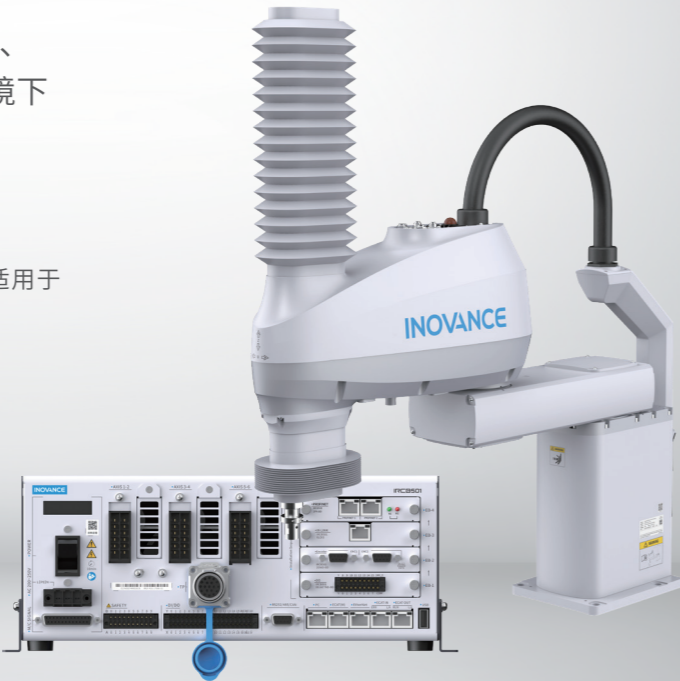
洁净型 SCARA 机器人, 负载 35kg, 具备高精度、运动柔顺平稳、易维护等特点, 可满足洁净环境下的使用需求。

适用行业

专为 3C、食品、药品、半导体等行业特殊环境应用设计, 适用于 ISO Class4 级洁净室。

产品特点

负载	35kg
臂长	800mm/1000mm
效率	0.33s/0.35s
重复精度	1、2 关节 ±0.05mm, 3 关节 ±0.01mm, 4 关节 ±0.01°

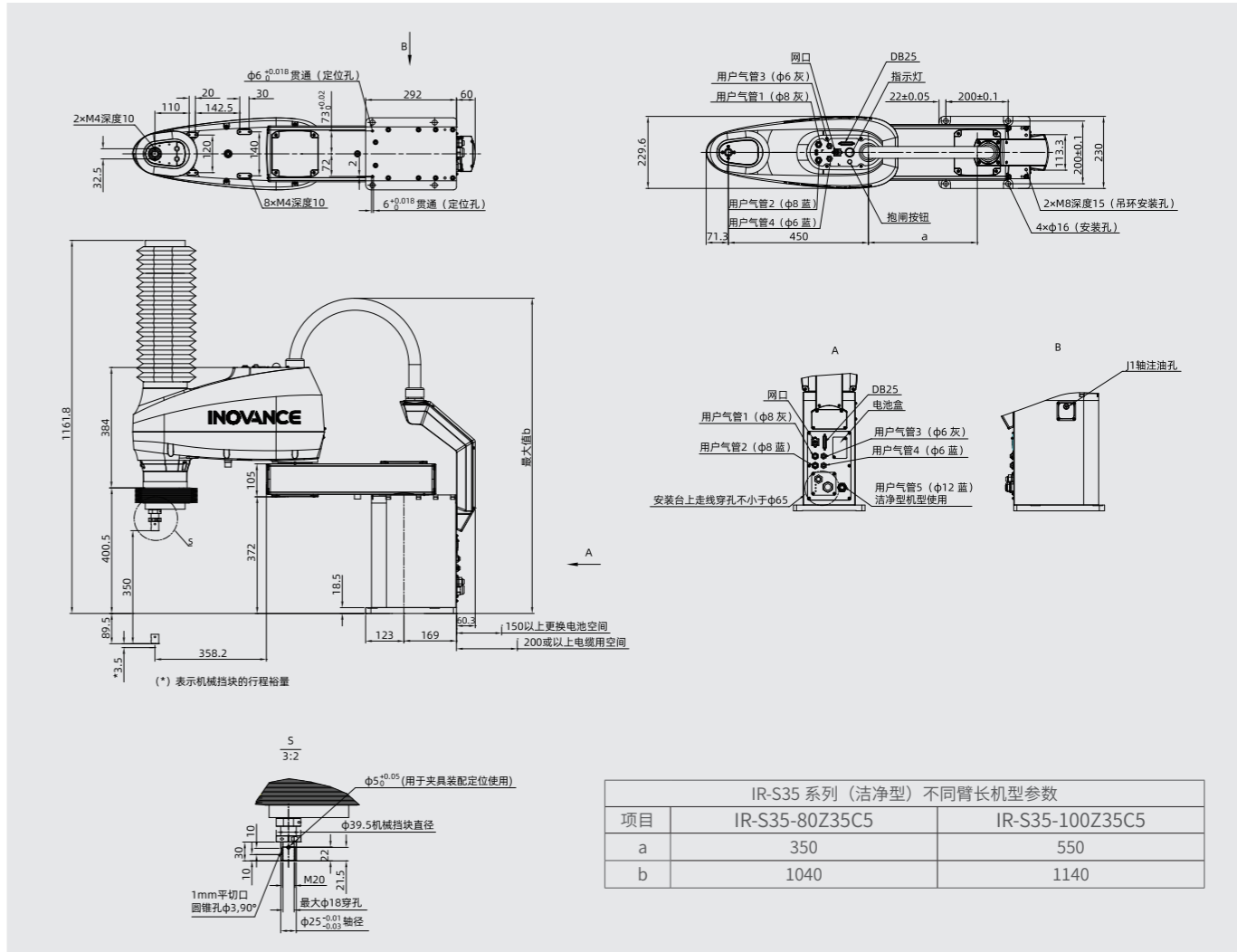


规格参数

项目	IR-S35-80Z35C5	IR-S35-100Z35C5	
机械臂长	第 1+ 第 2 机械臂	800mm	1000mm
	第 1 机械臂	350mm	550mm
	第 2 机械臂	450mm	450mm
最大动作速度	第 1+ 第 2 关节	8100mm/s	9400mm/s
	第 3 关节	2100mm/s	2100mm/s
	第 4 关节	705° /s	705° /s
	第 1+ 第 2 关节	±0.05mm	±0.05mm
重复精度	第 3 关节	±0.01mm	±0.01mm
	第 4 关节	±0.01°	±0.01°
	额定	20kg	20kg
可搬运重量 (负载)	最大	35kg	35kg
	额定	0.6kg·m ²	0.6kg·m ²
第 4 关节容许惯性	最大	1.2kg·m ²	1.2kg·m ²
	安装孔	200mm×200mm(4×Φ16mm)	200mm×200mm(4×Φ16mm)
本体重量 (不含电缆重量)	72.5kg	76.5kg	
第 3 关节压入力	250N	250N	
用户配线	配线	25 路信号 30V 0.5A	25 路信号 30V 0.5A
	网口	CAT5E	CAT5E
用户气路	气管: Φ6mm×2 Φ8mm×2 耐压: 0.59MPa	气管: Φ6mm×2 Φ8mm×2 耐压: 0.59MPa	
环境条件	环境温度 [1]	5° C~40° C	5° C~40° C
	环境相对湿度	10% RH~80% RH	10% RH~80% RH
噪声级 [2]	L _{Aeq} ≤ 80dB(A)	L _{Aeq} ≤ 80dB(A)	
最大动作范围	第 1 关节	±139°	±139°
	第 2 关节	±151°	±151°
	第 3 关节	350mm	350mm
	第 4 关节	±360°	±360°
节拍时间 [3]	0.33s	0.35s	
输入电源功率 (平均功耗)	2 kVA (0.3 kW)	2 kVA (0.3 kW)	
适用控制柜	IRCB501-4ED	IRCB501-4ED	
安装方式	台面安装	台面安装	

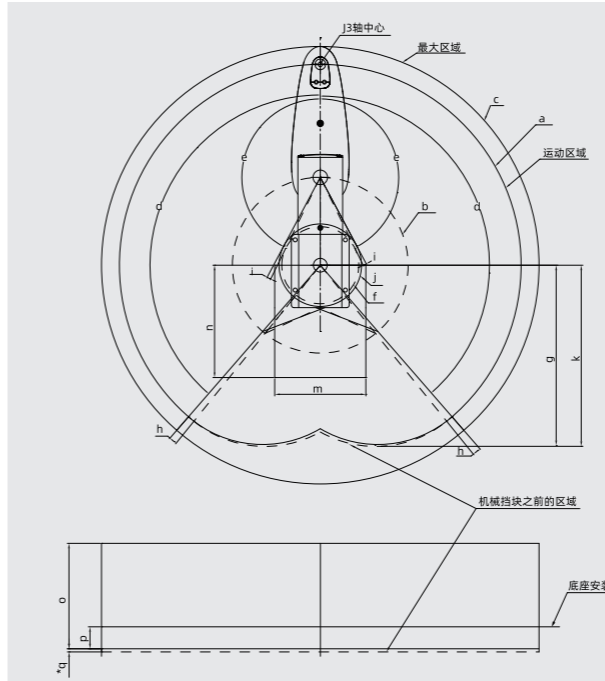
备注 [1] 如果本产品在近似产品规格最低温度的低温环境下使用时, 或因节假日及夜间长时间暂停使用, 建议预热 10 分钟后运行;
[2] 操作条件: 4 关节联动、100% 速度和加速度、占空比 50%; 测量位置: 机器人正面, 距离动作区域 1000mm、底座安装面 50mm 以上的位置;
[3] 35kgSCARA 机型的标准节拍: 负载 2kg 下, 机器人往返走一个门型指令所需要的时间 (水平运动 300mm, 垂直运动 25mm)。

安装尺寸 (单位: mm)



项目	IR-S35-80Z35C5	IR-S35-100Z35C5
a	350	550
b	1040	1140

运动范围 (单位: mm)



机型	IR-S35-100Z35C5	IR-S35-80Z35C5
a.J1 轴臂长 + J2 轴臂长 (mm)	1000	800
b.J1 轴臂长 (mm)	550	350
c. 最大运动范围 (mm)	1071.3	871.3
d.J1 轴运动范围 (°)	139	139
e.J2 轴运动范围 (°)	151	151
f. 运动范围 (mm)	258.2	164.3
g. 后方运动范围 (mm)	865	718
h.J1 轴机械停止位的角度 (°)	2	2
i.J2 轴机械停止位的角度 (°)	2	2
j. 机械停止位的范围 (mm)	241.1	153.4
k. 后方机械停止位的范围 (mm)	877.2	721.4
m. 运动范围 (mm)	165	363
n. 运动范围 (mm)	309	447.5
o.J3 轴行程 (mm)	350	350
p. 丝杆末端到底座距离 (mm)	89.5	89.5
q. 机械挡块的行程裕量 (mm)	3.5	3.5

SCARA 机器人

IR-S60 系列

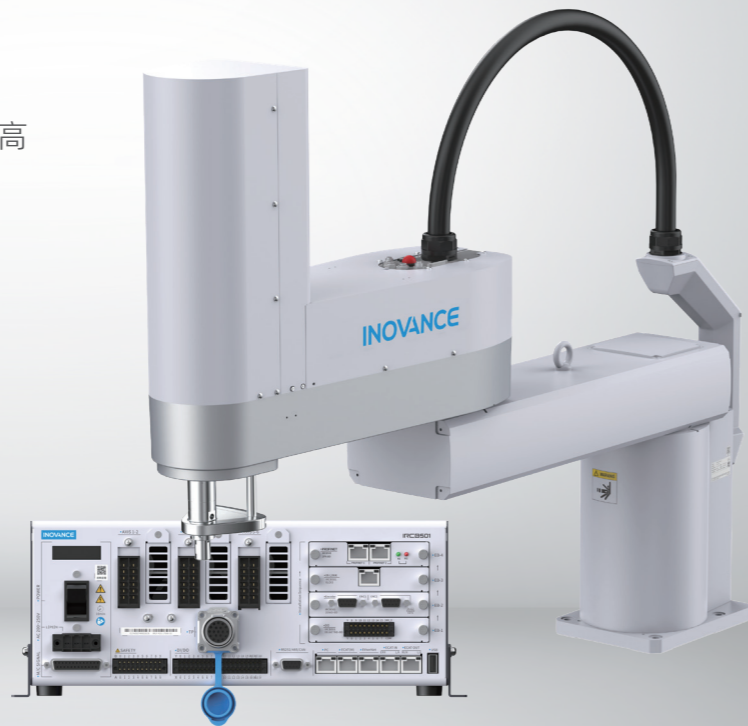
负载能力可达 60kg，业界同规格更大。节拍达 0.84s，业内一流速度，具备高速度，高精度，高刚性的特点。

适用行业

广泛应用于锂电行业、一般工业等搬运、组装场景。

产品特点

负载	60kg
臂长	1200mm
效率	0.84s
重复精度	1、2 关节 ±0.05mm, 3 关节 ±0.02mm, 4 关节 ±0.005°

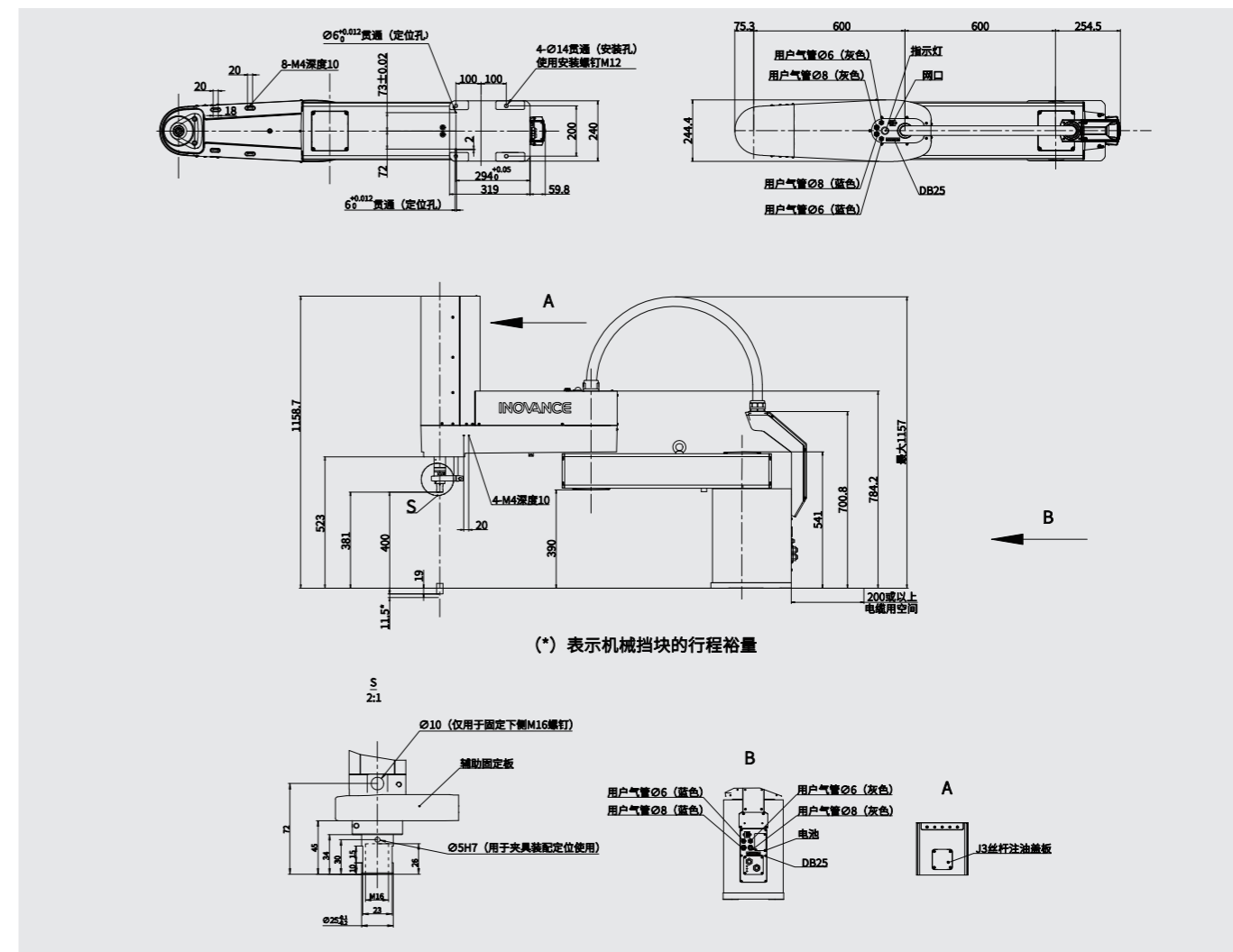


规格参数

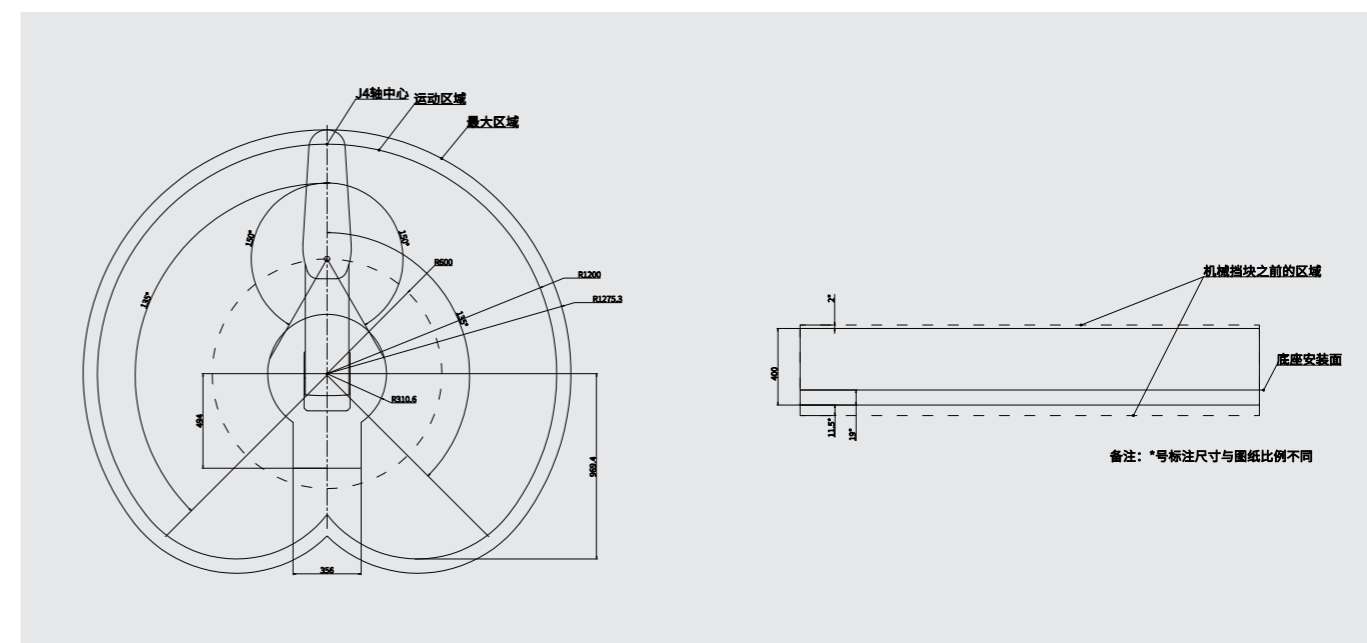
项目	IR-S60-120Z4055	
机械臂长	第 1+ 第 2 机械臂	1200mm
	第 1 机械臂	600mm
	第 2 机械臂	600mm
最大动作速度	第 1+ 第 2 关节	7400mm/s
	第 3 关节	1500mm/s
	第 4 关节	600° /s
	第 1+ 第 2 关节	±0.05mm
重复精度	第 3 关节	±0.02mm
	第 4 关节	±0.005°
	第 1+ 第 2 关节	±0.05mm
可搬运重量 (负载)	额定	30kg
	最大	60kg
第 4 关节容许惯性	额定	1.20kg·m ²
	最大	2.45kg·m ²
安装孔	200mm×200mm(4×Φ14mm)	
本体重量 (不含电缆重量)	136kg	
第 3 关节压入力	450N	
用户配线	配线	25 路信号 30V 0.5A
	网口	CAT5E
用户气路	气管: Φ6mm×2 Φ8mm×2 耐压: 0.59MPa	
环境条件	环境温度 [1]	5° C~40° C
	环境相对湿度	10% RH~80% RH
噪声级 [2]	LAeq ≤ 80dB(A)	
最大动作范围	第 1 关节	±135°
	第 2 关节	±150°
	第 3 关节	400mm
	第 4 关节	±360°
节拍时间 [3]	0.84s	
输入电源功率 (平均功耗)	7 kVA (0.6 kW)	
适用控制柜	IRCB501-4ED、IRCB501-4MD	
安装方式	台面安装	

备注 [1] 如果本产品在近似产品规格最低温度的低温环境下使用时，或因节假日及夜间长时间暂停使用，建议低速运行 10 分钟后再运行。
 [2] 操作条件: 额定负载, 4 轴联动、100% 速度和加速度、占空比 50%; 测量位置: 机器人正面, 距离动作区域 1000mm、底座安装面 50mm 以上的位置。
 [3] 节拍时间: 负载 5kg 下, 机器人往返走一个门型指令所需要的时间 (水平运动 300mm, 垂直运动 25mm)。

安装尺寸 (单位: mm)



运动范围 (单位: mm)



SCARA 机器人

IR-GS60 系列

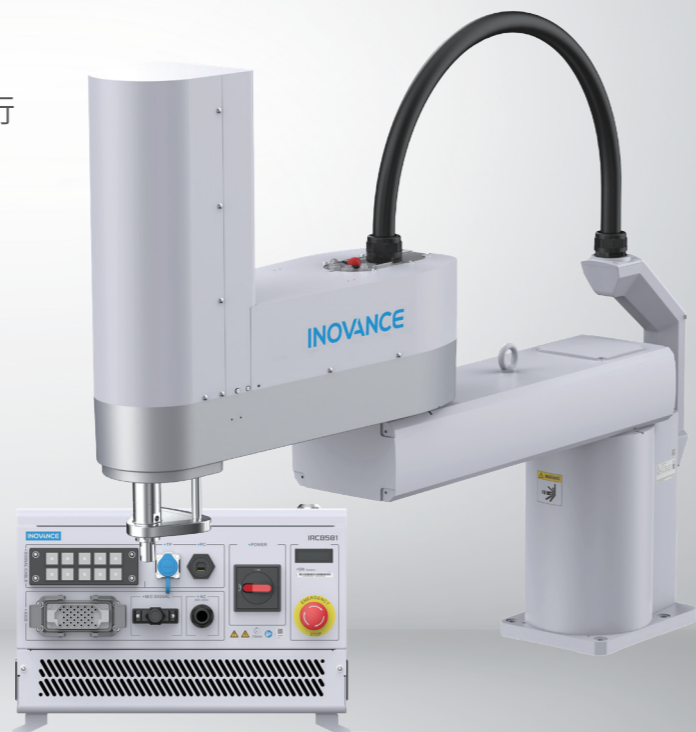
大负载 SCARA 机器人明星产品，承载能力强、运行效率高、升级的内置管线及网口，在大负载高速搬运中具有很强的稳定性。

适用行业

广泛应用于上下料、精密装配、搬运、点胶、锁螺丝、贴标、插件、分拣等场景。

产品特点

负载	60kg
臂长	1200mm
效率	0.67s
重复精度	1、2 关节 ±0.05mm， 3 关节 ±0.02mm，4 关节 ±0.005°

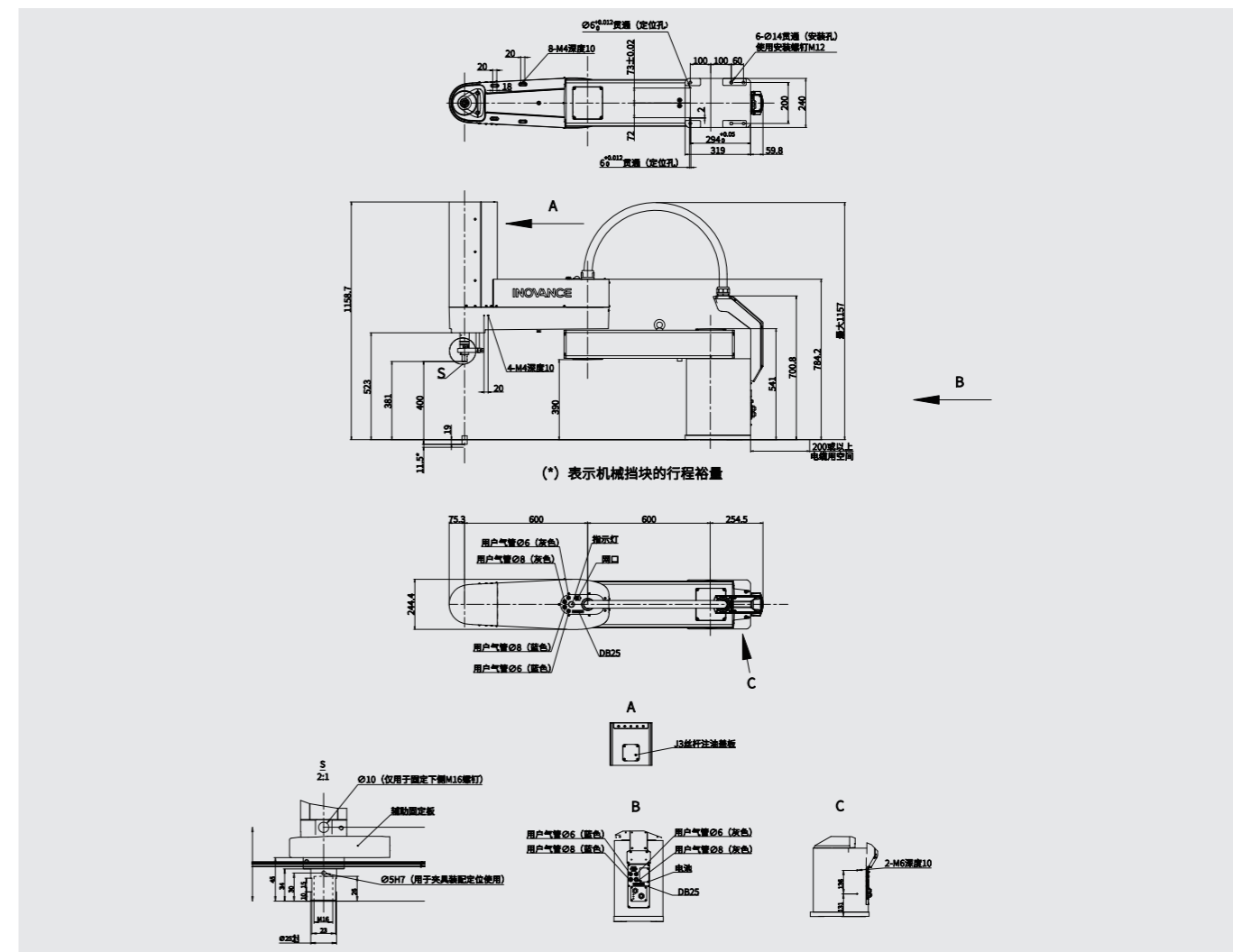


规格参数

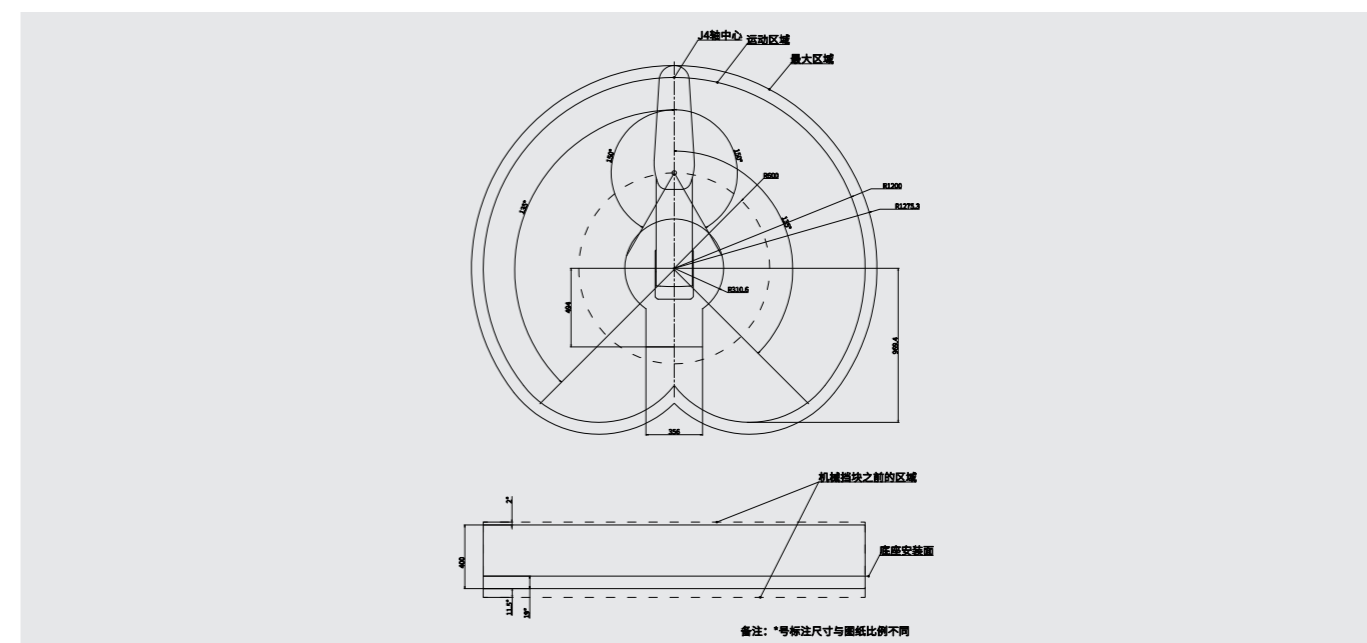
项目		IR-GS60-120Z40S5
机械臂长	第 1+ 第 2 机械臂	1200mm
	第 1 机械臂	600mm
	第 2 机械臂	600mm
最大动作速度	第 1+ 第 2 关节	7400mm/s
	第 3 关节	1500mm/s
	第 4 关节	600° /s
	第 1+ 第 2 关节	±0.05mm
重复精度	第 3 关节	±0.02mm
	第 4 关节	±0.005°
	第 1+ 第 2 关节	±0.05mm
可搬运重量 (负载)	额定	30kg
	最大	60kg
第 4 关节容许惯性	额定	1.20kg·m ²
	最大	2.45kg·m ²
安装孔		200mm×200mm×60mm(6×Φ14mm)
本体重量 (不含电缆重量)		136kg
第 3 关节压入力		450N
用户配线	配线	25 路信号 30V 0.5A
	网口	CAT5E
用户气路		气管: Φ6mm×2 Φ8mm×2 耐压: 0.59MPa
环境条件	环境温度 [1]	5° C~40° C
	环境相对湿度	10% RH~80% RH
噪声级 [2]		LAeq ≤ 80dB(A)
最大动作范围	第 1 关节	±135°
	第 2 关节	±150°
	第 3 关节	400mm
	第 4 关节	±360°
节拍时间 [3]		0.67s
输入电源功率 (平均功耗)		7 kVA (0.6 kW)
适用控制柜		IRCB501-4MD
安装方式		台面安装

备注 [1] 如果本产品在近似产品规格最低温度的低温环境下使用时，或因节假日及夜间长时间暂停使用，建议预热 10 分钟后运行；
[2] 操作条件：4 关节联动、100% 速度和加速度、占空比 50%；测量位置：机器人正面，距离动作区域 1000mm、底座安装面 50mm 以上的位置，
[3] 60kg SCARA 机型的标准节拍：负载 5kg 下，机器人往返走一个门型指令所需要的时间（水平运动 300mm，垂直运动 25mm）。

安装尺寸 (单位: mm)



运动范围 (单位: mm)



SCARA 机器人

IR-TS5 系列

最大负载达 5kg，倒装 SCARA 机器人具有结构紧凑、轻巧、运动速度快、精度高，空间占用小，工作空间无死角等优势。

适用行业

应用行业主要分布在 3C、锂电、光伏、显示行业，同时满足产品在装配、涂胶的场景应用需求。

产品特点

负载	5kg
臂长	550mm
效率	0.351s
重复精度	1、2 关节 ±0.015mm，3 关节 ±0.01mm，4 关节 ±0.01°

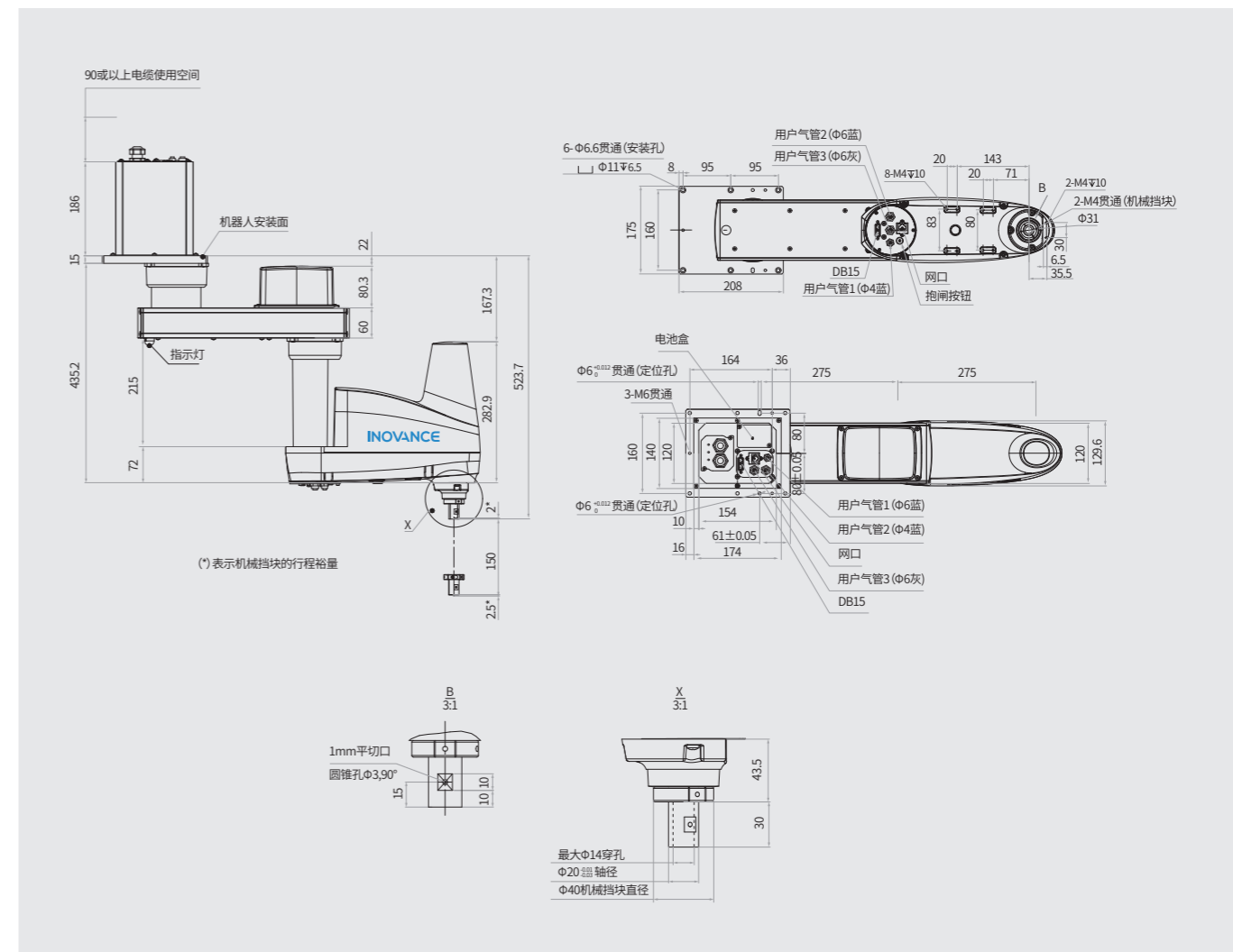


规格参数

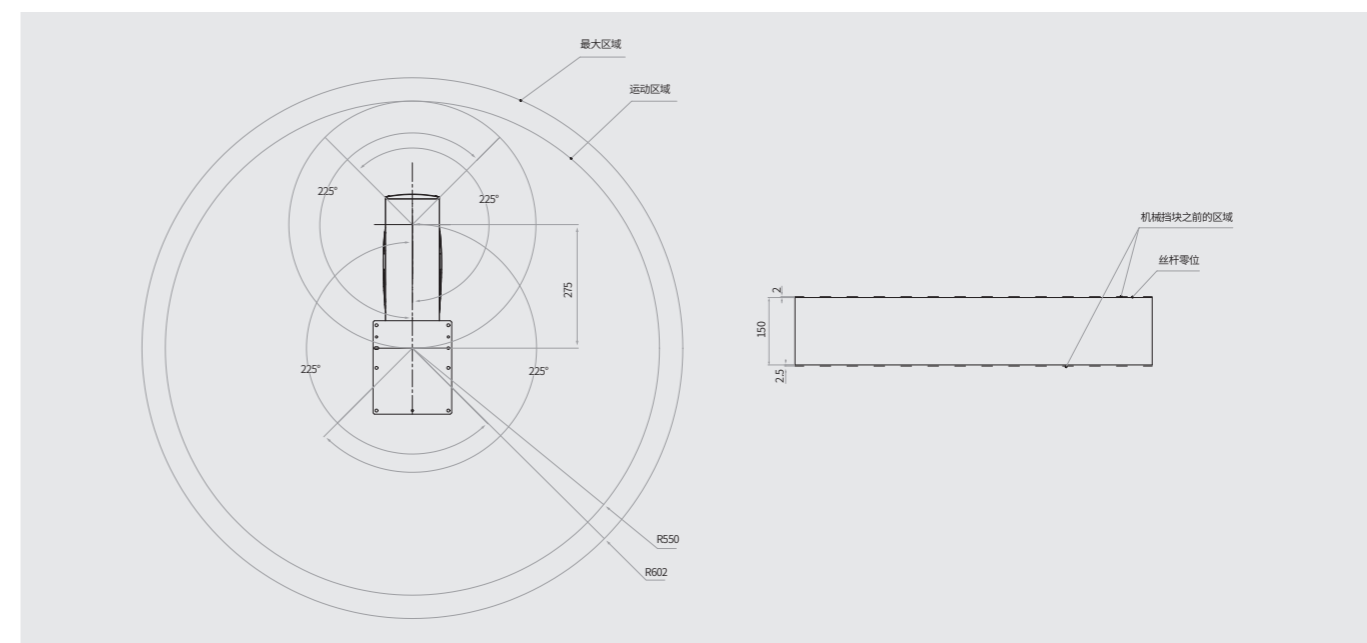
项目	IR-TS5-55Z15S3		
机械臂长	第 1+ 第 2 机械臂	550mm	
	第 1 机械臂	275mm	
	第 2 机械臂	275mm	
最大动作速度	第 1+ 第 2 关节	9712mm/s	
	第 3 关节	1300mm/s	
	第 4 关节	2000°/s	
	第 1+ 第 2 关节	±0.015mm	
重复精度	第 3 关节	±0.01mm	
	第 4 关节	±0.01°	
	额定	2kg	
可搬运重量 (负载)	最大	5kg	
	额定	0.1kg·m ²	
第 4 关节容许惯性	最大	0.12kg·m ²	
	安装孔	95mm×95mm×160mm (6×Φ6.6mm)	
本体重量 (不含电缆重量)	20kg		
第 3 关节压入力	150N		
用户配线	配线	15 路信号 30V 0.5A	
	网口	CAT5E	
用户气路	气管: Φ4mm×1 Φ6mm×2		
	耐压: 0.59MPa		
环境条件	环境温度 ^[1]	5° C~40° C	
	环境相对湿度	10% RH~80% RH	
噪声级 ^[2]	LAeq ≤ 70dB(A)		
最大动作范围	第 1 关节	±225°	
	第 2 关节	±225°	
	第 3 关节	150mm	
	第 4 关节	±720°	
节拍时间 ^[3]	0.351s		
输入电源功率 (平均功耗)	2 kVA (0.3 kW)		
适用控制柜	IRCB501-4CD		
安装方式	台面安装		

备注 [1] 如果本产品在近似产品规格最低温度的低温环境下使用时，或因节假日及夜间长时间暂停使用，建议低速运行 10 分钟后再运行；
 [2] 操作条件：4 关节联动、100% 速度和加速度、占空比 50%；测量位置：机器人正面，距离动作区域 1000mm、底座安装面 50mm 以上的位置；
 [3] 倒装 SCARA350/550 机型标准节拍：负载 1kg 下，机器人往返走一个门型指令所需要的时间（水平运动 300mm，垂直运动 25mm）。

安装尺寸 (单位: mm)



运动范围 (单位: mm)



六关节机器人

IR-R10 系列弧焊机器人

汇川 IR 系列弧焊机器人具有运动速度快，高刚性，高颜值等优势，凭借机器人专用电机和控制器，提供高性价比解决方案。

适用行业

弧焊、物料搬运、上下料、去毛刺、抛光打磨、涂胶、包装、激光切割等。

产品特点

负载	10kg
臂长	1422mm
重复定位精度	±0.05mm
防护等级	IP65 (手腕 IP67)

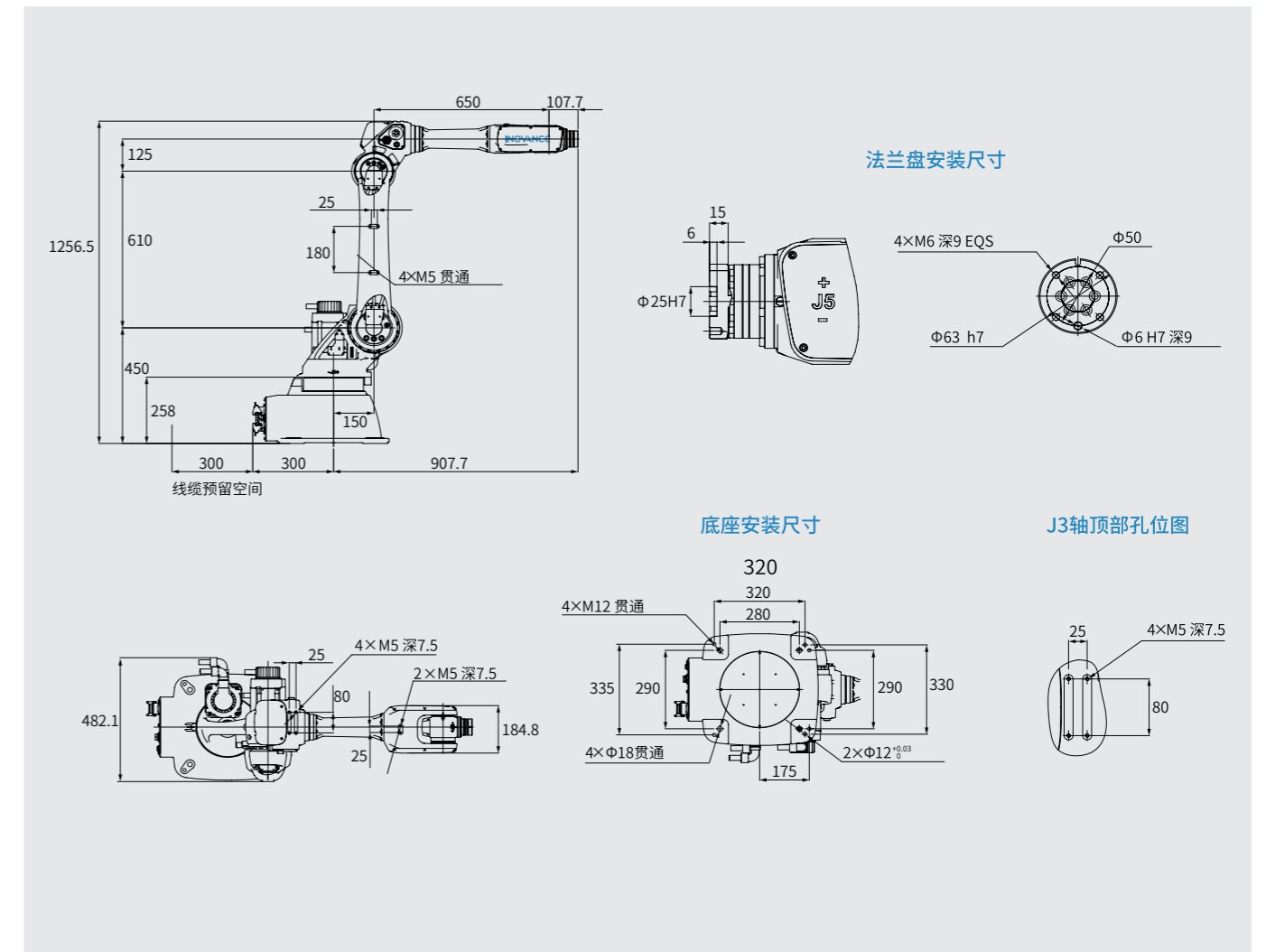


规格参数

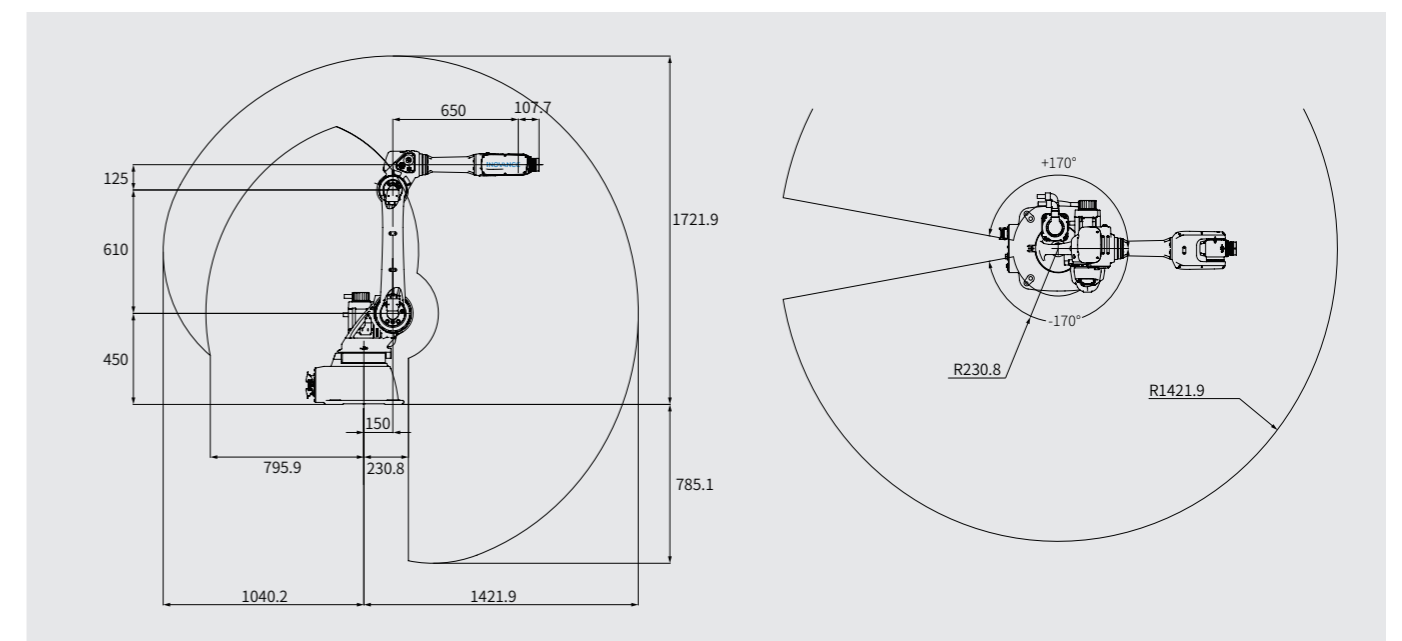
项目		IR-R10 系列 IR-R10-140S5-HJ
最大运动半径		1422mm
腕部最大负载		10kg
防护等级		IP65 (手腕 IP67)
重复定位精度		±0.05mm
本体重量		130kg
最大运动速度	第 1 关节	200° /s
	第 2 关节	200° /s
	第 3 关节	200° /s
	第 4 关节	375° /s
	第 5 关节	375° /s
	第 6 关节	600° /s
最大运动范围	第 1 关节	±170°
	第 2 关节	±160°
	第 3 关节	-80° ~ +160°
	第 4 关节	±180°
	第 5 关节	±140°
	第 6 关节	±360°
最大功率		3.65kW
用户接口	配线	18 路信号 30V 0.5A
	气路	1 路气源 Φ8mm 0.59MPa
环境条件	环境温度	0° C~45° C
	环境相对湿度	5%~95% (无冷凝)
适用控制柜		IRCB501-6ND
安装方式		落地安装

*1: IR-R10 系列机器人小臂航插、底座 IO 线缆不随机发货，需要时可选配，具体请咨询汇川技术人员。

安装尺寸 (单位: mm)



运动范围 (单位: mm)



六关节机器人

IR-R20 系列弧焊机器人

汇川 IR 系列弧焊机器人具有运动速度快，高刚性，高颜值等优势，凭借机器人专用电机和控制器，提供高性价比解决方案。

适用行业

弧焊、物料搬运、上下料、去毛刺、抛光打磨、涂胶、包装、激光切割等。

产品特点

负载	10kg/20kg
臂长	1723mm/2045mm
重复定位精度	±0.05mm
防护等级	IP65 (手腕 IP67)

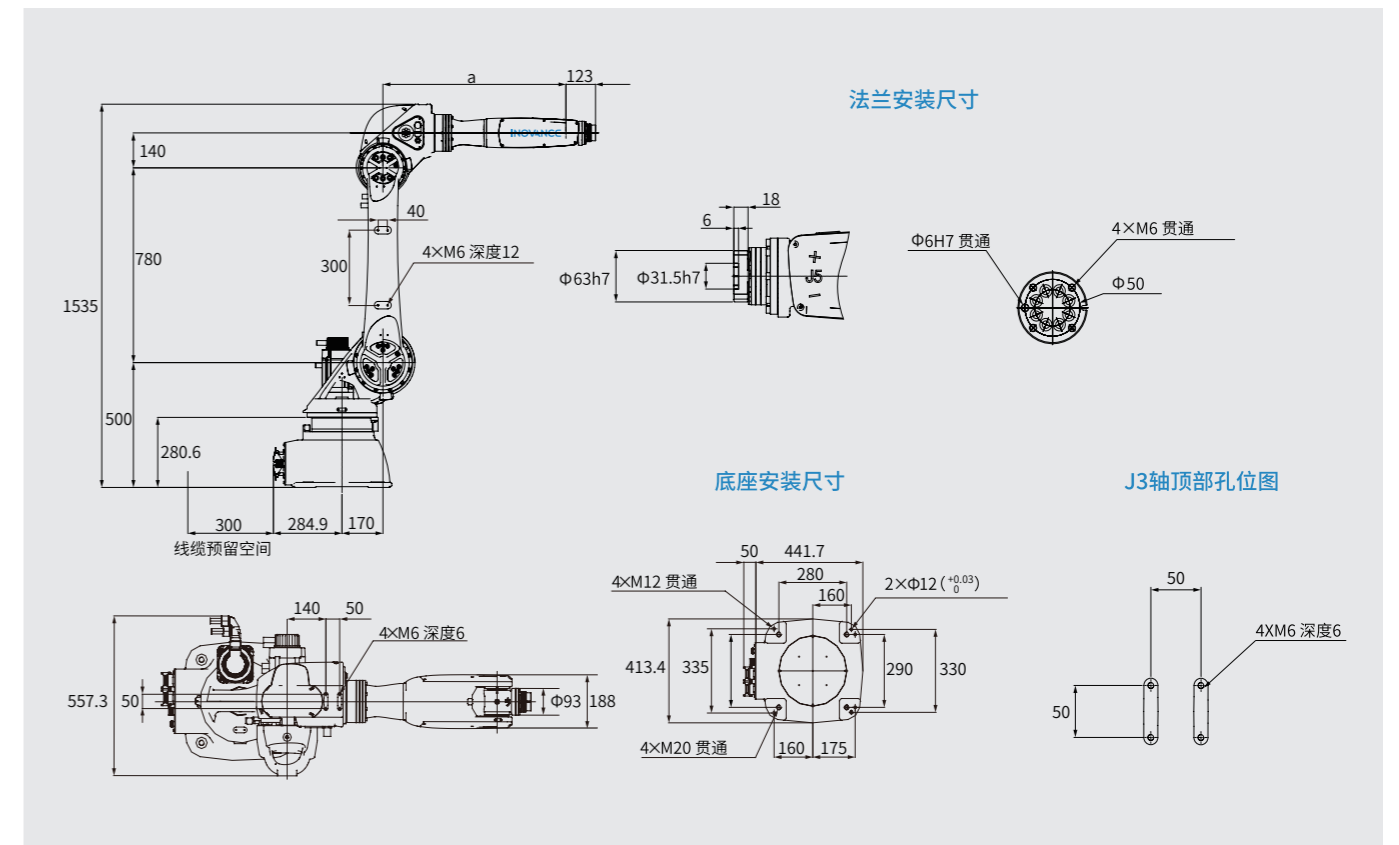


规格参数

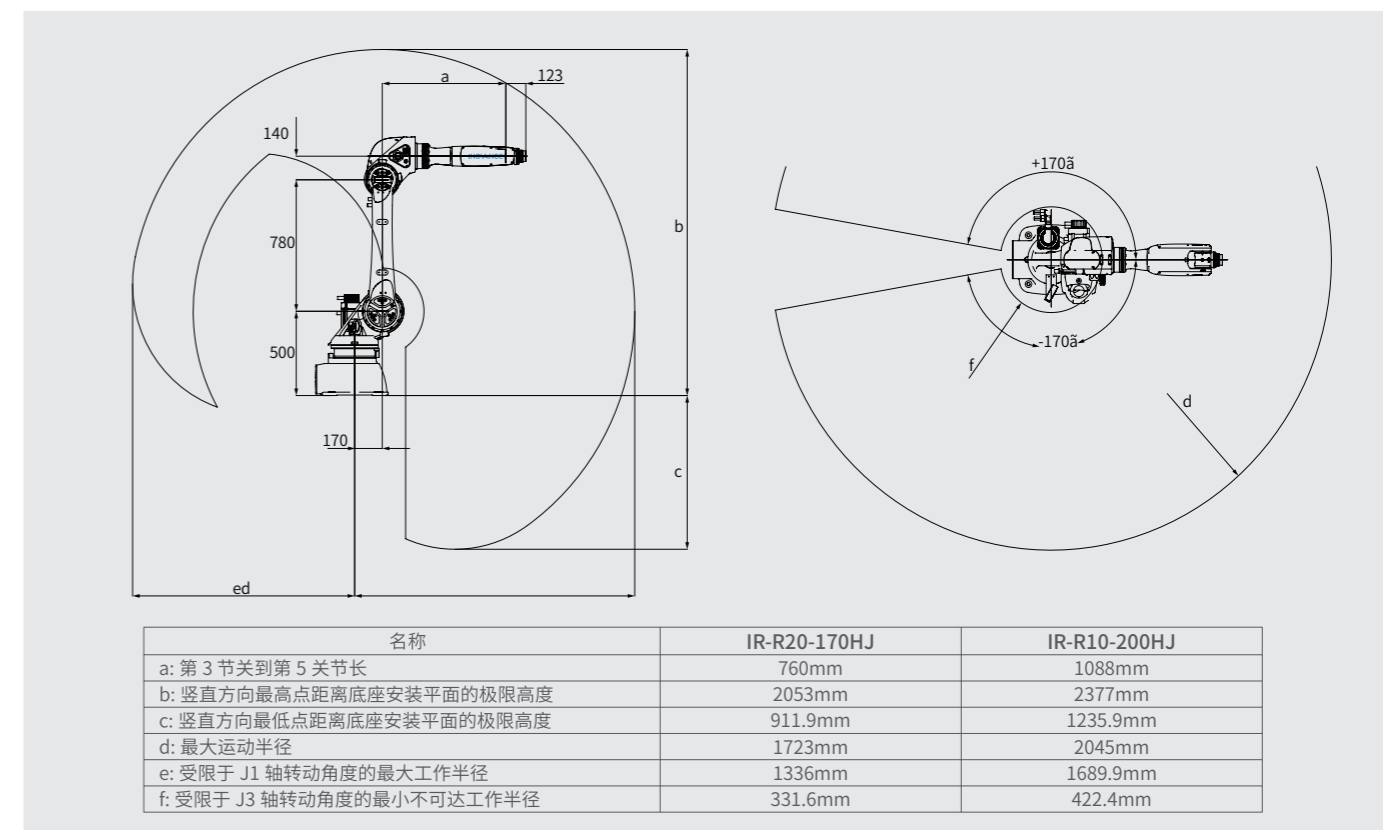
项目	IR-R20 系列	
	IR-R20-170S5-HJ	IR-R10-200S5-HJ
最大运动半径	1723mm	2045mm
腕部最大负载	20kg	10kg
防护等级	IP65 (手腕 IP67)	
重复定位精度	±0.05mm	
本体重量	240kg	245kg
最大运动速度	第 1 关节	190° /s
	第 2 关节	175° /s
	第 3 关节	200° /s
	第 4 关节	400° /s
	第 5 关节	360° /s
	第 6 关节	610° /s
最大运动范围	第 1 关节	±170°
	第 2 关节	-155° ~ +80°
	第 3 关节	-75° ~ +160°
	第 4 关节	±180°
	第 5 关节	±140°
	第 6 关节	±360°
最大功率	6.2kW	
用户接口	配线	18 路信号 30V 0.5A
	气路	1 路气源 Φ8mm 0.59MPa
环境条件	环境温度	0° C~45° C
	环境相对湿度	5%~95% (无冷凝)
适用控制柜	IRCB501-6ND	
安装方式	落地安装	

*1: IR-R10 系列机器人小臂航插、底座 IO 线缆不随机发货，需要时可选配，具体请咨询汇川技术人员。

安装尺寸 (单位: mm)



运动范围 (单位: mm)



协作机器人

IR-U8 协作机器人

IR-U8 系列首代协作机器人，以尖端智造基因重构生产力格局，开创人机协作新维度。支持图形化编程与拖拽示教功能，无需复杂编程和操作知识即可快速上手；轻量化设计，小体积，单人即可实现快速部署。

适用行业

广泛用于柔性制造、精密装配、物料搬运等场景。

产品特点

负载	8kg
臂长	780mm
重复定位精度	±0.02mm
防护等级	IP54



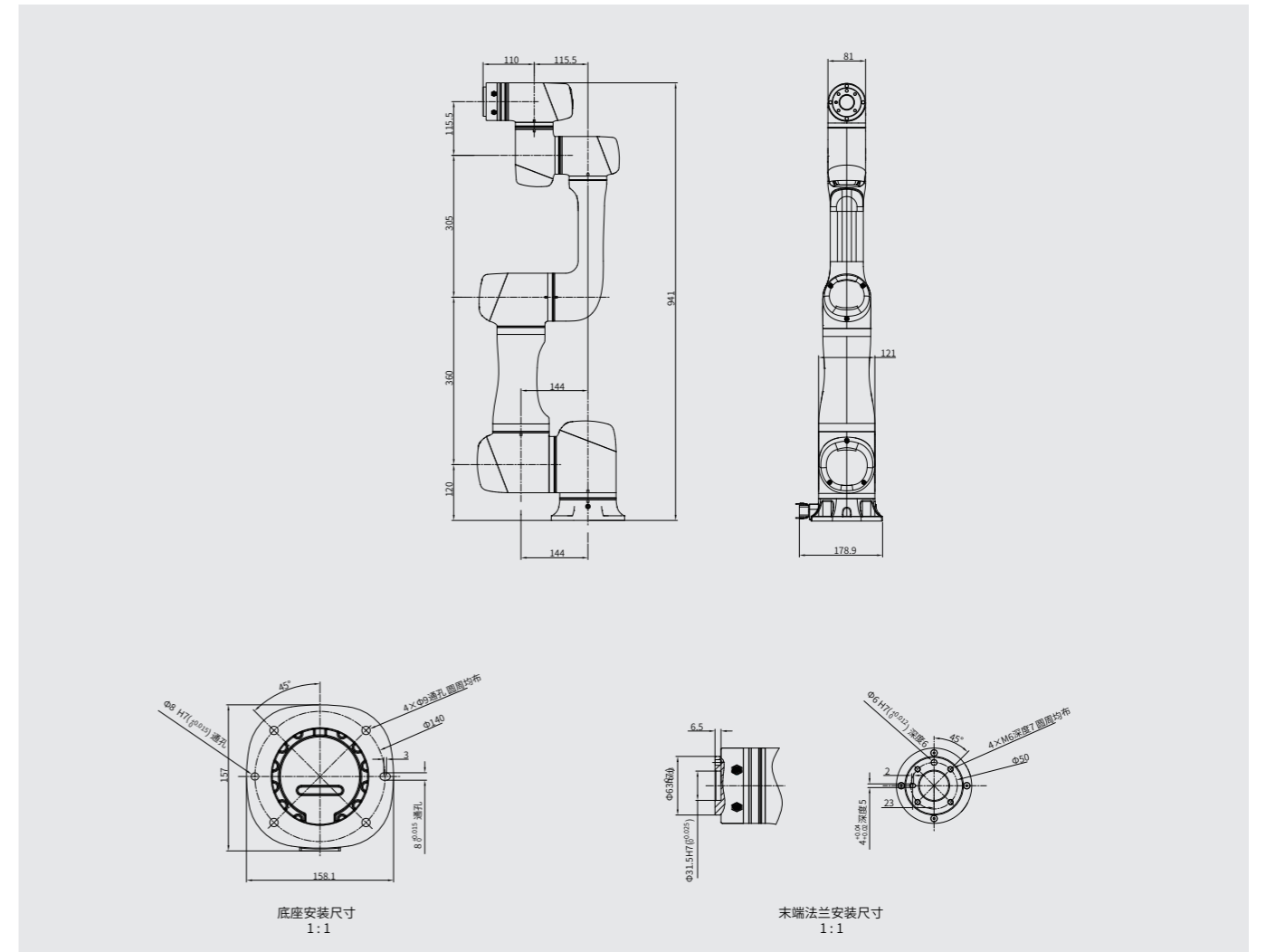
规格参数

项目	IR-U8-78S5	
结构形式	垂直多关节串联结构	
轴数	6 轴	
最大运动半径	780.5mm	
重复定位精度	±0.02mm	
腕部最大负载	8kg	
防护等级	IP54	
最大运动速度	J1 轴	180°/s
	J2 轴	180°/s
	J3 轴	180°/s
	J4 轴	210°/s
	J5 轴	210°/s
	J6 轴	210°/s
最大运动范围	J1 轴	±360°
	J2 轴	±175°
	J3 轴	±160°
	J4 轴	±360°
	J5 轴	±180°
	J6 轴	±360°
腕部允许负载转矩	J4 轴	16.9N·m
	J5 轴	16.9N·m
	J6 轴	16.9N·m
腕部允许负载惯量	J4 轴	1.2kg·m ²
	J5 轴	1.2kg·m ²
	J6 轴	1.2kg·m ²
用户接口	配线	末端 8PIN IO 航插；末端 6PIN ECAT 网线航插
	气路	无
环境条件	环境温度 ^[1]	0°C ~ 50°C
	环境相对湿度	5% RH ~ 95% RH (无凝露)
本体重量	22.5kg (不含拖地线)	
输入电源功率 (平均功耗)	400W	
适用控制柜	IRCB600-6BD	
安装方式	任意角度安装	
噪声级 ^[2]	LAeq ≤ 70dB(A)	
底座安装尺寸	φ140 中心距均布 4xφ9 通孔	

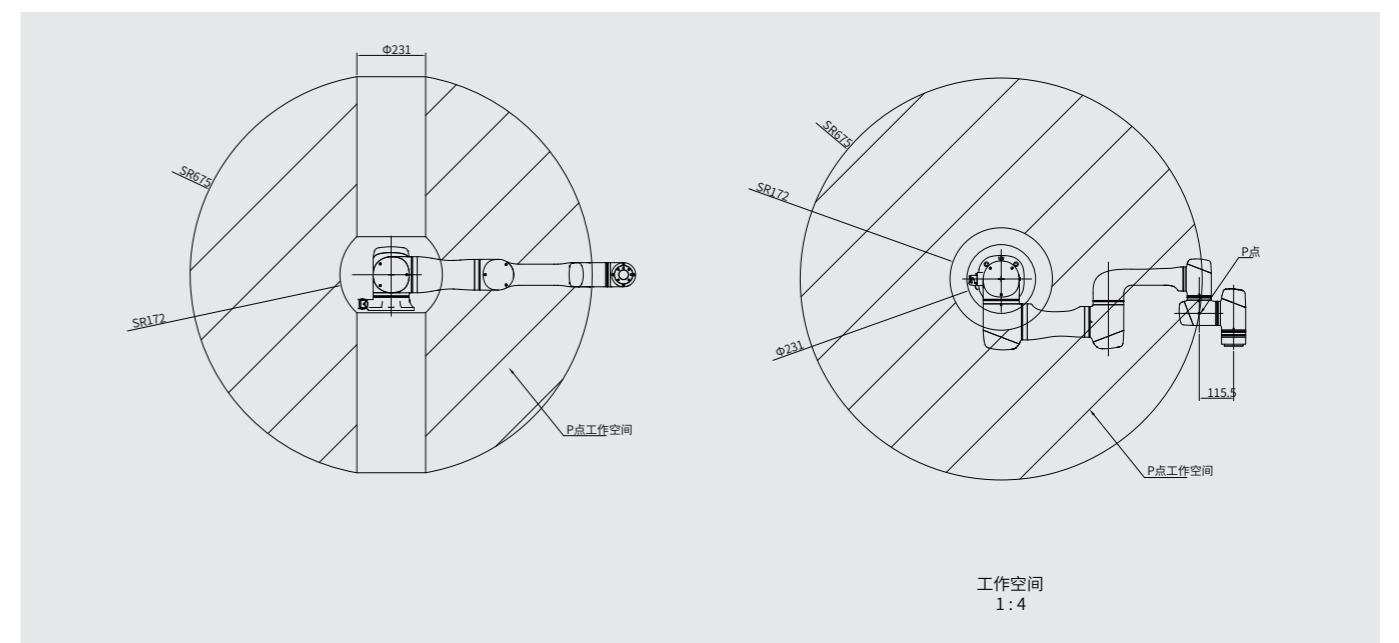
[1] 环境温度：如果本产品在近似产品规格最低温度的低温环境下使用时，或因节假日及夜间长时间暂停使用，建议预热 10 分钟后运行。

[2] 噪声级：操作条件为 6 关节联动、100% 速度和加速度、占空比 50%；测量位置为机器人正面，距离动作区域 1000mm、底座安装面 50mm 以上的位置。

安装尺寸 (单位: mm)



运动范围 (单位: mm)



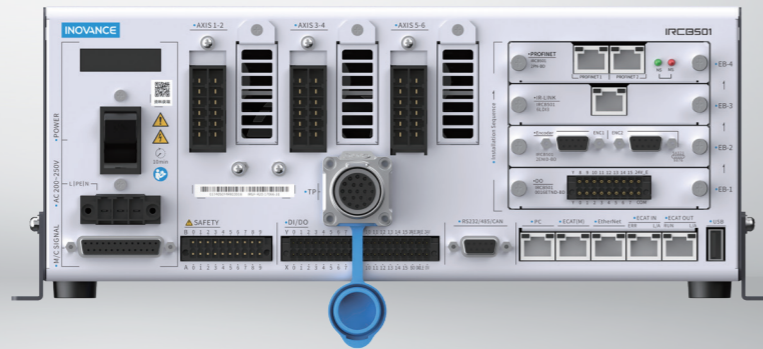
机器人控制柜

IRCB501 系列

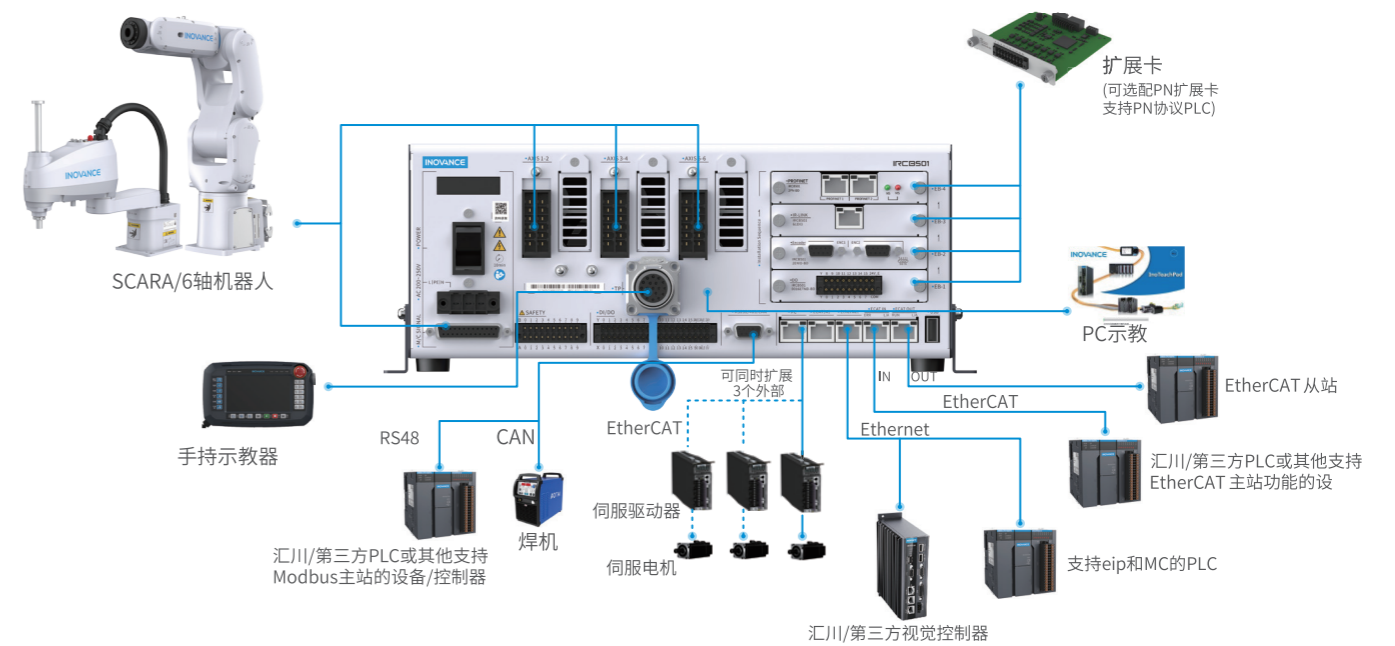
IRCB501 控制柜是第二代驱控一体控制柜，配合 SCARA 机器人和六关节机器人使用，具备结构轻便、功能丰富、安装简易、扩展方便等特点。广泛应用于手机、TP、锂电、光伏、塑机（含玩具）、精品包装（天地盖）等行业。

适配机器人

SCARA 机器人	IR-S4 系列	✓
	IR-S7 系列	✓
	IR-S10 系列	✓
	IR-TS4&IR-TS5 系列	✓
	IR-S3 系列	✓
	IR-S6 系列	✓
	IR-S10 系列	✓
	IR-S20&GS20 系列	✓
	IR-S25 系列	✓
	IR-S35 系列	✓
六关节机器人	IR-S50 系列	✓
	IR-S60 系列	✓
	IR-C8 系列	✓
	IRS311-7 系列	✓
	IR-R4 系列	✓
	IR-R4H 系列	✓
	IR-R7H 系列	✓
	IR-R11 系列	✓
	IR-R10H 系列	✓
	IR-R15H&R20H 系列	✓



系统拓扑图

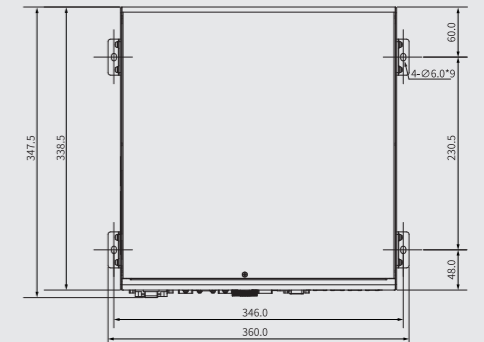
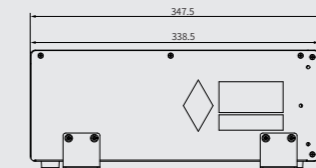
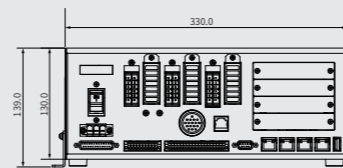


安装尺寸 (单位: mm)

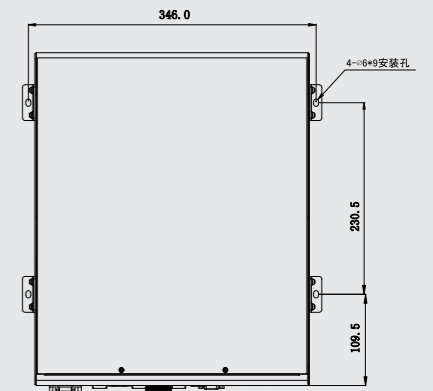
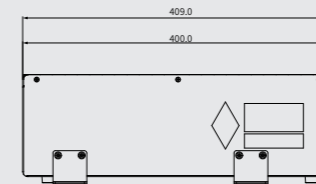
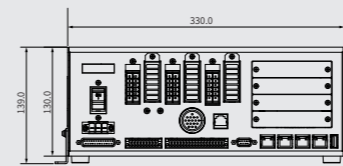
规格参数

型号	IRCB501-6LD/4AD/4CD: 标准功率机型; IRCB501-6FD/4ED: 高功率机型
最大控制轴数	6 (机器人轴) + 3 (外部轴)
安装方式	立式安装、卧式安装、标准 19 英寸机架式安装
运动方式	点到点、直线插补、圆弧插补、自由曲线插补
程序存储空间	单个程序最大行数: 2000; 单个程序文件最大存储空间: 500kb 最大点位数量: 9999 个点; 多任务数量: 支持 1 个主任务, 2 个 PLC 任务, 1 个 xqt 任务
掉电保存数据	保存数据量 (Bytes): 分别支持 256 个 B、R、D、PR、STR 变量
上下电间隔时间	2s
标准 IO	通用数字 IO: 标配 16 路输入和 16 路 NPN 型输出 (可扩展); 安全 IO: 6 路
EtherNet	2 路, 其中一路为 TP/PC 示教器接口, 速度: 100Mbps
EtherCAT	3 路, 1 路主站口, 2 路从站口, 通信速度 100Mbit/s, 全双工工作模式, 支持线型拓扑结构, 支持带外部轴进行功能拓展。 EtherCAT 从站同步抖动 <1μs
USB2.0	1 路
RS-232	1 路
RS-485	1 路, 支持标准 Modbus-RTU 协议, 支持 4800bit/s~115200bit/s 之间的常见波特率
CAN 总线	1 路, 做 CANopen 主站使用, 最大支持 1M 的通信速率
扩展插槽 (4 个)	DI 输入模块扩展卡
	DO 输出模块扩展卡
	编码器模块扩展卡
	PROFINET 从站扩展卡
控制方式	IR-LINK 转接板扩展卡
	功能安全扩展卡 (仅“-INT”电柜支持)
输入电压范围	PC 编程平台控制、示教器控制、远程 IO 控制、远程以太网 (API) 控制
输入电流范围	额定单相 220V AC~240V AC, 50/60Hz, (输入电压应在额定电压的 -15% 和 10% 范围内)
防护等级	标准功率机型: 最大 10A; 高功率机型: 最大 20A
环境湿度	IP20
环境湿度	标准功率机型: 0°C ~45°C; 高功率机型: 0°C ~40°C
海拔	湿度: 20% RH~95% RH (30°C) (无凝露)
认证	1000 米
噪声	CE 认证、CR-B、cSGSus 认证、功能安全认证 (仅“-INT”电柜支持, 需配合功能安全扩展卡使用)
尺寸 (WDH)	LAeq ≤ 65dB(A)
重量	标准功率机型: 330mm×338.5mm×130mm; 高功率机型: 330mm×400mm×130mm
支持机型 (标配)	标准功率机型: 8Kg; 高功率机型: 10Kg
	IR-C8 系列、IR-S4 系列、IR-S7 系列、IR-S10 系列、IR-TS4&IR-TS5 系列、IR-S3 系列、IR-S6 系列、IR-S10 系列、IR-S20&GS20 系列、IR-S25 系列、IR-S35 系列、IR-S50 系列、IR-S60 系列、IRS311-7 系列、IR-R4 系列、IR-R4H 系列、IR-R7H 系列、IR-R11 系列、IR-R10H 系列、IR-R15H&R20H 系列

标准型



高功率



机器人控制柜

IRCB501 高防护系列 (标准版)

高防护型驱控一体控制柜，配合汇川六关节机器人使用具备结构轻便、功能丰富、易于安装、易于扩展等特点。广泛应用于汽车、压铸、机床、包装等工业自动化行业，也适用于医疗、实验室自动化及消费产品自动化生产行业。

适配机器人

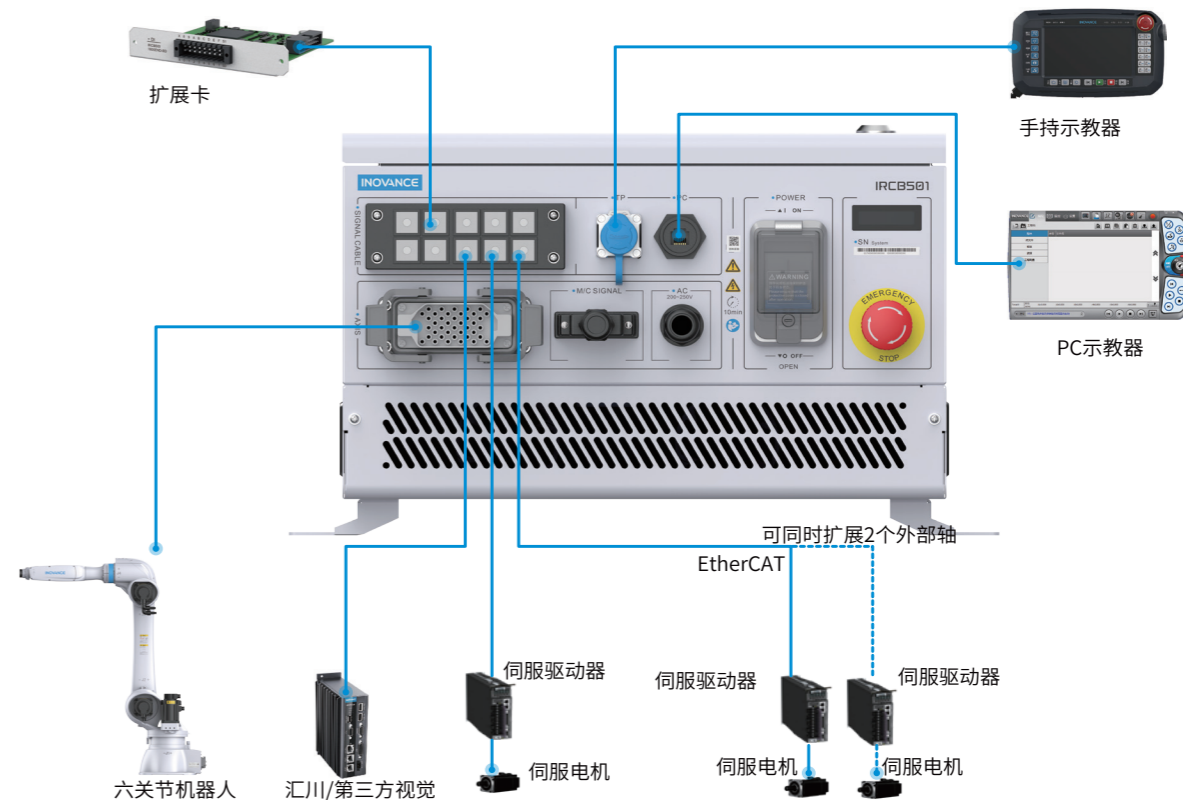
SCARA 机器人	GS60 系列	✓
	IR-R10 系列	✓
六关节机器人	IR-R16 系列	✓
	IR-R25 系列	✓



规格参数

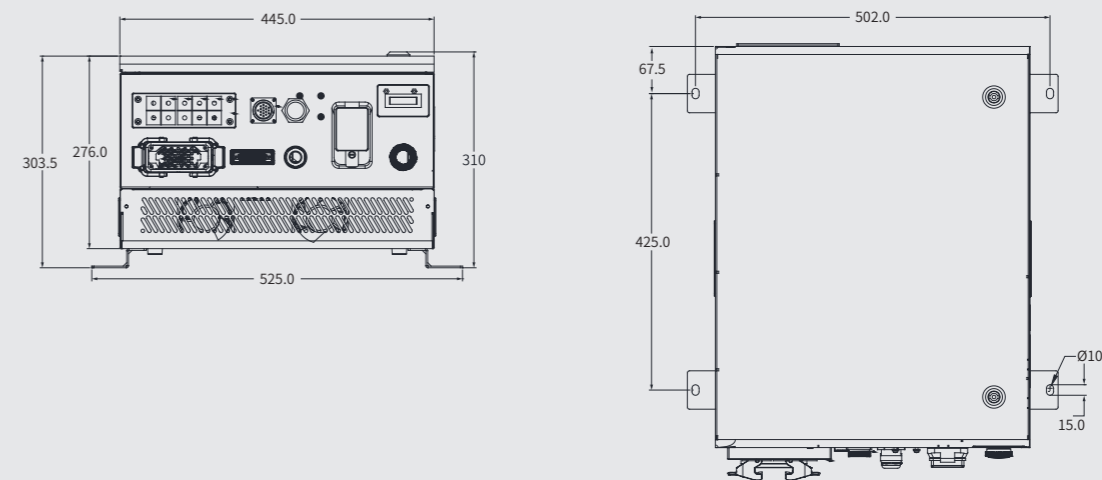
型号	IRCB501-6ND/4MD/6RD: 标准功率机型
最大控制轴数	6 (机器人轴) +3 (外部轴)
安装方式	立式安装、卧式安装、标准 19 英寸机架式安装
运动方式	点到点、直线插补、圆弧插补、自由曲线插补
程序存储空间	单个程序最大行数: 2000; 单个程序文件最大存储空间: 500kbit 最大点位数量: 9999 个点; 多任务数量: 支持 1 个主任务, 14 个 PLC 任务, 1 个 xqt 任务
掉电保存数据	保存数据量 (Bytes): 分别支持 256 个 B、R、D、PR、STR 变量
上下电间隔时间	2s
标准 IO	通用数字 IO: 标配 16 路输入和 16 路 NPN 型输出 (可扩展); 安全 IO: 6 路
EtherNet	2 路, 速度为 100Mbps, 其中一路作为 TP/PC 示教器接口; ① PC 和 EtherNet 网口都支持 Modbus-TCP 从站; ② 仅 EtherNet 网口支持 EtherNet/IP 主站 / 从站: 做主站时, 支持 8 个从站; 做从站时, 仅支持 1 个主站。
EtherCAT	3 路, 1 路主站口, 2 路从站口, 通信速度 100Mbit/s, 全双工工作模式, 支持线型拓扑结构, 支持带外部轴进行功能拓展。 EtherCAT 从站同步抖动 <1μs
USB2.0	1 路
RS-232	1 路
RS-485	1 路, 支持标准 Modbus-RTU 协议, 支持 4800bit/s~115200bit/s 之间的常见波特率
CAN 总线	1 路, 最大支持 1M 的通信速率; 仅支持做 CANopen 主站, 最大支持 4 个从站
扩展插槽 (4 个)	16 路数字输入 (DI) 扩展卡
	16 路数字输出 (DO) 扩展卡
	2 通道增量型编码器扩展卡
	PROFINET 从站扩展卡
控制方式	PC 编程平台控制、示教器控制、远程 IO 控制、远程以太网 (API) 控制
输入电压范围	单相额定电压 220V AC (带 -INT 型号的额定电压是 220V AC~240V AC)
输入电流范围	最大 23A (220V)
防护等级	IP54
环境温度	0°C ~45°C
环境湿度	湿度: 20% RH~95% RH (30°C) (无凝露)
海拔	1000 米
认证	CE 认证、cSGSus 认证、FCC 认证、功能安全认证 (仅“-INT”控制柜支持, 需配合功能安全扩展卡使用)、KC 认证
噪声	LAeq ≤ 70dB(A)
尺寸 (WDH)	445mm×575mm×276mm
重量	30kg
支持机型 (标配)	IR-R10 系列、IR-R16 系列、IR-R25 系列、IR-GS60 系列

系统拓扑图



安装尺寸 (单位: mm)

标准版本



机器人控制柜

IRCB501 高防护系列 (高功率版)

高防护型驱控一体控制柜，配合汇川六关节机器人使用具备结构轻便、功能丰富、易于安装、易于扩展等特点。广泛应用于汽车、压铸、机床、包装等工业自动化行业，也适用于医疗、实验室自动化及消费产品自动化生产行业。

适配机器人

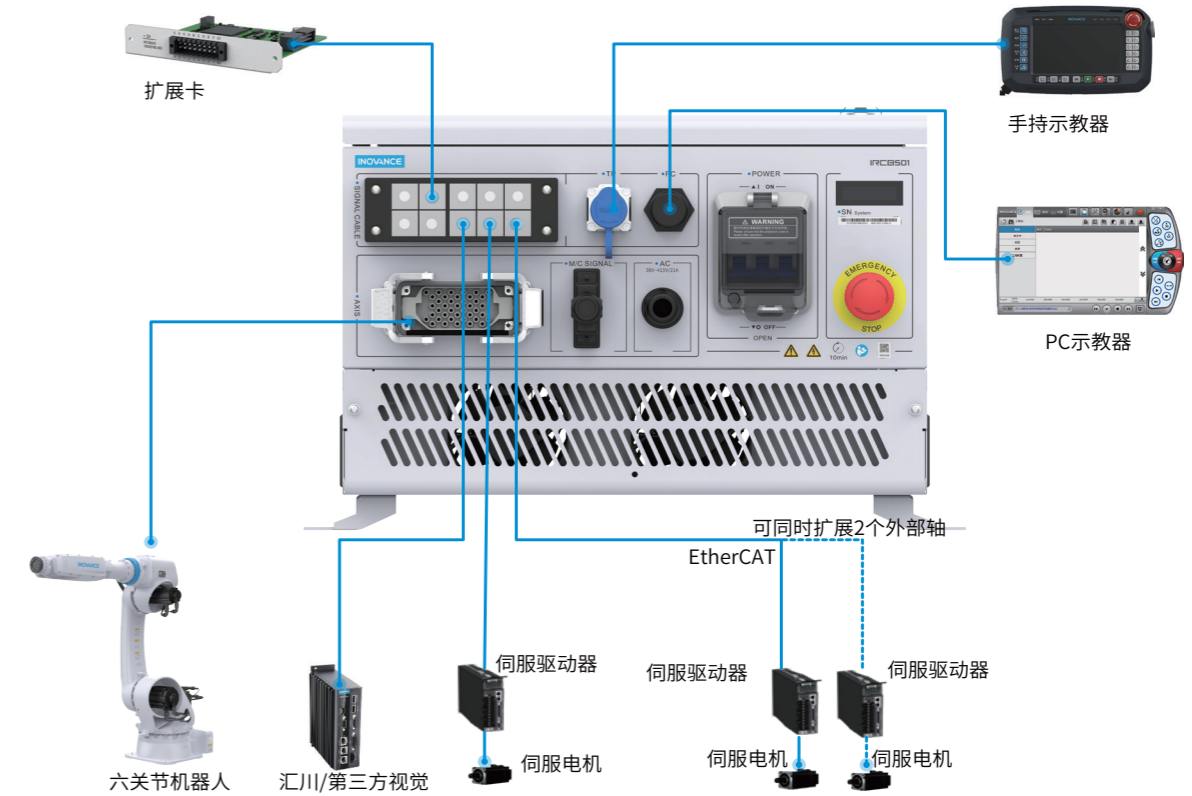
六关节机器人	IR-R12 系列	✓
	IR-R30 系列	✓
	IR-R35 系列	✓



规格参数

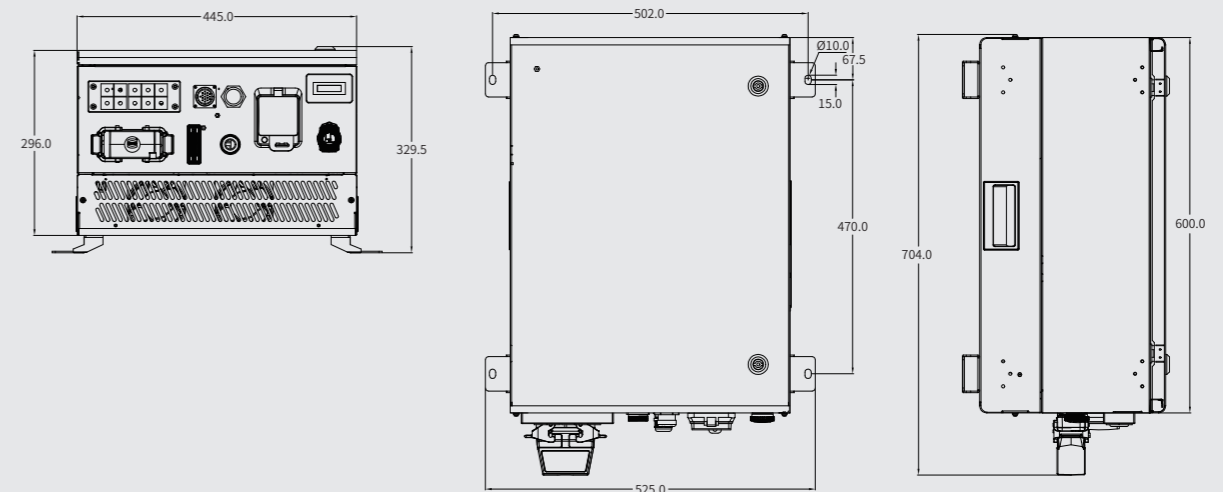
型号	IRCB501-6GT: 高功率机型
最大控制轴数	6 (机器人轴) +3 (外部轴)
安装方式	立式安装、卧式安装、标准 19 英寸机架式安装
运动方式	点到点、直线插补、圆弧插补、自由曲线插补
程序存储空间	单个程序最大行数: 2000; 单个程序文件最大存储空间: 500kbit 最大点位数量: 9999 个点; 多任务数量: 支持 1 个主任务, 14 个 PLC 任务, 1 个 xqt 任务
掉电保存数据	保存数据量 (Bytes): 分别支持 256 个 B、R、D、PR、STR 变量
上下电间隔时间	2s
标准 IO	通用数字 IO: 标配 16 路输入和 16 路 NPN 型输出 (可扩展); 安全 IO: 6 路 2 路, 速度为 100Mbps, 其中一路作为 TP/PC 示教器接口;
EtherNet	① PC 和 EtherNet 网口都支持 Modbus-TCP 从站; ② 仅 EtherNet 网口支持 EtherNet/IP 主站/从站: 做主站时, 支持 8 个从站; 做从站时, 仅支持 1 个主站。
EtherCAT	3 路, 1 路主站口, 2 路从站口, 通信速度 100Mbit/s, 全双工工作模式, 支持线型拓扑结构, 支持带外部轴进行功能拓展 EtherCAT 从站同步抖动 <1μs
USB2.0	1 路
RS-232	1 路
RS-485	1 路, 支持标准 Modbus-RTU 协议, 支持 4800bit/s~115200bit/s 之间的常见波特率
CAN 总线	1 路, 最大支持 1M 的通信速率; 仅支持做 CANopen 主站, 最大支持 4 个从站
扩展插槽 (4 个)	16 路数字输入 (DI) 扩展卡 16 路数字输出 (DO) 扩展卡 2 通道增量型编码器扩展卡 PROFINET 从站扩展卡 IR-LINK 转接板扩展卡 功能安全扩展卡 (仅“-INT”控制柜支持)
控制方式	PC 编程平台控制、示教器控制、远程 IO 控制、远程以太网 (API) 控制
输入电压范围	三相额定 380A AC~415V AC, 50/60Hz (输入电压应在额定电压的 -15% 和 +10% 范围内)
输入电流范围	最大 20A
防护等级	IP54
环境温度	0°C ~45°C
环境湿度	湿度: 20% RH~95% RH (30°C) (无凝露)
海拔	1000 米
认证	CE 认证、cSGSUS 认证、FCC 认证、功能安全认证 (仅“-INT”控制柜支持, 需配合功能安全扩展卡使用)、KC 认证
噪声	LAeq ≤ 70dB(A)
尺寸 (WDH)	445mm × 600mm × 300mm
重量	35kg
支持机型 (标配)	IR-R12 系列、IR-R30 系列、IR-R35 系列

系统拓扑图



安装尺寸 (单位: mm)

高功率版本



机器人控制柜

IRCB101 高防护系列

可有效防护金属粉尘，适配性好，可适配 30 ~ 300 kg 十几款六轴机型，同时拥有非常强的扩展能力，可兼容多种硬件控制平台，支持多种外部扩展模块和 ECAT 从站。

适配机器人

六关节机器人	IR-R80 系列	✓
	IR-R220 系列	✓
	IR-R300 系列	✓



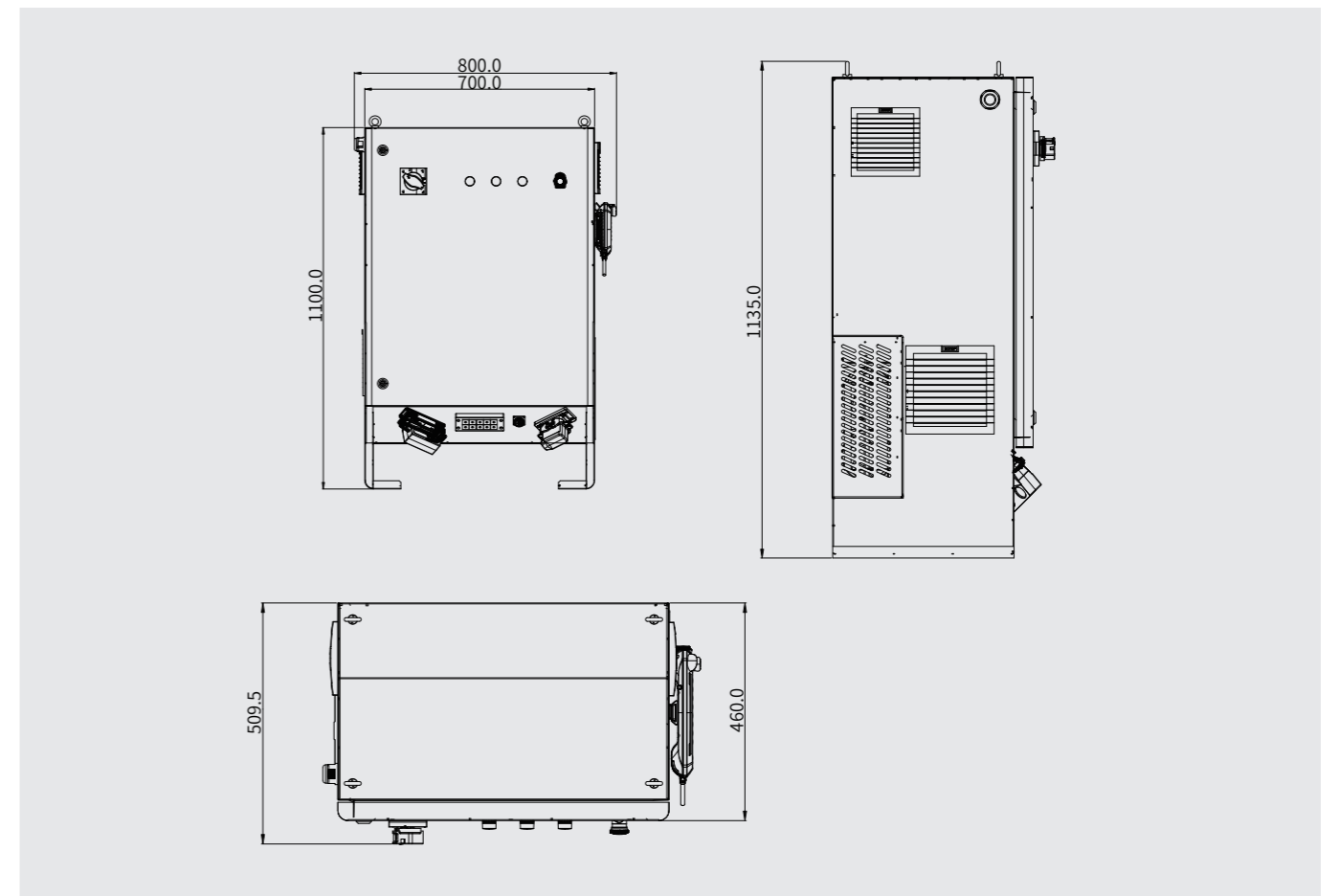
系统拓扑图



规格参数

型号	IRCB101-6FT: 适用 IR-R80 系列; IRCB101-6GT: 适用 IR-R220 系列; IRCB101-6HT: 适用 IR-R300 系列
最大控制轴数	6 (机器人轴) +3 (外部轴)
安装方式	立式安装
运动方式	点到点、直线插补、圆弧插补、自由曲线插补
程序存储空间	单个程序最大行数: 2000; 单个程序文件最大存储空间: 500kb; 最大点位数量: 9999 个点; 多任务数量: 支持 1 个主任务, 2 个 PLC 任务, 1 个 xqt 任务
掉电保存数据	保存数据量 (Bytes): 分别支持 256 个 B、R、D、PR、STR 变量
上下电间隔时间	2s
标准 IO	通用数字 IO: 标配 16 路输入和 16 路 NPN 型输出 (可扩展); 安全 IO: 6 路
EtherNet	2 路, 其中一路为 TP/PC 示教器接口, 速度: 100Mbps
EtherCAT	3 路, 1 路主站口, 2 路从站口, 通信速度 100Mbit/s, 全双工工作模式, 支持线型拓扑结构, 支持带外部轴进行功能拓展。 EtherCAT 从站同步抖动 <1μs
USB2.0	1 路
RS-232	1 路
RS-485	1 路, 支持标准 Modbus-RTU 协议, 支持 4800bit/s~115200bit/s 之间的常见波特率
CAN 总线	1 路, 做 CANopen 主站使用, 最大支持 1M 的通信速率
扩展插槽 (4 个)	DI 输入模块扩展卡 DO 输出模块扩展卡 编码器模块扩展卡 PROFINET 从站扩展卡 IR-LINK 转接板扩展卡 功能安全扩展卡 (仅“-INT”电柜支持)
控制方式	PC 编程平台控制、示教器控制、远程 IO 控制、远程以太网 (API) 控制
输入电压范围	额定三相 380V AC, 50/60Hz (输入电压应在额定电压的 ±10% 范围内)
输入电流范围	IRCB101-6FT: 最大 32A; IRCB101-6GT: 最大 43A; IRCB101-6HT: 最大 46A
防护等级	IP54
环境温度	0°C ~45°C
环境湿度	湿度: 10% RH~80% RH (30°C) (无凝露)
海拔	1000 米
认证	/
噪声	LAeq ≤ 70dB(A)
尺寸 (WDH)	700mm×460mm×1100mm
重量	IRCB101-6FT: 93Kg; IRCB101-6GT: 94kg; IRCB101-6HT:94kg
支持机型 (标配)	IR-R80 系列 (50kg/60kg/80kg 负载); IR-R220 系列 (130kg/170kg/220kg 负载); IR-R300 系列 (245Kg/300Kg 负载)

安装尺寸 (单位: mm)



协作机器人控制柜

IRCB600 系列

IRCB600 控制柜是一款超薄型驱控一体控制柜，配合协作机器人使用，具备结构紧凑、轻量化、易拓展等特点。

适配机器人

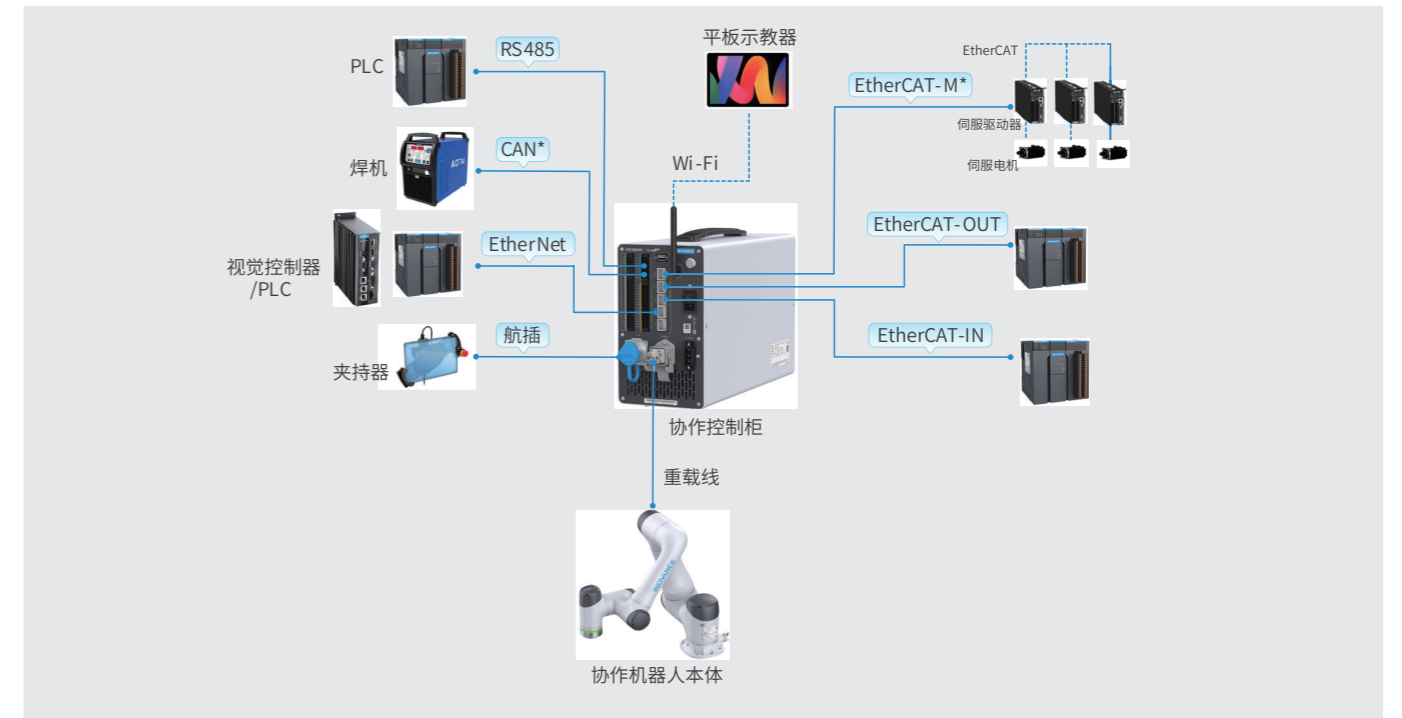
协作机器人	IR-U8 系列	✓
-------	----------	---



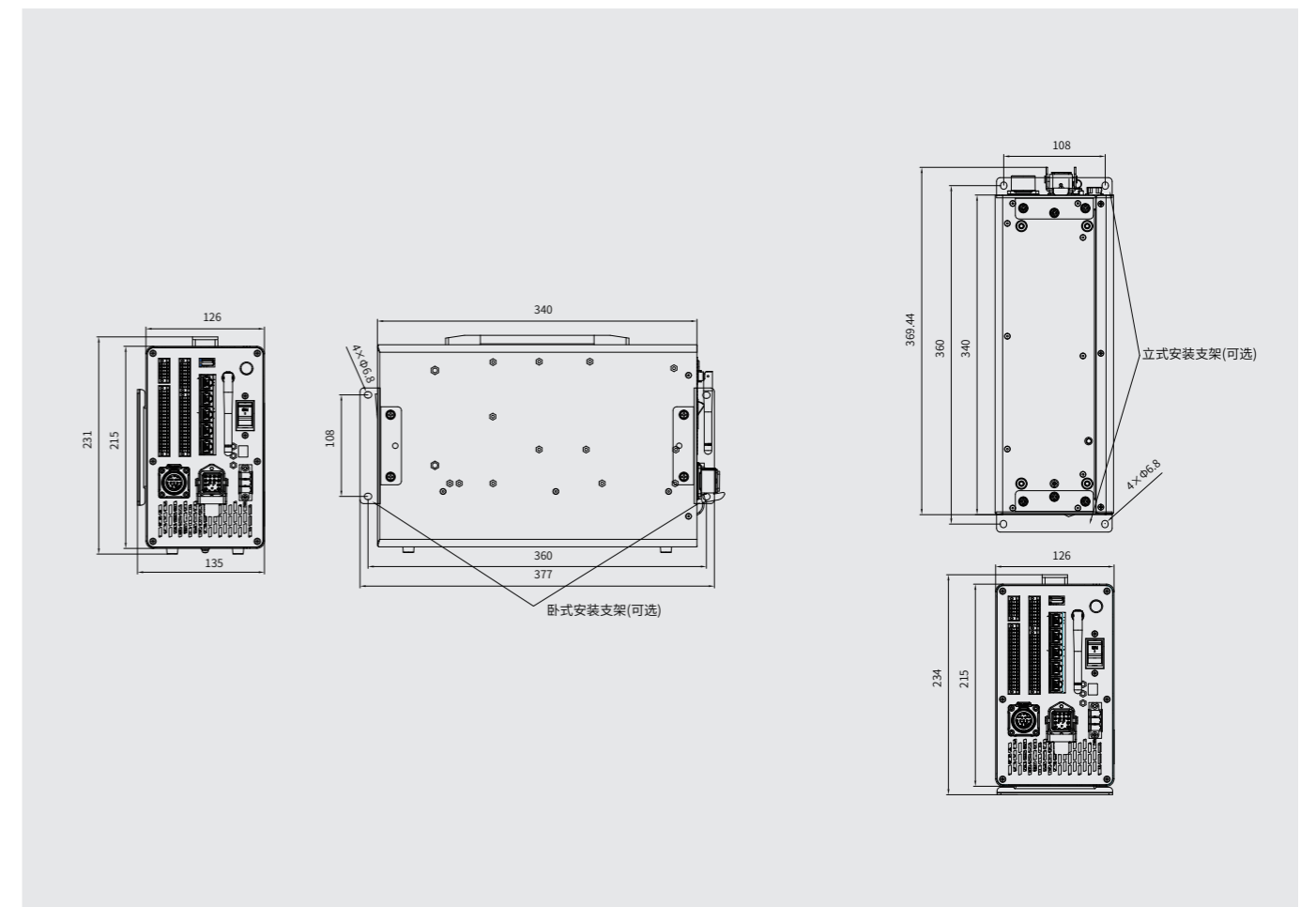
规格参数

型号	IRCB600-6BD
机器人运动方式	PTP, CP
程序存储空间	单个程序最大行数: 100,000 最大点位数量: 10,000 个点 点位文件: 最大 128 个 树状编程节点: 10,000 行 多任务数量: 支持 1 个主任务, 14 个动态和静态任务, 1 个 xqt 任务
掉电保存数据	掉电上电时间间隔: 2s 保存数据量 (128KBytes): 支持 256 个 B、R、D、PR 其他一些系统数据
标准 IO	DI×16、DO×16、AI×2、AO×2
安全 IO	急停输入 ×1 (双回路) 安全门输入 ×1 (双回路) 可配置安全 DI×5 可配置安全 DO×4
编码器	ABZ 编码器 ×1
总线类型	TCP/IP、ModbusTCP (从站)、Modbus-RTU (主站、从站)、EtherNet/IP (从站)、EtherCAT (从站)
EtherNet	2 路, 速率为 100Mbps, 其中一路作为 TP/PC 示教器接口; ① PC 和 EtherNet 网口都支持 Modbus-TCP 从站; ② 仅 EtherNet 网口支持 EtherNet/IP 主站 / 从站: 做主站时, 支持 8 个从站; 做从站时, 仅支持 1 个主站
EtherCAT 主站	1 路, ECAT(M), 发帧周期抖动 ≤ 30μs (暂不支持)
EtherCAT 从站	2 路, IN、OUT, 同步信号抖动 < 1μs
USB2.0	1 路
RS232	1 路 (预留)
RS485	1 路, 支持标准 Modbus-RTU 协议, 支持 4800bit/s~115200bit/s 之间的常见波特率
CAN 总线	1 路, 最大支持 1M 的通信速率; (暂不支持)
输出最大功率	2.6kW
输入电压范围	220VAC~240VAC (-15%~+10%) 50/60Hz
输入电流范围	12A
防护等级	IP20
环境温度	0°C ~50°C
环境湿度	5% RH~95% RH (30°C) (无凝露)
海拔	1000 米
认证	CE, CR, 功能安全 (功能安全满足标准 ISO 13849-1 PLd Cat.3)
噪声	LAeq=60dB(A)
尺寸 (WDH)	126mm×215mm×340mm
重量	8kg
适配本体型号	IR-U8-78S5

系统拓扑图



安装尺寸 (单位: mm)



IR-TP200 系列

示教器2.0 全新升级

软件优势

易编辑

- 向导式指令修改，快捷编辑和替换

易管理

- 页签式程序，一键直达子程序，六关节场景子程序再多也不乱快捷导航，常用功能一键直达

向导式工艺模块

- 提供视觉标定、码垛工艺、跟随工艺等集成工艺包模块，编程人员可根据工艺生产向导，快速完成相关工艺参数设置，功能丰富，操作界面友好，易用性高

易调试

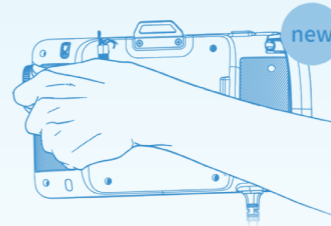
- 浮窗系统设计，极致的跳转缩减

优体验

- 全局提示系统优化，使用更舒心
- 日志系统优化，更灵活、更精准，适配各种需求
- 人性化的引导式操作



硬件优势



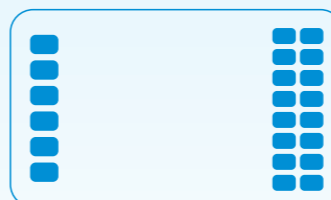
优体验

- 优化单手长期持握体验



更安全

- 三位钥匙开关，符合 CE 认证
- 自锁卡槽 + 弹簧笔绳，防丢设计



极致触感

- 极致触感、柔软省力
- 反馈清晰，方便盲操布局优化，更方便触达所有按键



更易用

- 大屏化，一体式面板设计



高效可靠

- 一步插准、盲插到位不反复
- 免螺纹卡扣紧固不滑丝

机器人规格参数一览表

SCARA 机器人

机型名称	IR-S4-40Z15S3	IR-S4-40Z12C3	IR-S7-50Z20S3	IR-S7-60Z20S3	IR-S7-70Z20S3	IR-S7-50Z17C3	IR-S7-60Z17C3	
机械臂长	第 1+ 第 2 机械臂	400mm	400mm	500mm	600mm	700mm	500mm	600mm
	第 1 机械臂	225mm	225mm	225mm	325mm	425mm	225mm	325mm
	第 2 机械臂	175mm	175mm	275mm	275mm	275mm	275mm	275mm
最大运动速度	第 1+ 第 2 关节	7200mm/s	7200mm/s	7120mm/s	7850mm/s	8590mm/s	7120mm/s	7850mm/s
	第 3 关节	1300mm/s	1300mm/s	1600mm/s	1600mm/s	1600mm/s	1600mm/s	1600mm/s
	第 4 关节	2600°/s	2600°/s	2000°/s	2000°/s	2000°/s	2000°/s	2000°/s
重复精度	第 1+ 第 2 关节	±0.01mm	±0.01mm	±0.02mm	±0.02mm	±0.02mm	±0.02mm	±0.02mm
	第 3 关节	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm
	第 4 关节	±0.01°	±0.01°	±0.01°	±0.01°	±0.01°	±0.01°	±0.01°
可搬运重量 (负载)	额定值	2kg	2kg	3kg	3kg	3kg	3kg	3kg
	最大值	4kg	4kg	7kg	7kg	7kg	7kg	7kg
第 4 关节允许负载惯量	额定值	0.005kg·m ²	0.005kg·m ²	0.01kg·m ²	0.01kg·m ²	0.01kg·m ²	0.01kg·m ²	0.01kg·m ²
	最大值	0.05kg·m ²	0.05kg·m ²	0.12kg·m ²	0.12kg·m ²	0.12kg·m ²	0.12kg·m ²	0.12kg·m ²
安装孔	120mm×120mm (4×Φ9mm)	120mm×120mm (4×Φ9mm)	150mm×150mm (4×Φ9mm)	150mm×150mm (4×Φ9mm)	150mm×150mm (4×Φ9mm)	150mm×150mm (4×Φ9mm)	150mm×150mm (4×Φ9mm)	
本体重量 (不含电缆重量)	12kg	12.5kg	17kg	17.5kg	19kg	17.5kg	18kg	
第 3 关节压入力	100N	100N	150N	150N	150N	150N	150N	
用户配线	配线	15 路信号 30V 0.5A	15 路信号 30V 0.5A	15 路信号 30V 0.5A	15 路信号 30V 0.5A	15 路信号 30V 0.5A	15 路信号 30V 0.5A	15 路信号 30V 0.5A
	网口	CAT5E	CAT5E	CAT5E	CAT5E	CAT5E	CAT5E	CAT5E
用户气路	气管: Φ4mm×1 Φ6mm×2 耐压: 0.59MPa	气管: Φ4mm×1 Φ6mm×2 耐压: 0.59MPa	气管: Φ4mm×1 Φ6mm×2 耐压: 0.59MPa	气管: Φ4mm×1 Φ6mm×2 耐压: 0.59MPa	气管: Φ4mm×1 Φ6mm×2 耐压: 0.59MPa	气管: Φ4mm×1 Φ6mm×2 耐压: 0.59MPa	气管: Φ4mm×1 Φ6mm×2 耐压: 0.59MPa	
环境条件	环境温度 ^[1]	5° C~40° C	5° C~40° C	5° C~40° C	5° C~40° C	5° C~40° C	5° C~40° C	
	环境相对湿度	10% RH~80% RH	10% RH~80% RH	10% RH~80% RH	10% RH~80% RH	10% RH~80% RH	10% RH~80% RH	
噪声级 ^[2]	LAeq ≤ 70dB(A)	LAeq ≤ 70dB(A)	LAeq ≤ 70dB(A)	LAeq ≤ 70dB(A)	LAeq ≤ 70dB(A)	LAeq ≤ 70dB(A)	LAeq ≤ 70dB(A)	
最大动作范围	第 1 关节	±132°	±132°	±132°	±132°	±132°	±132°	
	第 2 关节	±141°	±141°	±150°	±150°	±150°	±150°	
	第 3 关节	150mm	120mm	200mm	200mm	200mm	170mm	170mm
	第 4 关节	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°
节拍时间 ^[3]	0.342s	0.352s	0.351s	0.36s	0.375s	0.36s	0.37s	
输入电源功率 (平均功耗)	2 kVA (0.3 kW)	2 kVA (0.3 kW)	2 kVA (0.3 kW)	2 kVA (0.3 kW)	2 kVA (0.3 kW)	2 kVA (0.3 kW)	2 kVA (0.3 kW)	
适用控制柜	IRCB501-4AD	IRCB501-4AD	IRCB501-4CD	IRCB501-4CD	IRCB501-4CD	IRCB501-4CD	IRCB501-4CD	
安装方式	台面安装	台面安装	台面安装	台面安装	台面安装	台面安装	台面安装	

- [1] 如果本产品在近似产品规格最低温度的低温环境下使用时,或因节假日及夜间长时间暂停使用,建议低速运行 10 分钟后再运行;
 [2] 操作条件: 4 关节联动、100% 速度和加速度、占空比 50%; 测量位置: 机器人正面, 距离动作区域 1000mm、底座安装面 50mm 以上的位置;
 [3] 4kgSCARA 机型的标准节拍: 负载 1kg 下, 机器人往返走一个门型指令所需要的时间 (水平运动 300mm, 垂直运动 25mm)。7kgSCARA 机型的标准节拍: 负载 2kg 下, 机器人往返走一个门型指令所需要的时间 (水平运动 300mm, 垂直运动 25mm)。

机器人规格参数一览表

SCARA 机器人

机型名称	IR-S7-70Z17C3	IR-S10-60Z20S3	IR-S10-70Z20S3	IR-S10-80Z20S3	IR-S10-60Z17C3	IR-S10-70Z17C3	IR-S10-80Z17C3	
机械臂长	第 1+ 第 2 机械臂	700mm	600mm	700mm	800mm	600mm	700mm	800mm
	第 1 机械臂	425mm	225mm	325mm	425mm	225mm	325mm	425mm
	第 2 机械臂	275mm	375mm	375mm	375mm	375mm	375mm	375mm
最大运动速度	第 1+ 第 2 关节	8590mm/s	9100mm/s	9800mm/s	10500mm/s	9100mm/s	9800mm/s	10500mm/s
	第 3 关节	1600mm/s	1600mm/s	1600mm/s	1600mm/s	1600mm/s	1600mm/s	1600mm/s
	第 4 关节	2000°/s	2700°/s	2700°/s	2700°/s	2700°/s	2700°/s	2700°/s
重复精度	第 1+ 第 2 关节	±0.02mm	±0.02mm	±0.02mm	±0.025mm	±0.02mm	±0.02mm	±0.025mm
	第 3 关节	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm
	第 4 关节	±0.01°	±0.01°	±0.01°	±0.01°	±0.01°	±0.01°	±0.01°
可搬运重量 (负载)	额定值	3kg	5kg	5kg	5kg	5kg	5kg	5kg
	最大值	7kg	10kg	10kg	10kg	10kg	10kg	10kg
第 4 关节允许负载惯量	额定值	0.01kg·m ²	0.02kg·m ²	0.02kg·m ²	0.02kg·m ²	0.02kg·m ²	0.02kg·m ²	0.02kg·m ²
	最大值	0.12kg·m ²	0.3kg·m ²	0.3kg·m ²	0.3kg·m ²	0.3kg·m ²	0.3kg·m ²	0.3kg·m ²
安装孔	150mm×150mm (4×Φ9mm)	150mm×150mm (4×Φ9mm)	150mm×150mm (4×Φ9mm)	150mm×150mm (4×Φ9mm)	150mm×150mm (4×Φ9mm)	150mm×150mm (4×Φ9mm)	150mm×150mm (4×Φ9mm)	
本体重量 (不含电缆重量)	19.5kg	18.5kg	19kg	20.5kg	19kg	19.5kg	21kg	
第 3 关节压入力	150N	200N	200N	200N	200N	200N	200N	
用户配线	配线	15 路信号 30V 0.5A	15 路信号 30V 0.5A	15 路信号 30V 0.5A	15 路信号 30V 0.5A	15 路信号 30V 0.5A	15 路信号 30V 0.5A	
	网口	CAT5E	CAT5E	CAT5E	CAT5E	CAT5E	CAT5E	
用户气路	气管: Φ4mm×1 Φ6mm×2 耐压: 0.59MPa	气管: Φ4mm×1 Φ6mm×2 耐压: 0.59MPa	气管: Φ4mm×1 Φ6mm×2 耐压: 0.59MPa	气管: Φ4mm×1 Φ6mm×2 耐压: 0.59MPa	气管: Φ4mm×1 Φ6mm×2 耐压: 0.59MPa	气管: Φ4mm×1 Φ6mm×2 耐压: 0.59MPa	气管: Φ4mm×1 Φ6mm×2 耐压: 0.59MPa	
环境条件	环境温度 ^[1]	5° C~40° C	5° C~40° C	5° C~40° C	5° C~40° C	5° C~40° C	5° C~40° C	
	环境相对湿度	10% RH~80% RH	10% RH~80% RH	10% RH~80% RH	10% RH~80% RH	10% RH~80% RH	10% RH~80% RH	
噪声级 ^[2]	LAeq ≤ 70dB(A)	LAeq=70dB(A)	LAeq=70dB(A)	LAeq=70dB(A)	LAeq=70dB(A)	LAeq=70dB(A)	LAeq=70dB(A)	
最大动作范围	第 1 关节	±132°	±132°	±132°	±132°	±132°	±132°	
	第 2 关节	±150°	±150°	±150°	±150°	±150°	±150°	
	第 3 关节	170mm	200mm	200mm	200mm	170mm	170mm	
	第 4 关节	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	
节拍时间 ^[3]	0.385s	0.361s	0.386s	0.416s	0.37s	0.4s	0.43s	
输入电源功率 (平均功耗)	2 kVA (0.3 kW)	2 kVA (0.3 kW)	2 kVA (0.3 kW)	2 kVA (0.3 kW)	2 kVA (0.3 kW)	2 kVA (0.3 kW)	2 kVA (0.3 kW)	
适用控制柜	IRCB501-4CD	IRCB501-4CD	IRCB501-4CD	IRCB501-4CD	IRCB501-4CD	IRCB501-4CD	IRCB501-4CD	
安装方式	台面安装	台面安装	台面安装	台面安装	台面安装	台面安装	台面安装	

- [1] 如果本产品在近似产品规格最低温度的低温环境下使用时,或因节假日及夜间长时间暂停使用,建议低速运行 10 分钟后再运行;
 [2] 操作条件: 4 关节联动、100% 速度和加速度、占空比 50%; 测量位置: 机器人正面, 距离动作区域 1000mm、底座安装面 50mm 以上的位置;
 [3] 7kg/10kgSCARA 机型的标准节拍: 负载 2kg 下, 机器人往返走一个门型指令所需要的时间 (水平运动 300mm, 垂直运动 25mm)。

机器人规格参数一览表

SCARA 机器人

机型名称		IR-S20-80Z42S5	IR-S20-100Z42S5	IR-GS20-80Z42S5	IR-GS20-100Z42S5
机械臂长	第 1+ 第 2 机械臂	800mm	1000mm	800mm	1000mm
	第 1 机械臂	350mm	550mm	350mm	550mm
	第 2 机械臂	450mm	450mm	450mm	450mm
最大运动速度	第 1+ 第 2 关节	9550mm/s	10800mm/s	9550mm/s	10800mm/s
	第 3 关节	1010mm/s	1010mm/s	1010mm/s	1010mm/s
	第 4 关节	705°/s	705°/s	705°/s	705°/s
重复精度	第 1+ 第 2 关节	±0.04mm	±0.04mm	±0.04mm	±0.04mm
	第 3 关节	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm
	第 4 关节	±0.01°	±0.01°	±0.01°	±0.01°
可搬运重量 (负载)	额定值	10kg	10kg	10kg	10kg
	最大值	20kg	20kg	20kg	20kg
第 4 关节允许负载惯量	额定值	0.5kg·m ²	0.5kg·m ²	0.5kg·m ²	0.5kg·m ²
	最大值	1kg·m ²	1kg·m ²	1kg·m ²	1kg·m ²
安装孔		200mm×200mm (4×Φ16mm)	200mm×200mm (4×Φ16mm)	200mm×200mm (4×Φ16mm)	200mm×200mm (4×Φ16mm)
本体重量 (不含电缆重量)		53kg	56kg	54kg	57kg
第 3 关节压入力		250N	250N	250N	250N
用户配线	配线	15 路信号 30V 0.5A 9 路信号 30V 0.5A	15 路信号 30V 0.5A 9 路信号 30V 0.5A	15 路信号 30V 0.5A 9 路信号 30V 0.5A	15 路信号 30V 0.5A 9 路信号 30V 0.5A
	网口	/	/	/	/
用户气路		气管: Φ4mm×2 Φ6mm×2 耐压: 0.59MPa	气管: Φ4mm×2 Φ6mm×2 耐压: 0.59MPa	气管: Φ4mm×2 Φ6mm×2 耐压: 0.59MPa	气管: Φ4mm×2 Φ6mm×2 耐压: 0.59MPa
环境条件	环境温度 ^[1]	5° C~40° C	5° C~40° C	5° C~40° C	5° C~40° C
	环境相对湿度	10% RH~80% RH	10% RH~80% RH	10% RH~80% RH	10% RH~80% RH
噪声级 ^[2]		LAeq ≤ 75dB(A)	LAeq ≤ 75dB(A)	LAeq ≤ 75dB(A)	LAeq ≤ 75dB(A)
最大动作范围	第 1 关节	±132°	±132°	±132°	±132°
	第 2 关节	±152°	±152°	±152°	±152°
	第 3 关节	420mm	420mm	420mm	420mm
	第 4 关节	±360°	±360°	±360°	±360°
节拍时间 ^[3]		0.36s	0.38s	0.36s	0.38s
输入电源功率 (平均功耗)		2 kVA (0.3 kW)	2 kVA (0.3 kW)	2 kVA (0.3 kW)	2 kVA (0.3 kW)
适用控制柜		IRCB501-4ED	IRCB501-4ED	IRCB501-4ED	IRCB501-4ED
安装方式		台面安装	台面安装	台面安装	台面安装

[1] 如果本产品在近似产品规格最低温度的低温环境下使用时,或因节假日及夜间长时间暂停使用,建议低速运行 10 分钟后再运行;

[2] 操作条件: 4 关节联动、100% 速度和加速度、占空比 50%; 测量位置: 机器人正面, 距离动作区域 1000mm、底座安装面 50mm 以上的位置;

[3] 20kgSCARA 机型的标准节拍: 负载 2kg 下, 机器人往返走一个门型指令所需要的时间 (水平运动 300mm, 垂直运动 25mm)。

机器人规格参数一览表

SCARA 机器人

机型名称		IR-S25-80Z42S5	IR-S25-100Z42S5	IR-S25-120Z42S5	IR-S25-80Z36C5	IR-S25-100Z36C5
机械臂长	第 1+ 第 2 机械臂	800mm	1000mm	1200mm	800mm	1000mm
	第 1 机械臂	350mm	550mm	750mm	350mm	550mm
	第 2 机械臂	450mm	450mm	450mm	450mm	450mm
最大运动速度	第 1+ 第 2 关节	8100mm/s	9400mm/s	9400mm/s	8100mm/s	9400mm/s
	第 3 关节	2100mm/s	2100mm/s	1200mm/s	2100mm/s	2100mm/s
	第 4 关节	705°/s	705°/s	705°/s	705°/s	705°/s
重复精度	第 1+ 第 2 关节	±0.05mm	±0.05mm	±0.08mm	±0.05mm	±0.05mm
	第 3 关节	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm
	第 4 关节	±0.01°	±0.01°	±0.01°	±0.01°	±0.01°
可搬运重量 (负载)	额定值	10kg	10kg	10kg	10kg	10kg
	最大值	25kg	25kg	25kg	25kg	25kg
第 4 关节允许负载惯量	额定值	0.5kg·m ²	0.5kg·m ²	0.5kg·m ²	0.5kg·m ²	0.5kg·m ²
	最大值	1.2kg·m ²	1.2kg·m ²	1.2kg·m ²	1.2kg·m ²	1.2kg·m ²
安装孔		200mm×200mm (4×Φ16mm)	200mm×200mm (4×Φ16mm)	200mm×200mm (4×Φ16mm)	200mm×200mm (4×Φ16mm)	200mm×200mm (4×Φ16mm)
本体重量 (不含电缆重量)		68.5kg	72.5kg	78kg	70kg	74kg
第 3 关节压入力		250N	250N	250N	250N	250N
用户配线	配线	25 路信号 30V 0.5A	25 路信号 30V 0.5A	25 路信号 30V 0.5A	25 路信号 30V 0.5A	25 路信号 30V 0.5A
	网口	CAT5E	CAT5E	CAT5E	CAT5E	CAT5E
用户气路		气管: Φ6mm×2 Φ8mm×2 耐压: 0.59MPa	气管: Φ6mm×2 Φ8mm×2 耐压: 0.59MPa	气管: Φ6mm×2 Φ8mm×2 耐压: 0.59MPa	气管: Φ6mm×2 Φ8mm×2 耐压: 0.59MPa	气管: Φ6mm×2 Φ8mm×2 耐压: 0.59MPa
环境条件	环境温度 ^[1]	5° C~40° C	5° C~40° C	5° C~40° C	5° C~40° C	5° C~40° C
	环境相对湿度	10% RH~80% RH	10% RH~80% RH	10% RH~80% RH	10% RH~80% RH	10% RH~80% RH
噪声级 ^[2]		LAeq ≤ 80dB(A)	LAeq ≤ 80dB(A)	LAeq ≤ 80dB(A)	LAeq ≤ 80dB(A)	LAeq ≤ 80dB(A)
最大动作范围	第 1 关节	±139°	±139°	±139°	±139°	±139°
	第 2 关节	±151°	±151°	±151°	±151°	±151°
	第 3 关节	420mm	420mm	420mm	360mm	360mm
	第 4 关节	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°
节拍时间 ^[3]		0.33s	0.35s	0.40s	0.35s	0.37s
输入电源功率 (平均功耗)		2 kVA (0.3 kW)	2 kVA (0.3 kW)	2 kVA (0.3 kW)	2 kVA (0.3 kW)	2 kVA (0.3 kW)
适用控制柜		IRCB501-4ED	IRCB501-4ED	IRCB501-4ED	IRCB501-4ED	IRCB501-4ED
安装方式		台面安装	台面安装	台面安装	台面安装	台面安装

[1] 如果本产品在近似产品规格最低温度的低温环境下使用时,或因节假日及夜间长时间暂停使用,建议低速运行 10 分钟后再运行;

[2] 操作条件: 4 关节联动、100% 速度和加速度、占空比 50%; 测量位置: 机器人正面, 距离动作区域 1000mm、底座安装面 50mm 以上的位置;

[3] 25kgSCARA 机型的标准节拍: 负载 2kg 下, 机器人往返走一个门型指令所需要的时间 (水平运动 300mm, 垂直运动 25mm)。

机器人规格参数一览表

SCARA 机器人

机型名称		IR-S35-80Z42S5	IR-S35-100Z42S5	IR-S35-120Z42S5	IR-S35-80Z35C5	IR-S35-100Z35C5
机械臂长	第 1+ 第 2 机械臂	800mm	1000mm	1200mm	800mm	1000mm
	第 1 机械臂	350mm	550mm	750mm	350mm	550mm
	第 2 机械臂	450mm	450mm	450mm	450mm	450mm
最大运动速度	第 1+ 第 2 关节	8100mm/s	9400mm/s	9400mm/s	8100mm/s	9400mm/s
	第 3 关节	2100mm/s	2100mm/s	1200mm/s	2100mm/s	2100mm/s
	第 4 关节	705° /s	705° /s	705° /s	705° /s	705° /s
重复精度	第 1+ 第 2 关节	±0.05mm	±0.05mm	±0.08mm	±0.05mm	±0.05mm
	第 3 关节	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm
	第 4 关节	±0.01°	±0.01°	±0.01°	±0.01°	±0.01°
可搬运重量 (负载)	额定值	20kg	20kg	20kg	20kg	20kg
	最大值	35kg	35kg	35kg	35kg	35kg
第 4 关节允许负载惯量	额定值	0.6kg·m ²	0.6kg·m ²	0.6kg·m ²	0.6kg·m ²	0.6kg·m ²
	最大值	1.2kg·m ²	1.2kg·m ²	1.2kg·m ²	1.2kg·m ²	1.2kg·m ²
安装孔		200mm×200mm (4×Φ16mm)	200mm×200mm (4×Φ16mm)	200mm×200mm (4×Φ16mm)	200mm×200mm (4×Φ16mm)	200mm×200mm (4×Φ16mm)
本体重量 (不含电缆重量)		70.5kg	74.5kg	80.5kg	72.5kg	76.5kg
第 3 关节压入力		250N	250N	250N	250N	250N
用户配线	配线	25 路信号 30V 0.5A	25 路信号 30V 0.5A	25 路信号 30V 0.5A	25 路信号 30V 0.5A	25 路信号 30V 0.5A
	网口	CAT5E	CAT5E	CAT5E	CAT5E	CAT5E
用户气路		气管: Φ6mm×2 Φ8mm×2 耐压: 0.59MPa	气管: Φ6mm×2 Φ8mm×2 耐压: 0.59MPa	气管: Φ6mm×2 Φ8mm×2 耐压: 0.59MPa	气管: Φ6mm×2 Φ8mm×2 耐压: 0.59MPa	气管: Φ6mm×2 Φ8mm×2 耐压: 0.59MPa
环境条件	环境温度 ^[1]	5° C~40° C	5° C~40° C	5° C~40° C	5° C~40° C	5° C~40° C
	环境相对湿度	10% RH~80% RH	10% RH~80% RH	10% RH~80% RH	10% RH~80% RH	10% RH~80% RH
噪声级 ^[2]		LAeq ≤ 80dB(A)	LAeq ≤ 80dB(A)	LAeq ≤ 80dB(A)	LAeq ≤ 80dB(A)	LAeq ≤ 80dB(A)
最大动作范围	第 1 关节	±139°	±139°	±139°	±139°	±139°
	第 2 关节	±151°	±151°	±151°	±151°	±151°
	第 3 关节	420mm	420mm	420mm	350mm	350mm
	第 4 关节	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°
节拍时间 ^[3]		0.31s	0.33s	0.42s	0.33s	0.35s
输入电源功率 (平均功耗)		2 kVA (0.3 kW)	2 kVA (0.3 kW)	2 kVA (0.3 kW)	2 kVA (0.3 kW)	2 kVA (0.3 kW)
适用控制柜 (标配)		IRCB501-4ED	IRCB501-4ED	IRCB501-4ED	IRCB501-4ED	IRCB501-4ED
安装方式		台面安装	台面安装	台面安装	台面安装	台面安装

[1] 如果本产品在近似产品规格最低温度的低温环境下使用时,或因节假日及夜间长时间暂停使用,建议低速运行 10 分钟后再运行;

[2] 操作条件: 4 关节联动、100% 速度和加速度、占空比 50%; 测量位置: 机器人正面, 距离动作区域 1000mm、底座安装面 50mm 以上的位置;

[3] 35kgSCARA 机型的标准节拍: 负载 2kg 下, 机器人往返走一个门型指令所需要的时间 (水平运动 300mm, 垂直运动 25mm)。

机器人规格参数一览表

SCARA 机器人

机型名称		IR-S60-120Z40S5	IR-GS60-120Z40S5	IR-TS4-35Z15S3	IR-TS5-55Z15S3
机械臂长	第 1+ 第 2 机械臂	1200mm	1200mm	350mm	550mm
	第 1 机械臂	600mm	600mm	175mm	275mm
	第 2 机械臂	600mm	600mm	175mm	275mm
最大运动速度	第 1+ 第 2 关节	7400mm/s	7400mm/s	6180mm/s	9712mm/s
	第 3 关节	1500mm/s	1500mm/s	1300mm/s	1300mm/s
	第 4 关节	600° /s	600° /s	2600° /s	2000° /s
重复精度	第 1+ 第 2 关节	±0.05mm	±0.05mm	±0.01mm	±0.015mm
	第 3 关节	±0.02mm	±0.02mm	±0.01mm	±0.01mm
	第 4 关节	±0.005°	±0.005°	±0.01°	±0.01°
可搬运重量 (负载)	额定值	30kg	30kg	2kg	2kg
	最大值	60kg	60kg	4kg	5kg
第 4 关节允许负载惯量	额定值	1.20kg·m ²	1.20kg·m ²	0.005kg·m ²	0.1kg·m ²
	最大值	2.45kg·m ²	2.45kg·m ²	0.05kg·m ²	0.12kg·m ²
安装孔		200mm×200mm(4×Φ14mm)	200mm×200mm×60mm (6×Φ14mm)	95mm×95mm×160mm (6×Φ6.6mm)	95mm×95mm×160mm (6×Φ6.6mm)
本体重量 (不含电缆重量)		136kg	136kg	18.5kg	20kg
第 3 关节压入力		450N	450N	100N	150N
用户配线	配线	25 路信号 30V 0.5A	25 路信号 30V 0.5A	15 路信号 30V 0.5A	15 路信号 30V 0.5A
	网口	CAT5E	CAT5E	CAT5E	CAT5E
用户气路		气管: Φ6mm×2 Φ8mm×2 耐压: 0.59MPa	气管: Φ6mm×2 Φ8mm×2 耐压: 0.59MPa	气管: Φ4mm×1 Φ6mm×2 耐压: 0.59MPa	气管: Φ4mm×1 Φ6mm×2 耐压: 0.59MPa
环境条件	环境温度 ^[1]	5° C~40° C	5° C~40° C	5° C~40° C	5° C~40° C
	环境相对湿度	10% RH~80% RH	10% RH~80% RH	10% RH~80% RH	10% RH~80% RH
噪声级 ^[2]		LAeq ≤ 80dB(A)	LAeq ≤ 80dB(A)	LAeq ≤ 70dB(A)	LAeq ≤ 70dB(A)
最大动作范围	第 1 关节	±135°	±135°	±225°	±225°
	第 2 关节	±150°	±150°	±225°	±225°
	第 3 关节	400mm	400mm	150mm	150mm
	第 4 关节	±360°	±360°	±720°	±720°
节拍时间 ^[3]		0.84s	0.67s	0.306s	0.351s
输入电源功率 (平均功耗)		7 kVA (0.6 kW)	7 kVA (0.6 kW)	2 kVA (0.3 kW)	2 kVA (0.3 kW)
适用控制柜 (标配)		IRCB501-4ED IRCB501-4MD	IRCB501-4MD	IRCB501-4CD	IRCB501-4CD
安装方式		台面安装	台面安装	台面安装	台面安装

[1] 如果本产品在近似产品规格最低温度的低温环境下使用时,或因节假日及夜间长时间暂停使用,建议低速运行 10 分钟后再运行;

[2] 操作条件: 4 关节联动、100% 速度和加速度、占空比 50%; 测量位置: 机器人正面, 距离动作区域 1000mm、底座安装面 50mm 以上的位置;

[3] 60kgSCARA 机型的标准节拍: 负载 5kg 下, 机器人往返走一个门型指令所需要的时间 (水平运动 300mm, 垂直运动 25mm)。

倒装 SCARA350/550 机型标准节拍: 负载 1kg 下, 机器人往返走一个门型指令所需要的时间 (水平运动 300mm, 垂直运动 25mm)。

机器人规格参数一览表

六关节机器人

机型名称	IR-R4-56S5	IR-R4H-54S5	IR-R7H-70S5	IR-R7H-90S5	IR-R11-90S5	
结构形式	垂直多关节串联结构	垂直多关节串联结构	垂直多关节串联结构	垂直多关节串联结构	垂直多关节串联结构	
轴数	6轴	6轴	6轴	6轴	6轴	
最大运动半径	560.6mm	545.7mm	722.3mm	911.9mm	901.9mm	
重复定位精度	±0.01mm	±0.02mm	±0.015mm	±0.02mm	±0.02mm	
腕部最大负载	4kg	4kg	7kg	7kg	11.3kg	
防护等级	标配 IP40, 选配 IP67	标配 IP40, 选配 IP67	标配 IP40, 选配 IP67	标配 IP40, 选配 IP67	标配 IP40, 选配 IP67	
最大运动速度	J1 轴	450°/s	450°/s	420°/s	336°/s	240°/s
	J2 轴	460°/s	460°/s	336°/s	280°/s	180°/s
	J3 轴	520°/s	520°/s	487.5°/s	390°/s	330°/s
	J4 轴	560°/s	560°/s	550°/s	550°/s	450°/s
	J5 轴	560°/s	560°/s	438°/s	438°/s	420°/s
	J6 轴	900°/s	900°/s	764.7°/s	764.7°/s	720°/s
最大运动范围	J1 轴	±170°	±170°	±170°	±170°	±170°
	J2 轴	-120°~+110°	-120°~+110°	-135°~+80°	-135°~+80°	-135°~+100°
	J3 轴	-69°~+205°	-65°~+195°	-70°~+190°	-70°~+190°	-66°~+210°
	J4 轴	±190°	±190°	±190°	±190°	±190°
	J5 轴	±120°	±120°	±120°	±120°	±125°
	J6 轴	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°
腕部允许负载转矩	J4 轴	8.86N·m	8.86N·m	16.9N·m	16.9N·m	20.45N·m
	J5 轴	8.86N·m	8.86N·m	16.9N·m	16.9N·m	20.45N·m
	J6 轴	4.9N·m	4.9N·m	9.4N·m	9.4N·m	10.8N·m
腕部允许负载惯量	J4 轴	0.2kg·m ²	0.2kg·m ²	0.49kg·m ²	0.49kg·m ²	0.6kg·m ²
	J5 轴	0.2kg·m ²	0.2kg·m ²	0.49kg·m ²	0.49kg·m ²	0.6kg·m ²
	J6 轴	0.067kg·m ²	0.067kg·m ²	0.15kg·m ²	0.15kg·m ²	0.2kg·m ²
用户接口	配线	12 路信号 30V 0.5A	12 路信号 30V 0.5A	17 路信号 30V 0.5A	17 路信号 30V 0.5A	12 路信号 30V 0.5A
	气路	气管: Φ4mm×4 耐压: 0.59MPa	气管: Φ4mm×4 耐压: 0.59MPa	气管: Φ4mm×4 耐压: 0.59MPa	气管: Φ4mm×4 耐压: 0.59MPa	气管: Φ4mm×4 耐压: 0.59MPa
环境条件	环境温度 ^[1]	0°C~45°C	0°C~45°C	0°C~45°C	0°C~45°C	0°C~45°C
	环境湿度	通常: 5% RH~75%RH (无凝露) 短期: 5% RH~95% RH (1 个月之内, 无凝露)				
	最大温度梯度	1.5°C/min	1.5°C/min	1.5°C/min	1.5°C/min	1.5°C/min
本体重量	24kg	24.5kg	31kg	33kg	45kg	
输入电源功率 (平均功耗)	2kVA (0.5kW)	2kVA (0.5kW)	2kVA (0.5kW)	2kVA (0.5kW)	3kVA (0.6kW)	
适用控制柜 (标配)	IRCB501-6LD	IRCB501-6LD	IRCB501-6LD	IRCB501-6LD	IRCB501-6FD	
安装方式	落地安装、倒装、侧装	落地安装、倒装、侧装	落地安装、倒装、侧装	落地安装、倒装、侧装	落地安装、倒装、侧装	
噪声级 ^[2]	LAeq ≤ 75dB(A)	LAeq ≤ 80dB(A)	LAeq ≤ 80dB(A)	LAeq ≤ 80dB(A)	LAeq ≤ 75dB(A)	
底座安装尺寸	138mm×138mm (4×Φ11mm)	138mm×138mm (4×Φ11mm)	160mm×160mm (4×Φ11mm)	160mm×160mm (4×Φ11mm)	165mm×165mm (4×Φ11mm)	

[1] 环境温度: 如果本产品在近似产品规格最低温度的低温环境下使用时, 或因节假日及夜间长时间暂停使用, 建议预热 10 分钟后再运行。

[2] 噪声级: 噪声级: 此值为根据 ISO11201(EN31201) 测得的 A 载荷等价噪声级。(测量条件: 额定负载, 最高速度下运行)。

机器人规格参数一览表

六关节机器人

机型名称	IR-R10-110S5	IR-R10H-120S5	IR-R10-140S5	IR-R15H-145S5	IR-R20H-120S5	IR-R12-201S7
结构形式	垂直多关节串联结构	垂直多关节串联结构	垂直多关节串联结构	垂直多关节串联结构	垂直多关节串联结构	垂直多关节串联结构
轴数	6轴	6轴	6轴	6轴	6轴	6轴
最大运动半径	1101.6mm	1201.2mm	1422mm	1455mm	1218mm	2010mm
重复定位精度	±0.02mm	±0.025mm	±0.05mm	±0.04mm	±0.04mm	±0.03mm
腕部最大负载	10kg	10kg	10kg	15kg	20kg	12kg
防护等级	标配 IP40, 选配 IP67	标配 IP40, 选配 IP67	基体 IP65, 手腕 IP67	标配 IP54, 选配 IP67	标配 IP54, 选配 IP67	基体 IP65, 手腕 IP67
最大运动速度	J1 轴	240°/s	240°/s	200°/s	260°/s	240°/s
	J2 轴	180°/s	180°/s	200°/s	240°/s	205°/s
	J3 轴	330°/s	330°/s	200°/s	260°/s	260°/s
	J4 轴	450°/s	470°/s	375°/s	470°/s	470°/s
	J5 轴	420°/s	438°/s	375°/s	450°/s	450°/s
	J6 轴	720°/s	764.7°/s	600°/s	705°/s	705°/s
最大运动范围	J1 轴	±170°	±170°	±170°	±170°	±170°
	J2 轴	-135°~+100°	-135°~+100°	-160°~+60°	-160°~+90°	-160°~+70°
	J3 轴	-66°~+210°	-66°~+210°	-80°~+160°	-76°~+210°	-76°~+200°
	J4 轴	±190°	±190°	±180°	±190°	±190°
	J5 轴	±125°	±120°	±140°	±140°	±140°
	J6 轴	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°
腕部允许负载转矩	J4 轴	18.59N·m	18.59N·m	22N·m	26.5N·m	35N·m
	J5 轴	18.59N·m	18.59N·m	22N·m	26.5N·m	35N·m
	J6 轴	9.8N·m	9.8N·m	9.8N·m	12N·m	20N·m
腕部允许负载惯量	J4 轴	0.6kg·m ²	0.6kg·m ²	0.63kg·m ²	0.9kg·m ²	1kg·m ²
	J5 轴	0.6kg·m ²	0.6kg·m ²	0.63kg·m ²	0.9kg·m ²	1kg·m ²
	J6 轴	0.2kg·m ²	0.2kg·m ²	0.2kg·m ²	0.3kg·m ²	0.4kg·m ²
用户接口	配线	12 路信号 30V 0.5A	17 路信号 30V 0.5A	18 路信号 30V 0.5A	24 路信号 30V 0.5A	24 路信号 30V 0.5A
	气路	气管: Φ4mm×4 耐压: 0.59MPa	气管: Φ4mm×4 耐压: 0.59MPa	气管: Φ8mm×1 耐压: 0.59MPa	气管: Φ6mm×4 耐压: 0.59MPa	气管: Φ6mm×4 耐压: 0.59MPa
环境条件	环境温度 ^[1]	0°C~45°C	0°C~45°C	0°C~45°C	0°C~45°C	0°C~45°C
	环境湿度	通常: 5% RH~75%RH (无凝露) 短期: 5% RH~95% RH (1 个月之内, 无凝露)		5% RH~95% RH (无凝露)	通常: 5% RH~75%RH (无凝露) 短期: 5% RH~95% RH (1 个月之内, 无凝露)	5% RH~95% RH (无凝露)
	最大温度梯度	1.5°C/min	1.5°C/min	1.5°C/min	1.5°C/min	1.5°C/min
本体重量	48kg	50kg	130kg	155kg	150kg	270kg
输入电源功率 (平均功耗)	3kVA (0.6kW)	3kVA (0.6kW)	3kVA (0.6kW)	3kVA (0.6kW)	3kVA (0.6kW)	5kVA (1kW)
适用控制柜 (标配)	IRCB501-6FD	IRCB501-6FD	IRCB501-6ND	IRCB501-6KD-A	IRCB501-6KD-A	IRCB501-6GT
安装方式	落地安装、倒装、侧装	落地安装、倒装、侧装	落地安装	落地安装、倒装、侧装	落地安装、倒装、侧装	落地安装
噪声级 ^[2]	LAeq ≤ 75dB(A)	LAeq ≤ 80dB(A)	LAeq ≤ 80dB(A)	LAeq ≤ 85dB(A)	LAeq ≤ 85dB(A)	LAeq ≤ 85dB(A)
底座安装尺寸	165mm×165mm (4×Φ11mm)	165mm×165mm (4×Φ11mm)	290mm×280mm (4×Φ18mm)	240mm×240mm (4×Φ18mm)	240mm×240mm (4×Φ18mm)	290mm×280mm (4×M20mm) (选用 M16 螺钉安装使用)

[1] 环境温度: 如果本产品在近似产品规格最低温度的低温环境下使用时, 或因节假日及夜间长时间暂停使用, 建议预热 10 分钟后再运行。

[2] 噪声级: 噪声级: 此值为根据 ISO11201(EN31201) 测得的 A 载荷等价噪声级。(测量条件: 额定负载, 最高速度下运行)。

机器人规格参数一览表

六关节机器人

机型名称	IR-R16-210S5	IR-R25-178S5	IR-R30-185S7	IR-R35-185S7	IR-R50-250S7	IR-R60-210S7
结构形式	垂直多关节串联结构	垂直多关节串联结构	垂直多关节串联结构	垂直多关节串联结构	垂直多关节串联结构	垂直多关节串联结构
轴数	6轴	6轴	6轴	6轴	6轴	6轴
最大运动半径	2107mm	1783mm	1856mm	1856mm	2509mm	2109mm
重复定位精度	±0.03mm	±0.03mm	±0.03mm	±0.03mm	±0.08mm	±0.07mm
腕部最大负载	16kg	25kg	30kg	35kg	50kg	60kg
防护等级	基体 IP65, 手腕 IP67	基体 IP65, 手腕 IP67	基体 IP65, 手腕 IP67	基体 IP65, 手腕 IP67	基体 IP65, 手腕 IP67	基体 IP65, 手腕 IP67
最大运动速度	J1 轴	190°/s	190°/s	200°/s	200°/s	175°/s
	J2 轴	175°/s	175°/s	180°/s	180°/s	150°/s
	J3 轴	200°/s	200°/s	242°/s	242°/s	175°/s
	J4 轴	400°/s	400°/s	450°/s	450°/s	250°/s
	J5 轴	360°/s	360°/s	336°/s	336°/s	250°/s
	J6 轴	610°/s	610°/s	407°/s	407°/s	355°/s
最大运动范围	J1 轴	±170°	±170°	±170°	±170°	±180°
	J2 轴	-155°~+80°	-155°~+80°	-155°~+80°	-155°~+80°	-135°~+90°
	J3 轴	-75°~+160°	-75°~+160°	-75°~+160°	-75°~+160°	-80°~+170°
	J4 轴	±180°	±180°	±180°	±180°	±360°
	J5 轴	±140°	±140°	±130°	±130°	±125°
	J6 轴	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°
腕部允许负载转矩	J4 轴	25N·m	50N·m	116.7N·m	116.7N·m	206N·m
	J5 轴	25N·m	50N·m	116.7N·m	116.7N·m	206N·m
	J6 轴	12N·m	30N·m	62N·m	62N·m	127N·m
腕部允许负载惯量	J4 轴	0.78kg·m ²	2.2kg·m ²	4.52kg·m ²	4.52kg·m ²	28kg·m ²
	J5 轴	0.78kg·m ²	2.2kg·m ²	4.52kg·m ²	4.52kg·m ²	28kg·m ²
	J6 轴	0.3kg·m ²	1.5kg·m ²	1.51kg·m ²	1.51kg·m ²	11kg·m ²
用户接口	配线	18路信号 30V 0.5A	18路信号 30V 0.5A	24路信号 30V 0.5A	24路信号 30V 0.5A	24路信号 30V 0.5A
	气路	气管: Ø8mm×1 耐压: 0.59MPa	气管: Ø8mm×1 耐压: 0.59MPa	气管: Ø8mm×1 耐压: 0.59MPa	气管: Ø8mm×1 耐压: 0.59MPa	气管: Ø12mm×1 耐压: 0.59MPa
环境条件	环境温度 ^[1]	0°C~45°C	0°C~45°C	0°C~45°C	0°C~45°C	0°C~45°C
	环境湿度	5% RH~95% RH (无凝露)	5% RH~95% RH (无凝露)	5% RH~95% RH (无凝露)	5% RH~95% RH (无凝露)	5% RH~95% RH (无凝露)
	最大温度梯度	1.5°C/min	1.5°C/min	1.5°C/min	1.5°C/min	1.5°C/min
本体重量	260kg	255kg	270kg	270kg	680kg	650kg
输入电源功率(平均功耗)	5kVA (1kW)	5kVA (1kW)	5kVA (1kW)	5kVA (1kW)	12kVA (2kW)	12kVA (2kW)
适用控制柜(标配)	IRCB501-6ND	IRCB501-6ND	IRCB501-6GT	IRCB501-6GT	IRCB101-6FT	IRCB101-6FT
安装方式	落地安装	落地安装	落地安装	落地安装	落地安装	落地安装
噪声等级	LAeq ≤ 80dB(A)	LAeq ≤ 80dB(A)	LAeq ≤ 85dB(A)	LAeq ≤ 85dB(A)	LAeq ≤ 85dB(A)	LAeq ≤ 85dB(A)
底座安装尺寸	290mm×280mm (4×M20mm) (选用 M16 螺钉安装使用)	290mm×280mm (4×M20mm) (选用 M16 螺钉安装使用)	290mm×280mm (4×M20mm) (选用 M16 螺钉安装使用)	290mm×280mm (4×M20mm) (选用 M16 螺钉安装使用)	340mm×440mm (8×Φ22mm)	340mm×440mm (8×Φ22mm)

[1] 环境温度: 如果本产品在近似产品规格最低温度的低温环境下使用时, 或因节假日及夜间长时间暂停使用, 建议预热 10 分钟后再运行。

[2] 噪声级: 噪声级: 此值为根据 ISO11201(EN31201) 测得的 A 载荷等价噪声级。(测量条件: 额定负载, 最高速度下运行)。

机器人规格参数一览表

六关节机器人

机型名称	IR-R80-210S7	IR-R130-310S7	IR-R170-270S7	IR-R220-270S7	IR-R245-310S7	IR-R300-270S7
结构形式	垂直多关节串联结构	垂直多关节串联结构	垂直多关节串联结构	垂直多关节串联结构	垂直多关节串联结构	垂直多关节串联结构
轴数	6轴	6轴	6轴	6轴	6轴	6轴
最大运动半径	2109mm	3095mm	2701mm	2701mm	3094mm	2698mm
重复定位精度	±0.07mm	±0.05mm	±0.05mm	±0.05mm	±0.05mm	±0.05mm
腕部最大负载	80kg	130kg	170kg	220kg	245kg	300kg
防护等级	基体 IP65, 手腕 IP67	基体 IP54, 手腕 IP67	基体 IP54, 手腕 IP67	基体 IP54, 手腕 IP67	基体 IP54, 手腕 IP67	基体 IP54, 手腕 IP67
最大运动速度	J1 轴	175°/s	130°/s	130°/s	120°/s	105°/s
	J2 轴	140°/s	115°/s	115°/s	105°/s	90°/s
	J3 轴	160°/s	115°/s	115°/s	110°/s	85°/s
	J4 轴	230°/s	180°/s	180°/s	140°/s	120°/s
	J5 轴	230°/s	180°/s	180°/s	140°/s	120°/s
	J6 轴	355°/s	260°/s	260°/s	220°/s	200°/s
最大运动范围	J1 轴	±180°	±180°	±180°	±180°	±180°
	J2 轴	-135°~+90°	-76°~+60°	-76°~+60°	-76°~+60°	-76°~+60°
	J3 轴	-80°~+170°	-79°~+180°	-79°~+180°	-79°~+180°	-79°~+180°
	J4 轴	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°
	J5 轴	±125°	±125°	±125°	±125°	±125°
	J6 轴	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°
腕部允许负载转矩	J4 轴	380N·m	710N·m	940N·m	1360N·m	1700N·m
	J5 轴	380N·m	710N·m	940N·m	1360N·m	1700N·m
	J6 轴	200N·m	355N·m	490N·m	735N·m	900N·m
腕部允许负载惯量	J4 轴	30kg·m ²	72kg·m ²	89kg·m ²	147kg·m ²	320kg·m ²
	J5 轴	30kg·m ²	72kg·m ²	89kg·m ²	147kg·m ²	320kg·m ²
	J6 轴	20kg·m ²	40kg·m ²	46kg·m ²	82kg·m ²	230kg·m ²
用户接口	配线	24路信号 30V 0.5A	24路信号 30V 0.5A	24路信号 30V 0.5A	24路信号 30V 0.5A	24路信号 30V 0.5A
	气路	气管: Ø12mm×1 耐压: 0.59MPa	气管: Ø12mm×1 耐压: 0.59MPa	气管: Ø12mm×1 耐压: 0.59MPa	气管: Ø12mm×1 耐压: 0.59MPa	气管: Ø12mm×2 耐压: 0.59MPa
环境条件	环境温度 ^[1]	0°C~45°C	0°C~45°C	0°C~45°C	0°C~45°C	0°C~45°C
	环境湿度	5% RH~95% RH (无凝露)	5% RH~95% RH (无凝露)	5% RH~95% RH (无凝露)	5% RH~95% RH (无凝露)	5% RH~95% RH (无凝露)
	最大温度梯度	1.5°C/min	1.5°C/min	1.5°C/min	1.5°C/min	1.5°C/min
本体重量	650kg	1155kg	1130kg	1130kg	1480kg	1450kg
输入电源功率(平均功耗)	12kVA (2kW)	15kVA (3.8kW)	15kVA (3.8kW)	15kVA (3.8kW)	18kVA (4.5kW)	18kVA (4.5kW)
适用控制柜	IRCB101-6FT	IRCB101-6GT	IRCB101-6GT	IRCB101-6GT	IRCB101-6HT	IRCB101-6HT
安装方式	落地安装	落地安装	落地安装	落地安装	落地安装	落地安装
噪声等级 ^[2]	LAeq ≤ 85dB(A)	LAeq ≤ 85dB(A)	LAeq ≤ 85dB(A)	LAeq ≤ 85dB(A)	LAeq ≤ 85dB(A)	LAeq ≤ 85dB(A)
底座安装尺寸	340mm×440mm (8×Φ22mm)	340mm×440mm (8×Φ22mm)	340mm×440mm (8×Φ22mm)	340mm×440mm (8×Φ22mm)	460mm×540mm (8×Φ24mm)	460mm×540mm (8×Φ24mm)

[1] 环境温度: 如果本产品在近似产品规格最低温度的低温环境下使用时, 或因节假日及夜间长时间暂停使用, 建议预热 10 分钟后再运行。

[2] 噪声级: 噪声级: 此值为根据 ISO11201(EN31201) 测得的 A 载荷等价噪声级。(测量条件: 额定负载, 最高速度下运行)。

控制柜参数一览表

控制柜	IRCB501 系列控制柜	IRCB501 高防护系列控制柜	IRCB101 高防护系列控制柜
型号	IRCB501-6LD/4AD/4CD: 标准功率机型 IRCB501-6FD/4ED: 高功率机型	IRCB501-6ND/4MD/6RD: 标准功率机型 IRCB501-6GT: 高功率机型	IRCB101-6FT: 适用 IR-R80 系列 IRCB101-6GT: 适用 IR-R220 系列 IRCB101-6HT: 适用 IR-R300 系列
最大控制轴数	6 (机器人轴) +3 (外部轴)	6 (机器人轴) +3 (外部轴)	6 (机器人轴) +3 (外部轴)
安装方式	立式安装、卧式安装、标准 19 英寸机架式安装	立式安装、卧式安装、标准 19 英寸机架式安装	立式安装
运动方式	点到点、直线插补、圆弧插补、自由曲线插补	点到点、直线插补、圆弧插补、自由曲线插补	点到点、直线插补、圆弧插补、自由曲线插补
程序存储空间	单个程序最大行数: 2000 单个程序文件最大存储空间: 500kbit 最大点位数量: 9999 个点 多任务数量: 支持 1 个主任务, 2 个 PLC 任务, 1 个 xqt 任务	单个程序最大行数: 2000 单个程序文件最大存储空间: 500kbit 最大点位数量: 9999 个点 多任务数量: 支持 1 个主任务, 2 个 PLC 任务, 1 个 xqt 任务	单个程序最大行数: 2000 单个程序文件最大存储空间: 500kbit 最大点位数量: 9999 个点 多任务数量: 支持 1 个主任务, 2 个 PLC 任务, 1 个 xqt 任务
掉电保存数据	保存数据量 (Bytes): 分别支持 256 个 B、R、D、PR、STR 变量	保存数据量 (Bytes): 分别支持 256 个 B、R、D、PR、STR 变量	保存数据量 (Bytes): 分别支持 256 个 B、R、D、PR、STR 变量
上下电间隔时间	2s	2s	2s
标准 IO	通用数字 IO: 标配 16 路输入和 16 路 NPN 型输出 (可扩展); 安全 IO: 6 路	通用数字 IO: 标配 16 路输入和 16 路 NPN 型输出 (可扩展); 安全 IO: 6 路	通用数字 IO: 标配 16 路输入和 16 路 NPN 型输出 (可扩展); 安全 IO: 6 路
EtherNet	2 路, 其中一路作为 TP/PC 示教器接口, 速度: 100Mbps	2 路, 其中一路作为 TP/PC 示教器接口, 速度: 100Mbps	2 路, 其中一路作为 TP/PC 示教器接口, 速度: 100Mbps
EtherCAT	3 路, 1 路主站口, 2 路从站口, 通信速度 100Mbit/s, 全双工模式, 支持线型拓扑结构, 支持带外部轴进行功能拓展。EtherCAT 从站同步抖动 <1μs	3 路, 1 路主站口, 2 路从站口, 通信速度 100Mbit/s, 全双工模式, 支持线型拓扑结构, 支持带外部轴进行功能拓展。EtherCAT 从站同步抖动 <1μs	3 路, 1 路主站口, 2 路从站口, 通信速度 100Mbit/s, 全双工模式, 支持线型拓扑结构, 支持带外部轴进行功能拓展。EtherCAT 从站同步抖动 <1μs
USB2.0	1 路	1 路	1 路
RS-232	1 路	1 路	1 路
RS-485	1 路, 支持标准 Modbus-RTU 协议, 支持 4800bit/s~115200bit/s 之间的常见波特率	1 路, 支持标准 Modbus-RTU 协议, 支持 4800bit/s~115200bit/s 之间的常见波特率	1 路, 支持标准 Modbus-RTU 协议, 支持 4800bit/s~115200bit/s 之间的常见波特率
CAN 总线	1 路, 做 CANopen 主站使用, 最大支持 1M 的通信速率	1 路, 做 CANopen 主站使用, 最大支持 1M 的通信速率	1 路, 做 CANopen 主站使用, 最大支持 1M 的通信速率
扩展插槽 (4 个)	DI 输入模块扩展卡	DI 输入模块扩展卡	DI 输入模块扩展卡
	DO 输出模块扩展卡	DO 输出模块扩展卡	DO 输出模块扩展卡
	编码器模块扩展卡	编码器模块扩展卡	编码器模块扩展卡
	PROFINET 从站扩展卡	PROFINET 从站扩展卡	PROFINET 从站扩展卡
	IR-LINK 转接板扩展卡	IR-LINK 转接板扩展卡	IR-LINK 转接板扩展卡
功能安全扩展卡 (仅“-INT”电柜支持)	功能安全扩展卡 (仅“-INT”电柜支持)	功能安全扩展卡 (仅“-INT”电柜支持)	功能安全扩展卡 (仅“-INT”电柜支持)
控制方式	PC 编程平台控制、示教器控制、远程 IO 控制、远程以太网 (API) 控制	PC 编程平台控制、示教器控制、远程 IO 控制、远程以太网 (API) 控制	PC 编程平台控制、示教器控制、远程 IO 控制、远程以太网 (API) 控制
输入电压范围	额定单相 220V AC~240V AC, 50/60Hz, (输入电压应在额定电压的 -15% 和 10% 范围内)	标准功率机型: 单相额定电压 220V AC (带 -INT 型号的额定电压是 220V AC~240V AC); 高功率机型: 三相额定 380A AC~415V AC, 50/60Hz, (输入电压应在额定电压的 -15% 和 10% 范围内)	额定三相 380V AC, 50/60Hz (输入电压应在额定电压的 ±10% 范围内)
输入电流范围	标准功率机型: 最大 10A 高功率机型: 最大 20A	标准功率机型: 最大 23A 高功率机型: 最大 20A	IRCB101-6FT: 最大 32A IRCB101-6GT: 最大 43A IRCB101-6GT: 最大 46A
防护等级	IP20	IP54	IP54
环境温度	标准功率机型: 0°C~45°C 高功率机型: 0°C~40°C	0°C~45°C	0°C~45°C
环境湿度	湿度: 20% RH~95% RH (30°C) (无凝露)	湿度: 20% RH~95% RH (30°C) (无凝露)	湿度: 10% RH~80% RH (30°C) (无凝露)
海拔	1000 米	1000 米	1000 米
认证	CE 认证、CR-B、cSGSUS 认证、功能安全认证 (仅“-INT”电柜支持, 需配合功能安全扩展卡使用)	CE 认证、CR-B、cSGSUS 认证 (仅“-INT”电柜支持)、功能安全认证 (仅“-INT”电柜支持, 需配合功能安全扩展卡使用)	/
噪声	LAeq ≤ 65dB(A)	LAeq ≤ 70dB(A)	LAeq ≤ 70dB(A)
尺寸 (WDH)	标准功率机型: 330mm×338.5mm×130mm 高功率机型: 330mm×400mm×130mm	标准功率机型: 445mm×575mm×276mm 高功率机型: 445mm×600mm×300mm	700mm×460mm×1100mm
重量	标准功率机型: 8Kg; 高功率机型: 10Kg	标准功率机型: 30kg; 高功率机型: 35kg	IRCB101-6FT: 93Kg; IRCB101-6GT: 94kg IRCB101-6HT: 94kg
支持机型 (标配)	IR-S4 系列、IR-S7 系列、IR-S10 系列、IR-S20 系列、IR-GS20 系列、IR-S25 系列、IR-S35 系列、IR-S60 系列、IR-C8 系列、IR-R4 系列、IR-R7 系列、IR-R11 系列	IR-GS60 系列、IR-R10 系列、IR-R12 系列、IR-R25 系列、IR-R30 系列、IR-R35 系列	IR-R80 系列 (50kg/60kg/80kg) IR-R220 系列 (130kg/170kg/220kg) IR-R300 系列 (245Kg/300Kg)

【1】环境温度: 如果本产品在近似产品规格最低温度的低温环境下使用时, 或因节假日及夜间长时间暂停使用, 建议预热 10 分钟后再运行。

【2】噪声级: 噪声级: 此值为根据 ISO11201(EN31201) 测得的 A 载荷等价噪声级。(测量条件: 额定负载, 最高速度下运行)。

机器人选型一览表

SCARA 机器人

类别	编码	型号名称 (采购订货型号)	描述
3kg	01740783	IR-S3-25Z15S3	臂长: 250mm Z 轴行程: 150mm 最大负载: 3kg
	01740784	IR-S3-30Z15S3	臂长: 300mm Z 轴行程: 150mm 最大负载: 3kg
4kg	01740515	IR-S4-40Z15S3	臂长: 400mm Z 轴行程: 150mm 最大负载: 4kg
4kg (洁净型)	01740655	IR-S4-40Z12C3	臂长: 400mm Z 轴行程: 120mm 最大负载: 4kg
	01740560	IR-S7-50Z20S3	臂长: 500mm Z 轴行程: 200mm 最大负载: 7kg
7kg	01740546	IR-S7-60Z20S3	臂长: 600mm Z 轴行程: 200mm 最大负载: 7kg
	01740561	IR-S7-70Z20S3	臂长: 700mm Z 轴行程: 200mm 最大负载: 7kg
7kg (洁净型)	01740560	IR-S7-50Z20S3	臂长: 500mm Z 轴行程: 200mm 最大负载: 7kg
	01740546	IR-S7-60Z20S3	臂长: 600mm Z 轴行程: 200mm 最大负载: 7kg
	01740561	IR-S7-70Z20S3	臂长: 700mm Z 轴行程: 200mm 最大负载: 7kg
10kg	01741188	IR-S10-50Z20S3	臂长: 500mm Z 轴行程: 200mm 最大负载: 10kg
	01740568	IR-S10-60Z20S3	臂长: 600mm Z 轴行程: 200mm 最大负载: 10kg
	01740567	IR-S10-70Z20S3	臂长: 700mm Z 轴行程: 200mm 最大负载: 10kg
	01740544	IR-S10-80Z20S3	臂长: 800mm Z 轴行程: 200mm 最大负载: 10kg
10kg (洁净型)	01740831	IR-S10-60Z17C3	臂长: 600mm Z 轴行程: 170mm 最大负载: 10kg
	01740830	IR-S10-70Z17C3	臂长: 700mm Z 轴行程: 170mm 最大负载: 10kg
	01740778	IR-S10-80Z17C3	臂长: 800mm Z 轴行程: 170mm 最大负载: 10kg
20kg	01741190	IR-S20-60Z18S3	臂长: 600mm Z 轴行程: 180mm 最大负载: 20kg
	01741189	IR-S20-70Z18S3	臂长: 700mm Z 轴行程: 180mm 最大负载: 20kg
	01740661*M00002	IR-S20-80Z42S5	臂长: 800mm Z 轴行程: 420mm 最大负载: 20kg
	01740662*M00003	IR-S20-100Z42S5	臂长: 1000mm Z 轴行程: 420mm 最大负载: 20kg
	01740641	IR-GS20-80Z42S5	臂长: 800mm Z 轴行程: 420mm 最大负载: 20kg
	01740640	IR-GS20-100Z42S5	臂长: 1000mm Z 轴行程: 420mm 最大负载: 20kg
25kg	01741243	IR-S25-80Z42S5	臂长: 800mm Z 轴行程: 420mm 最大负载: 25kg
	01741244	IR-S25-100Z42S5	臂长: 1000mm Z 轴行程: 420mm 最大负载: 25kg
/	/	IR-S25-120Z42S5	臂长: 1200mm Z 轴行程: 420mm 最大负载: 25kg
25kg (洁净型)	01741245	IR-S25-80Z36C5	臂长: 800mm Z 轴行程: 360mm 最大负载: 25kg
	01741246	IR-S25-100Z36C5	臂长: 1000mm Z 轴行程: 360mm 最大负载: 25kg
35kg	01741111	IR-S35-80Z42S5	臂长: 800mm Z 轴行程: 420mm 最大负载: 35kg
	01741112	IR-S35-100Z42S5	臂长: 1000mm Z 轴行程: 420mm 最大负载: 35kg
/	/	IR-S35-120Z42S5	臂长: 1200mm Z 轴行程: 420mm 最大负载: 35kg
35kg (洁净型)	/	IR-S35-80Z35C5	臂长: 800mm Z 轴行程: 350mm 最大负载: 35kg
	/	IR-S35-100Z35C5	臂长: 1000mm Z 轴行程: 350mm 最大负载: 35kg
50kg	01740552*M00020	IR-S50-120Z40S5	臂长: 1200mm Z 轴行程: 400mm 最大负载: 50kg
60kg	01741278*M00001	IR-S60-120Z40S5	臂长: 1200mm Z 轴行程: 400mm 最大负载: 60kg
	01741191*M00005	IR-GS60-120Z40S5-E	臂长: 1200mm Z 轴行程: 400mm 最大负载: 60kg
倒装	01740553	IR-TS4-35Z15S3	臂长: 350mm Z 轴行程: 150mm 最大负载: 4kg
	01740554	IR-TS5-55Z15S3	臂长: 550mm Z 轴行程: 150mm 最大负载: 5kg

*1: 拖地线标配是 3 米或 5 米, 通过型号名称最后一位数字识别, 需要时可选配标准或高柔 3m/5m/10m/15m, 具体请咨询汇川技术人员。

机器人选型一览表

六关节机器人

类别名称	编码	型号名称 (采购订货型号)	描述
4kg	01740496	IR-R4-56S5	臂长: 560.6mm 最大负载: 4kg
4kg (中空手腕)	01740542	IR-R4H-54S5	臂长: 545.7mm 最大负载: 4kg
7kg (中空手腕)	01740868	IR-R7H-70S5	臂长: 722.3mm 最大负载: 7kg
	01740864	IR-R7H-90S5	臂长: 911.9mm 最大负载: 7kg
10kg	01741010	IR-R10-140S5	臂长: 1422mm 最大负载: 10kg
	01740477	IR-R10-110S5	臂长: 1101.6mm 最大负载: 10kg
11kg	01740527	IR-R11-90S5	臂长: 901.9mm 最大负载: 11kg
12kg	01740678	IR-R12-201S7	臂长: 2010mm 最大负载: 12kg
15kg	01741144	IR-R15H-145S5	臂长: 1455mm 最大负载: 15kg
16kg	01741074	IR-R16-210S5	臂长: 2107mm 最大负载: 16kg
20kg	01741153	IR-R20H-120S5	臂长: 1218mm 最大负载: 20kg
25kg	01741075	IR-R25-178S5	臂长: 1783mm 最大负载: 25kg
30kg	01740676	IR-R30-185S7	臂长: 1850mm 最大负载: 30kg
35kg	01740679	IR-R35-185S7	臂长: 1850mm 最大负载: 35kg
50kg	01740674	IR-R50-250S7	臂长: 2509mm 最大负载: 50kg
60kg	01740416	IR-R60-210S7	臂长: 2109mm 最大负载: 60kg
80kg	01740550	IR-R80-210S7	臂长: 2109mm 最大负载: 80kg
130kg	01740590	IR-R130-310S7	臂长: 3096mm 最大负载: 130kg
170kg	01740669	IR-R170-270S7	臂长: 2701mm 最大负载: 170kg
220kg	01740513	IR-R220-270S7	臂长: 2701mm 最大负载: 220kg
245kg	01741118*M00003	IR-R245-310S7	臂长: 3094mm 最大负载: 245kg
300kg	01741117*M00001	IR-R300-270S7	臂长: 2698mm 最大负载: 300kg

*1: 拖地线标配是 5 米或 7 米, 通过型号名称最后一位数字识别, 需要时可选配标准或高柔 3m/5m/7m/10m/15m/20m, 具体请咨询汇川技术人员。

弧焊机器人

类别名称	编码	型号名称 (采购订货型号)	描述
六轴	01740687	IR-R10-140S5-HJ	臂长: 1422mm 最大负载: 10kg
六轴	01740688	IR-R10-200S5-HJ	臂长: 2045mm 最大负载: 10kg
六轴	01740686	IR-R20-170S5-HJ	臂长: 1723mm 最大负载: 20kg

定制机器人

类别名称	编码	型号名称 (采购订货型号)	描述
四轴	/	IR-C8-62Z20S3-A1	臂长: 620mm 最大负载: 8kg

协作机器人

类别名称	编码	型号名称 (采购订货型号)	描述
六轴	01740896	IR-U8-78S5	臂长: 780mm 最大负载: 8kg

机器人选型一览表

本体选配件

类别名称	编码	描述
机器人叉装工具	01660006	用于 IR-R10、IR-R12、IR-R20、IR-R35 系列六关节机器人叉车搬运
机器人叉装工具	20182661	用于 IR-R50/60/80 系列六关节机器人叉装搬运的钣金工件
机器人叉装工具	01660012	用于 IR-R50/60/80、IR-R220、IR-300 系列六关节机器人叉车搬运
I/O 航插公头 (90°)	15050817	用于 IR-R4/R4H/R11 系列六关节机器人小臂上端航插的接线
	15051387	用于 IR-R7H、IR-R10H 系列六关节机器人小臂上端航插的接线
	15050930	用于 IR-R10、IR-R20、IR-R25 系列六关节机器人小臂上航插的接线
I/O 连接线 (5m)	1504B978	用于 IR-R4/R4H/R7H/R10H/11 系列、IR-R10/20/25 系列六关节机器人本体与电柜 IO 线的连接
I/O 航插公头 (180°)+I/O 连接线 (7m)	1504CU41	用于 IR-R12、IR-R35、IR-R50、IR-R60、IR-R80、IR-R220、IR-R300 系列六关节机器人小臂上航插的接线 + 机器人本体与电柜 IO 线的连接
手持松抱闸盒	01660004	用于紧急情况下全系列六关节机器人本体的手动松抱闸操作
控制柜立式安装钣金件	20131974	用于实现 IRCB501 驱控一体控制柜立式安装方式
丝杆上端防护罩	20212757	用于 IR-GS20 系列 SCARA 机器人丝杆上端的防护罩
丝杆上端防护罩	20212980	用于 IR-S4 系列 SCARA 机器人丝杆上端的防护罩
丝杆上端防护罩	20213099	用于 IR-S7/10 系列 SCARA 机器人丝杆上端的防护罩
回零工装 - 回零柱 1	32020626	用于 IR-S4/7/10、IR-TS-4/5 系列 SCARA 机器人回零校准
回零工装 - 回零柱 2	32020627	用于 IR-S4/7/10、IR-TS-4/5 系列 SCARA 机器人回零校准
回零工装 - 定位块	32040084	用于 IR-S4/7/10、IR-TS-4/5 系列 SCARA 机器人回零校准

示教器选型

编码	型号	描述
01640010	IRTP80-L5	机器人示教器 (5m)
01640047	IRTP80-L10	机器人示教器 (10m)
01640046	IRTP81-L10	机器人示教器 (10m+ 钥匙开关)
01640048	IR-TP200-L5	机器人示教器 2.0 (5m)
01640052	IR-TP200-L30	机器人示教器 2.0 (30m)
01640053	IR-TP200-L20	机器人示教器 2.0 (20m)
01640054	IR-TP200-L10	机器人示教器 2.0 (10m)
1504R443	1504R443	示教器 2.0 转示教器 1.0 电柜端航插 -0.2M

扩展卡选型

类别	编码	型号	描述
IRCB501 系列 IRCB501 高防护系列 IRCB101 高防护系列	01650025	IRCB501-2ENID-BD	2 通道差分输入增量编码器扩展卡
	01650026	IRCB501-1600END-BD	16 路输入通用 IO 扩展卡
	01650027	IRCB501-0016ETND-BD	16 路 NPN 型输出通用 IO 扩展卡
	01650028	IRCB501-2PN-BD	PROFINET 扩展卡
	01650029	IRCB501-6LDI3-BD	IRLINK 接口板扩展卡

机器人选型搭配表

控制柜	本体	型号系列	扩展卡	选配件	
IRCB501	SCARA	IR-S4&7&10 系列	IRCB501-2ENID-BD IRCB501-1600END-BD IRCB501-0016ETND-BD IRCB501-2PN-BD IRCB501-6LDI3-BD	丝杆上端防护罩、回零工具	
		IR-TS4&5 系列		丝杆上端防护罩、回零工具	
		IR-S20 系列		-	
		IR-GS20 系列		丝杆上端防护罩	
		IR-S25 系列		-	
		IR-S35 系列		-	
		IR-S50 系列		机器人叉装工具	
		IR-S60 &GS60 系列			
	六关节	IRS311-3 系列		兼容支架、控制柜立式 安装钣金件	手持松抱闸盒
		IR-R4&R4H 系列			I/O 航插公头 (90°)
		IRS311-7 系列			I/O 连接线 (5m)
		IR-R7H 系列			-
		IR-R11 系列			-
		IR-R10H 系列			-
其他	IR-R15H 系列		-		
	IR-R20H 系列		-		
IRCB501 高防护	六关节	IR-R10 系列		机器人叉装工具	
		IR-R12 系列		手持松抱闸盒	
		IR-R25 系列		I/O 航插公头 (180°)	
		IR-R30 系列		I/O 连接线 (5m)	
		IR-R35 系列			
IRCB101 高防护	六关节	IR-R50 系列	机器人叉装工具		
		IR-R60/80 系列	手持松抱闸盒		
		IR-R220 系列	I/O 航插公头 (180°)		
		IR-R300 系列	I/O 连接线 (5m)		

机器人命名规则

IR - GS4 - 40 Z15 (W) S3 - *

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧ ⑨ ⑩

① 产品族 IR: INOVANCE Robot	⑤ 臂长 (单位 mm) 40: 臂长 400mm 200: 臂长 2000mm	⑨ 拖地线标识 3: 3 米标准线缆 G3: 3 米高柔线缆
② 系列标识 空: 标准版本 G: 高性能版本	⑥ Z 轴最大行程 (单位 mm, 无丝杆机型为空) Z15: 行程最大值为 150mm Z18: 行程最大值为 180mm Z20: 行程最大值为 200mm Z40: 行程最大值为 400mm Z42: 行程最大值为 420mm	⑩ 非标定制内容 SV: 本体内置电磁阀 (仅六关节) E: 支持 ECAT A: 90 度波纹管 (仅 SCARA) HXW: 含选配件:(仅六关节,任意选) H- 航插,X-IO 线,W- 网线 AD: 使用矮底座 (仅 SCARA20kg) 其他字母: 其他定制
③ 产品类 S: SCARA 机器人 TS: 倒装 SCARA 机器人 R: 六关节机器人 U: 协作机器人 C: 行业专机 (不细分 C/G 系列)	⑦ 安装方式 空: 标准 W: 侧装 (S20)	
④ 负载 (单位 kg) 4: 负载 4kg 220: 负载 220kg	⑧ 安装环境 C: 洁净 S: 标准 P: 高防护 (IP67)	