



1912XXXX A00

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.

工业自动化 | 工业机器人 | 新能源汽车 | 轨道交通

INOVANCE
汇川技术

汇川技术机器人 选型手册



深圳市汇川技术股份有限公司
Shenzhen 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

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

地址：苏州市吴中区越溪友翔路 16 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

IRS311 系列 & IR 系列

安全易用、高速高精、功能丰富的中小型六关节机器人产品，凭借自主开发控制器和优秀的振动抑制功能，在绝大部分应用重去的优异表现。

IRS311-3 系列	P 5	IRS311-7 系列	P 7	IR-R10 系列	P 9	IR-R20 系列	P 11	IR-R60/80 系列	P 13
									
负载 3kg		负载 7kg		负载 10kg		负载 20kg/10kg		负载 60kg/80kg	
臂长 638mm		臂长 717mm/911mm		臂长 1422mm		臂长 1723mm/2045mm		臂长 2109mm	
机型覆盖 IRS311-3-60TS5		机型覆盖 IRS311-7-70TS5 IRS311-7-90TS5		机型覆盖 IR-R10-140S5-B1		机型覆盖 IR-R20-170S5-B1 IR-R10-200S5-B1		机型覆盖 IR-R60-210S5-E1 IR-R80-210S5-E1	

SCARA 机器人—正装

IRS111 系列 & IR 系列

高速、高精、易用、紧凑的全系列通用型 SCARA 机器人产品，广泛应用于搬运、装配、检测、贴标等场景，为您提供最佳性价比解决方案。

IRS111-3 系列	P 15	IRS111-6 系列	P 17	IRS111-10 系列	P 19	IRS111-20 系列	P 21	IR-S20 系列	P 23	IR-GS20 系列	P 25	IR-S50 系列	P 27
													
负载 3kg		负载 6kg		负载 10kg		负载 20kg		负载 20kg		负载 20kg		负载 50kg	
臂长 250mm/300mm/400mm		臂长 500mm/600mm/700mm		臂长 500mm/600mm 700mm/800mm		臂长 600mm/700mm 800mm/1000mm		臂长 800mm/1000mm		臂长 800mm/1000mm		臂长 1200mm	
机型覆盖 IRS111-3-25Z15TS3 IRS111-3-30Z15TS3 IRS111-3-40Z15TS3		机型覆盖 IRS111-6-50Z20TS3 IRS111-6-60Z20TS3 IRS111-6-70Z20TS3		机型覆盖 IRS111-10-50Z20TS3 IRS111-10-60Z20TS3 IRS111-10-70Z20TS3 IRS111-10-80Z20TS3 IRS111-10-80Z30TS3		机型覆盖 IRS111-20-60Z18TS3 IRS111-20-70Z18TS3 IRS111-20-80Z42TS3 IRS111-20-100Z42TS3		机型覆盖 IR-S20-80Z42S3-A1 IR-S20-100Z42S3-A1		机型覆盖 IR-GS20-80Z42S3-A1 IR-GS20-100Z42S3-A1		机型覆盖 IR-S50-120Z4S3-B1	

SCARA 机器人—倒装

IRS112 系列

倒装机器人采用吊顶安装方式，旨在最大化减少空间的占用，等臂长的结构设计保证工作空间无死角，祝您实现产线的最优布置。

IRS112 系列	P 29
	
负载 3kg/4kg	
臂长 350mm/550mm	
机型覆盖 IRS112-3-35Z13RS3 IRS112-4-55Z13RS3	

SCARA 高速机器人—三轴系列

IRS11 三轴系列

IRS11 系列三轴机器人产品专为潮湿、油雾恶劣环境而专门设计，可长期可靠运行，具备 IP67 高防护等级，表面耐酸碱腐蚀，特别适合于机床行业的上下料工艺应用，提供高防护、高性价比解决方案。

IRS11 三轴系列	P 31
	
负载 8kg	
臂长 500mm	
机型覆盖 IRS11-8-50TS5	

SCARA 高速机器人—正装

IR-C8 系列

IR-C8 系列是汇川技术推出的速度最快的 SCARA 机器人，性能比肩欧系最高品牌。节拍时间比上代产品缩短了 28%，仅为 0.26s！可助您的高精度加工产线大幅度提升效率。

IR-C8 系列	P 33
	
负载 8kg	
臂长 620mm	
机型覆盖 IR-C8-62Z20S3-A1	

六关节机器人

IRS311-3 系列

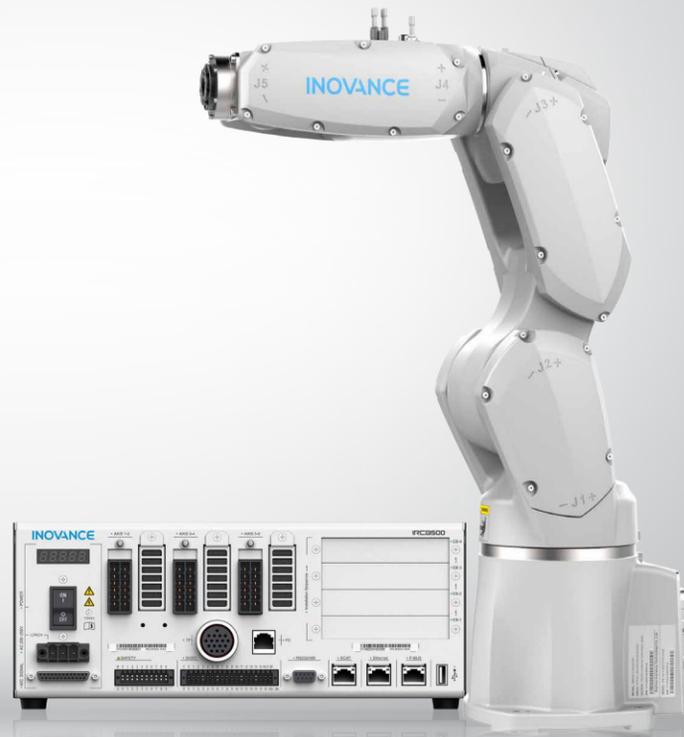
具备敏捷高速、定位精度高、功率强劲等优点，助力于高精高速的柔性生产。

适用行业

广泛应用于 3C、汽车等行业的搬运、分拣、点胶、装配领域。

产品特点

负载	3kg
臂长	638mm
重复定位精度	±0.02mm
防护等级	IP40 (可选 IP67)



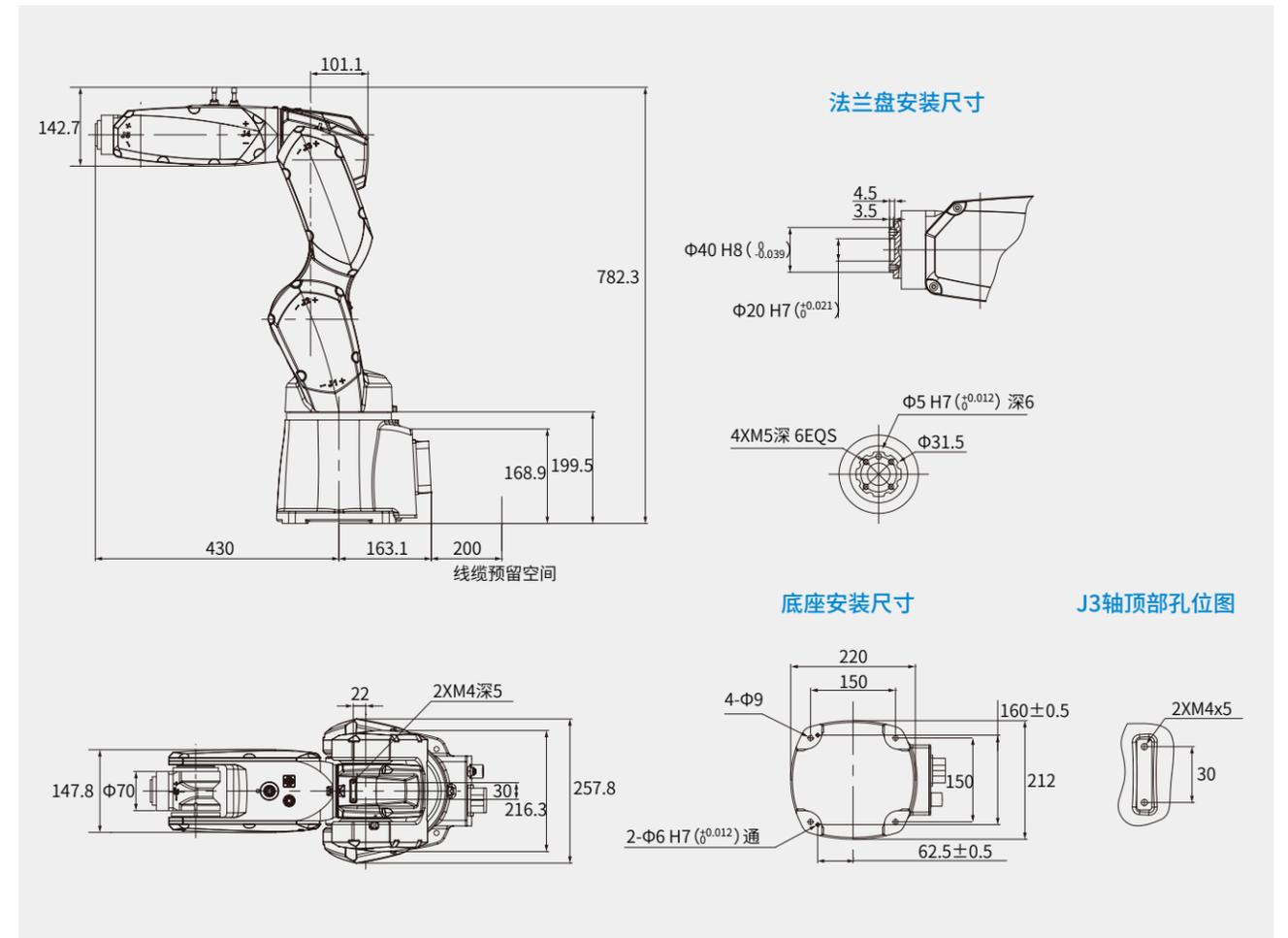
规格参数

项目		IRS311-3-60TS5
最大运动半径		638mm
腕部最大负载		3kg
防护等级		IP40(可选 IP67)
重复定位精度		±0.02mm
本体重量		35kg
最大运动速度	第 1 关节	440° /s
	第 2 关节	420° /s
	第 3 关节	500° /s
	第 4 关节	600° /s
	第 5 关节	600° /s
	第 6 关节	900° /s
最大运动范围	第 1 关节	-170° ~+170°
	第 2 关节	-145° ~+78°
	第 3 关节	-71° ~+173°
	第 4 关节	-200° ~+200°
	第 5 关节	-120° ~+120°
	第 6 关节	-360° ~+360°
最大功率		1.4kW
用户接口	配线 ¹	12 路信号 30V 0.5A
	气路 ²	2 路气源 φ6mm 0.59MPa
环境条件	环境温度	0~45°C
	环境相对湿度	5%~95% (无冷凝)
适用控制柜		IRCB500 驱控一体
安装方式		落地

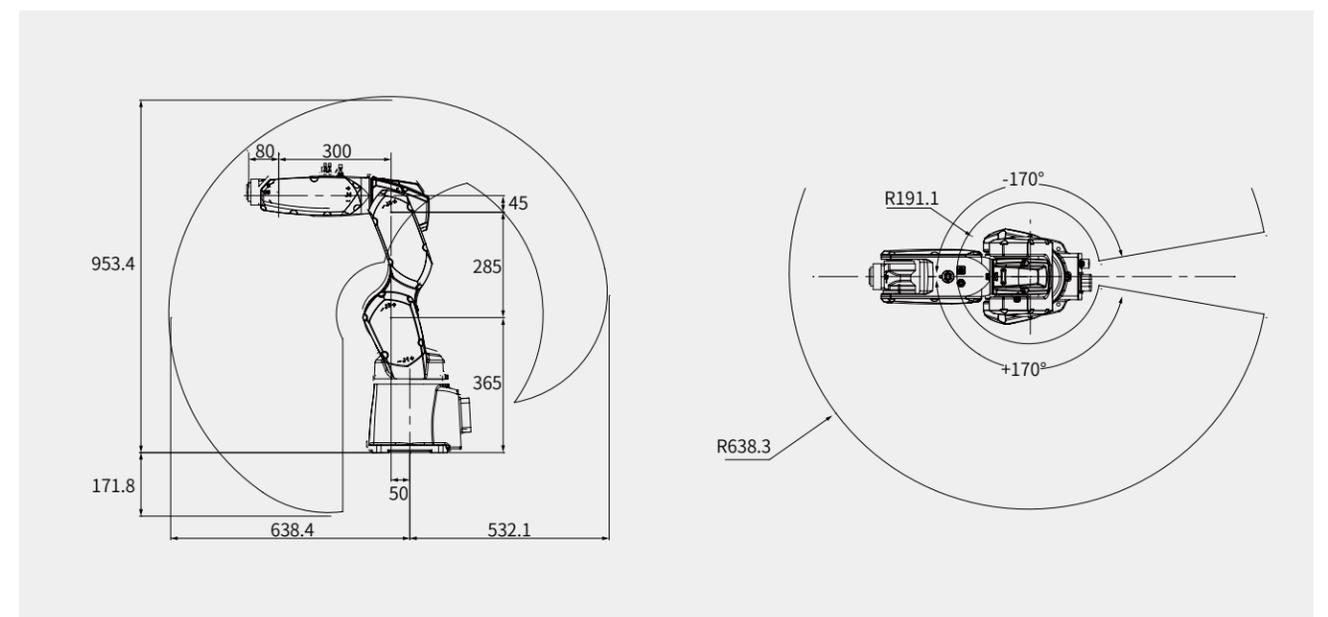
*1: IRS311-3 系列机器人小臂航插、底座 IO 线缆不随机发货，需要时可选配，具体请咨询汇川技术人员；

*2: IRS311-3 系列机器人内部可选配电磁阀（最多可配置 2 个），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

IRS311-7 系列

具有结构紧凑、刚性高、柔性化、运动速度快等优点，中空手腕结构设计，使得机器人布线更加方便，避免周边布线配管磨损对生产环境的影响。

适用行业

广泛应用于机器人装配、贴标、贴片、点胶、插件、焊锡、分拣、打磨、抛光等应用。

产品特点

负载	7kg
臂长	717mm/911mm
重复定位精度	±0.02mm/ ±0.03mm
防护等级	IP65



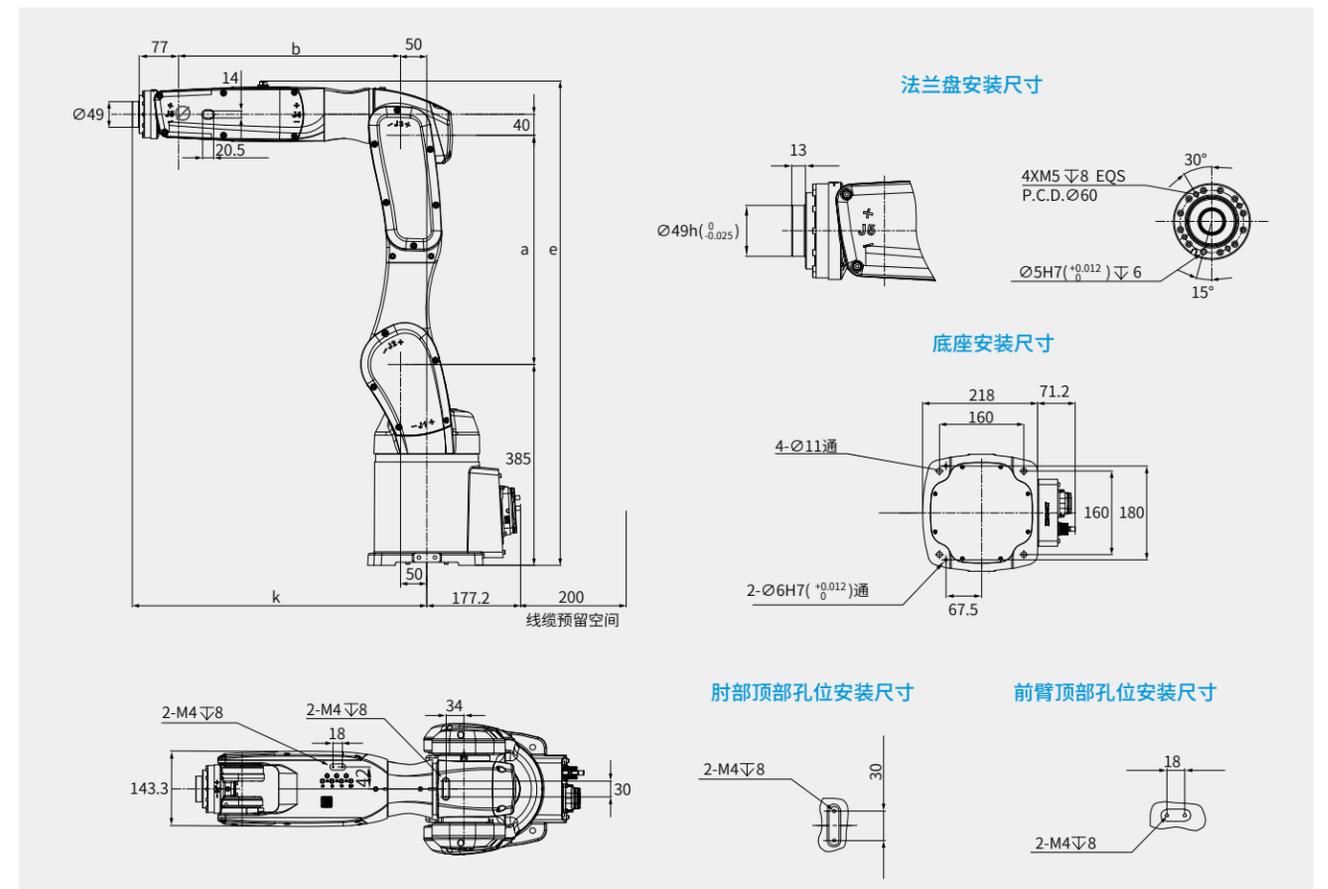
规格参数

项目		IRS311-7-70TS5	IRS311-7-90TS5
最大运动半径		717mm	911mm
腕部最大负载		7kg	7kg
防护等级		IP65	IP65
重复定位精度		±0.02mm	±0.03mm
本体重量		38kg	40kg
最大运动速度	第1关节	450°/s	300°/s
	第2关节	380°/s	280°/s
	第3关节	520°/s	360°/s
	第4关节	550°/s	550°/s
	第5关节	550°/s	550°/s
	第6关节	1000°/s	620°/s
最大运动范围	第1关节	-170° ~ +170°	-170° ~ +170°
	第2关节	-135° ~ +80°	-125° ~ +80°
	第3关节	-70° ~ +190°	-70° ~ +190°
	第4关节	-190° ~ +190°	-190° ~ +190°
	第5关节	-120° ~ +120°	-120° ~ +120°
	第6关节	-360° ~ +360°	-360° ~ +360°
最大功率		1.7kW	1.7kW
用户接口	配线 *1	12 路信号 30V 0.5A	12 路信号 30V 0.5A
	气路 *2	2 路气源 φ4mm 0.59MPa	2 路气源 φ4mm 0.59MPa
环境条件	环境温度	0~45°C	0~45°C
	环境相对湿度	5%~95% (无冷凝)	5%~95% (无冷凝)
适用控制柜		IRCB500 驱控一体	
安装方式		落地	

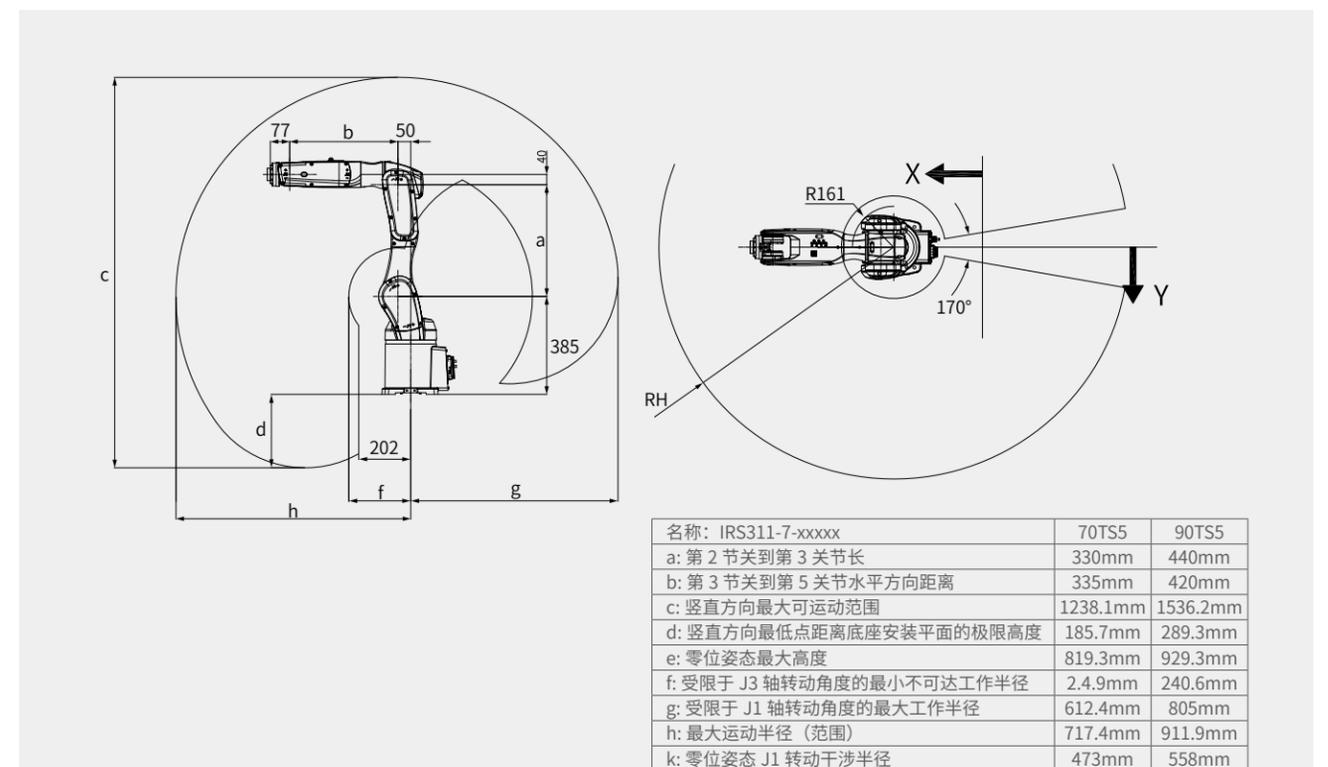
*1: IRS311-7 系列机器人小臂航插、底座 IO 线缆可选配，具体请咨询汇川技术人员；

*2: IRS311-7 系列机器人内部可选配电磁阀（最多可配置 2 个），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-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	IP65 (手腕 IP67)

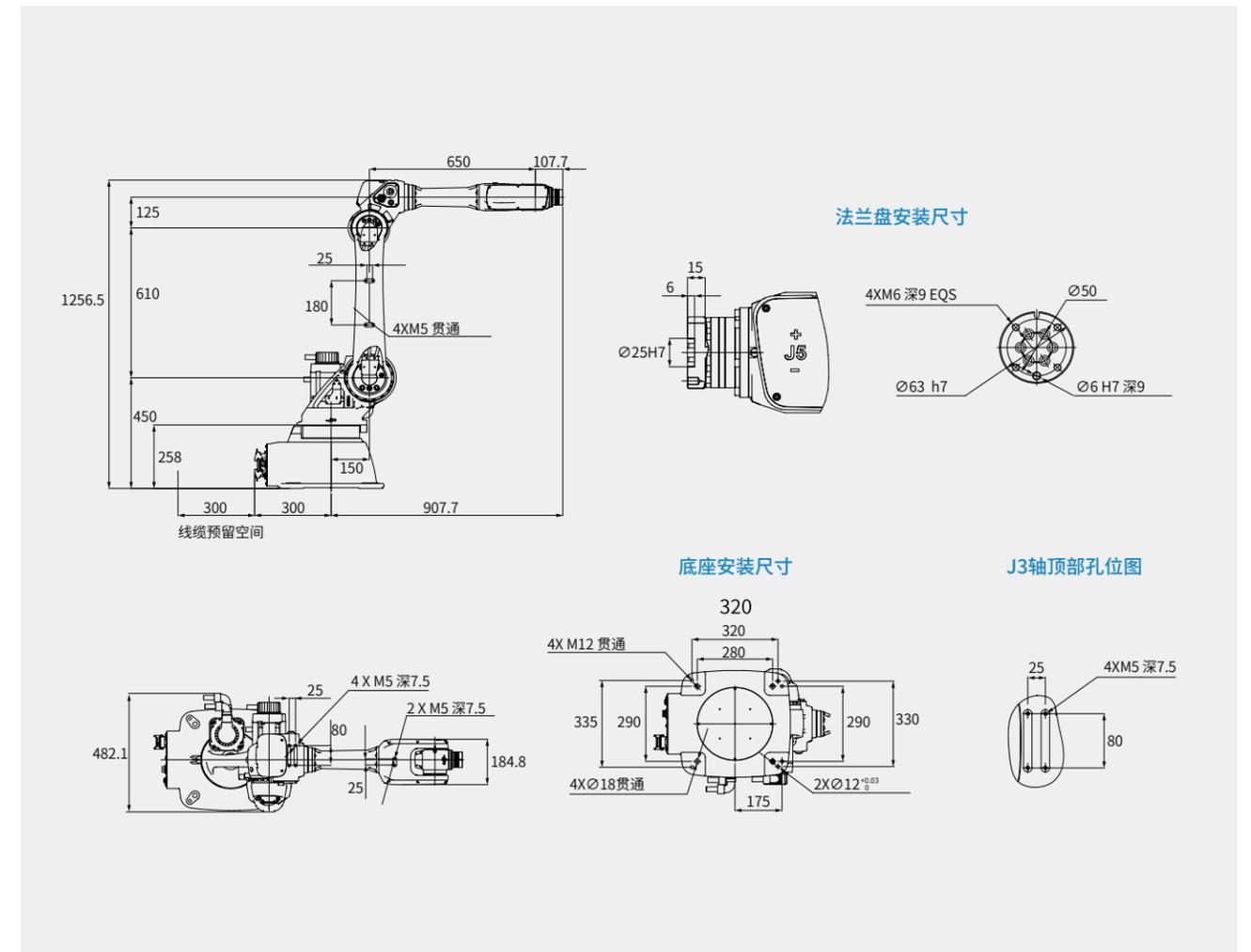


规格参数

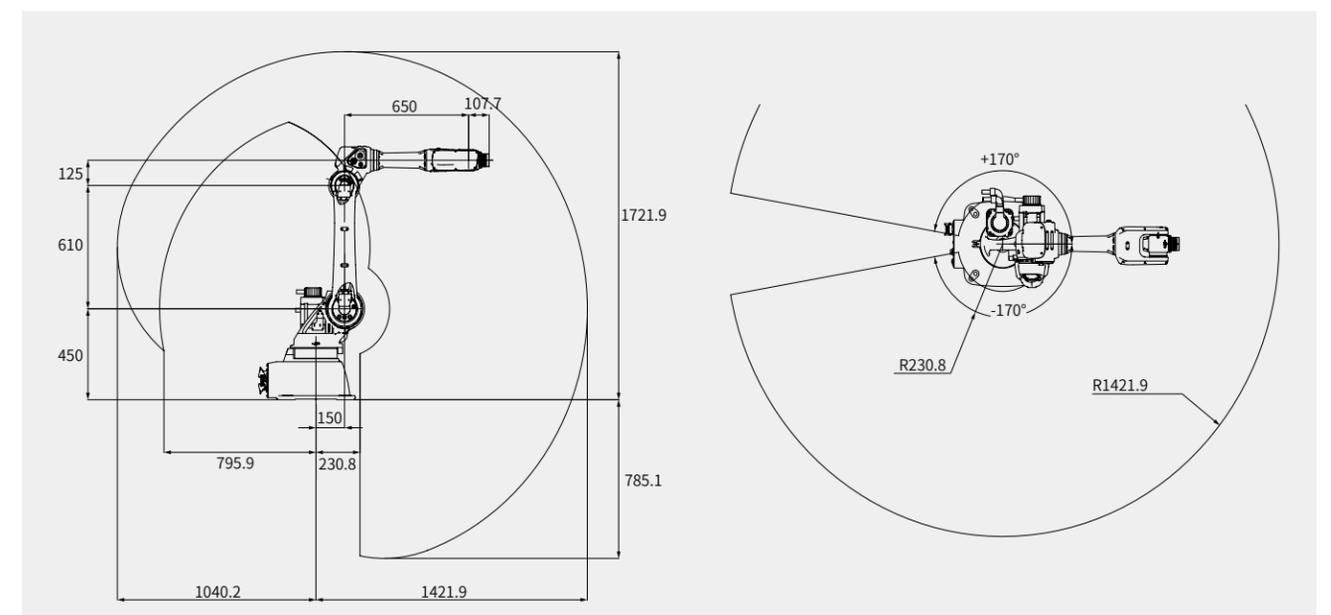
项目		IR-R10-140S5-B1
最大运动半径		1422mm
腕部最大负载		10kg
防护等级		IP65 (手腕 IP67)
重复定位精度		±0.05mm
本体重量		130kg
最大运动速度	第1关节	200°/s
	第2关节	200°/s
	第3关节	200°/s
	第4关节	375°/s
	第5关节	375°/s
	第6关节	600°/s
最大运动范围	第1关节	-170° ~ +170°
	第2关节	-160° ~ +60°
	第3关节	-80° ~ +160°
	第4关节	-180° ~ +180°
	第5关节	-140° ~ +140°
	第6关节	-360° ~ +360°
最大功率		3.65kW
用户接口	配线 ^{*1}	18路信号 30V 0.5A
	气路	1路气源 φ8mm 0.59MPa
环境条件	环境温度	0~45°C
	环境相对湿度	5~95% (无冷凝)
适用控制柜		IRCB500 高防护驱控一体
安装方式		落地

*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

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、上下料、冲压自动化、装配、打磨抛光等应用。

产品特点

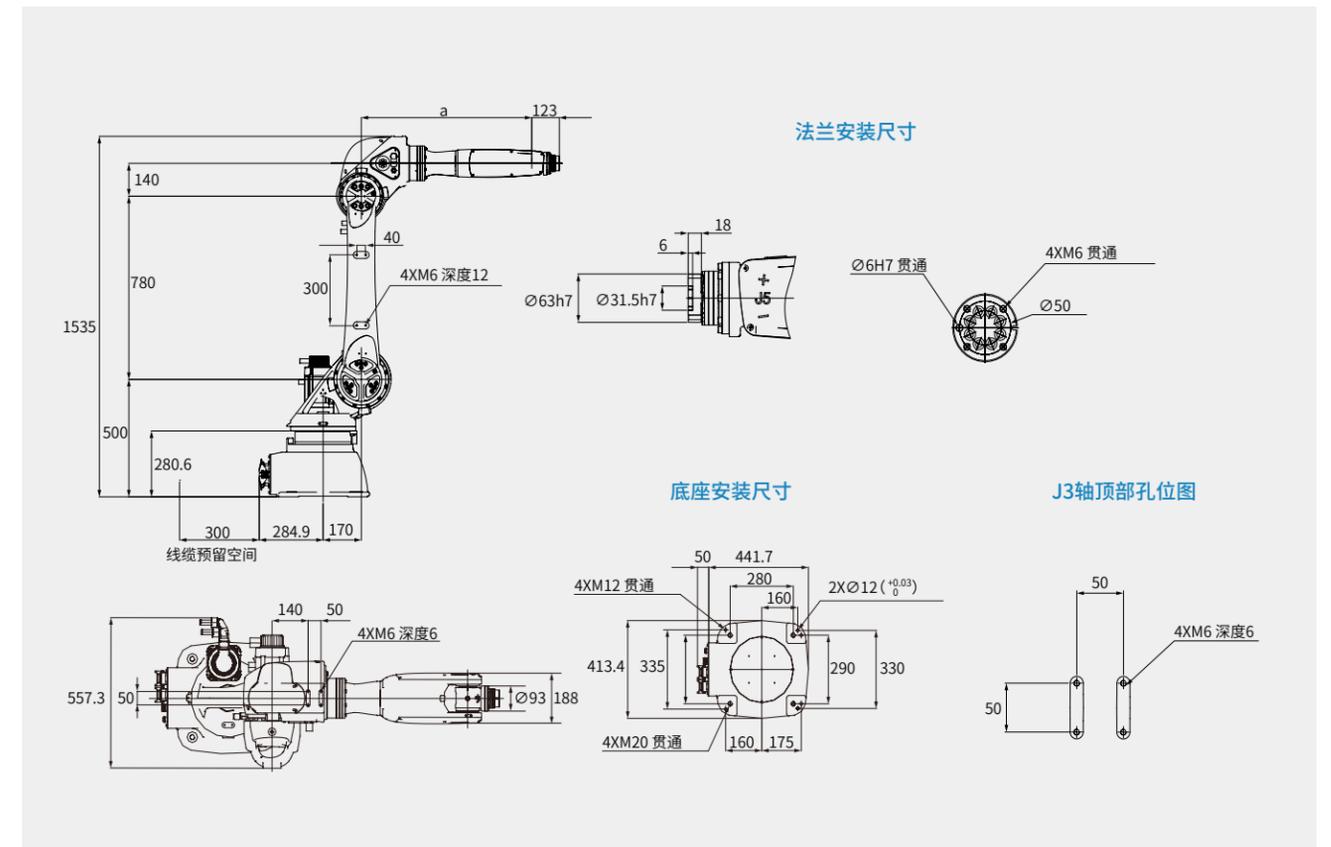
负载	20kg/10kg
臂长	1723mm/2045mm
重复定位精度	±0.05mm
防护等级	IP65 (手腕 IP67)



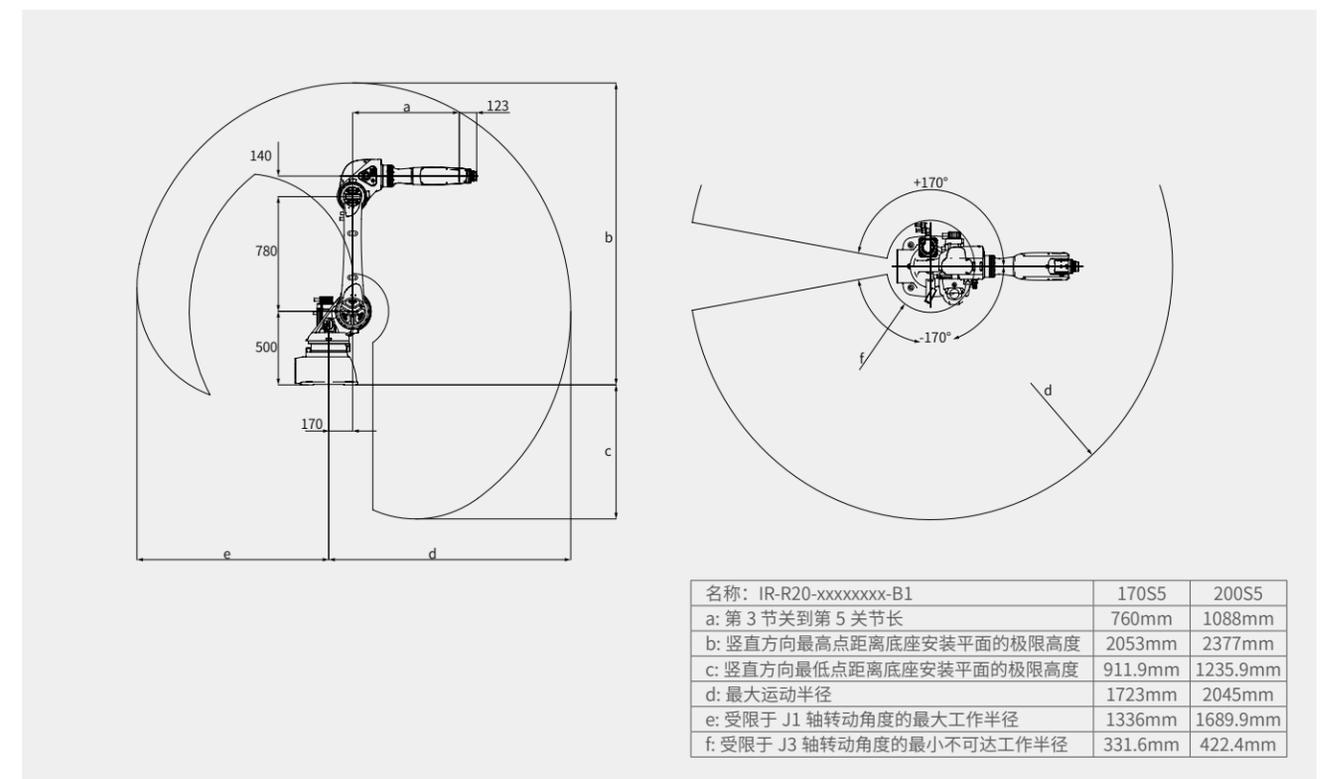
规格参数

项目		IR-R20-170S5-B1	IR-R10-200S5-B1
最大运动半径		1723mm	2045mm
腕部最大负载		20kg	10kg
防护等级		IP65 (手腕 IP67)	IP65 (手腕 IP67)
重复定位精度		±0.05mm	±0.05mm
本体重量		240kg	245kg
最大运动速度	第 1 关节	190° /s	190° /s
	第 2 关节	175° /s	175° /s
	第 3 关节	200° /s	200° /s
	第 4 关节	400° /s	400° /s
	第 5 关节	360° /s	360° /s
	第 6 关节	610° /s	610° /s
最大运动范围	第 1 关节	-170° ~ +170°	-170° ~ +170°
	第 2 关节	-155° ~ +80°	-155° ~ +80°
	第 3 关节	-75° ~ +160°	-75° ~ +160°
	第 4 关节	-180° ~ +180°	-180° ~ +180°
	第 5 关节	-140° ~ +140°	-140° ~ +140°
	第 6 关节	-360° ~ +360°	-360° ~ +360°
最大功率		6.2kW	6.2kW
用户接口	配线	18 路信号 30V 0.5A	18 路信号 30V 0.5A
	气路	1 路气源 φ8mm 0.59MPa	1 路气源 φ8mm 0.59MPa
环境条件	环境温度	0~45° C	0~45° C
	环境相对湿度	5~95% (无冷凝)	5~95% (无冷凝)
适用控制柜	IRCB500 高防护驱控一体		
安装方式	落地		

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

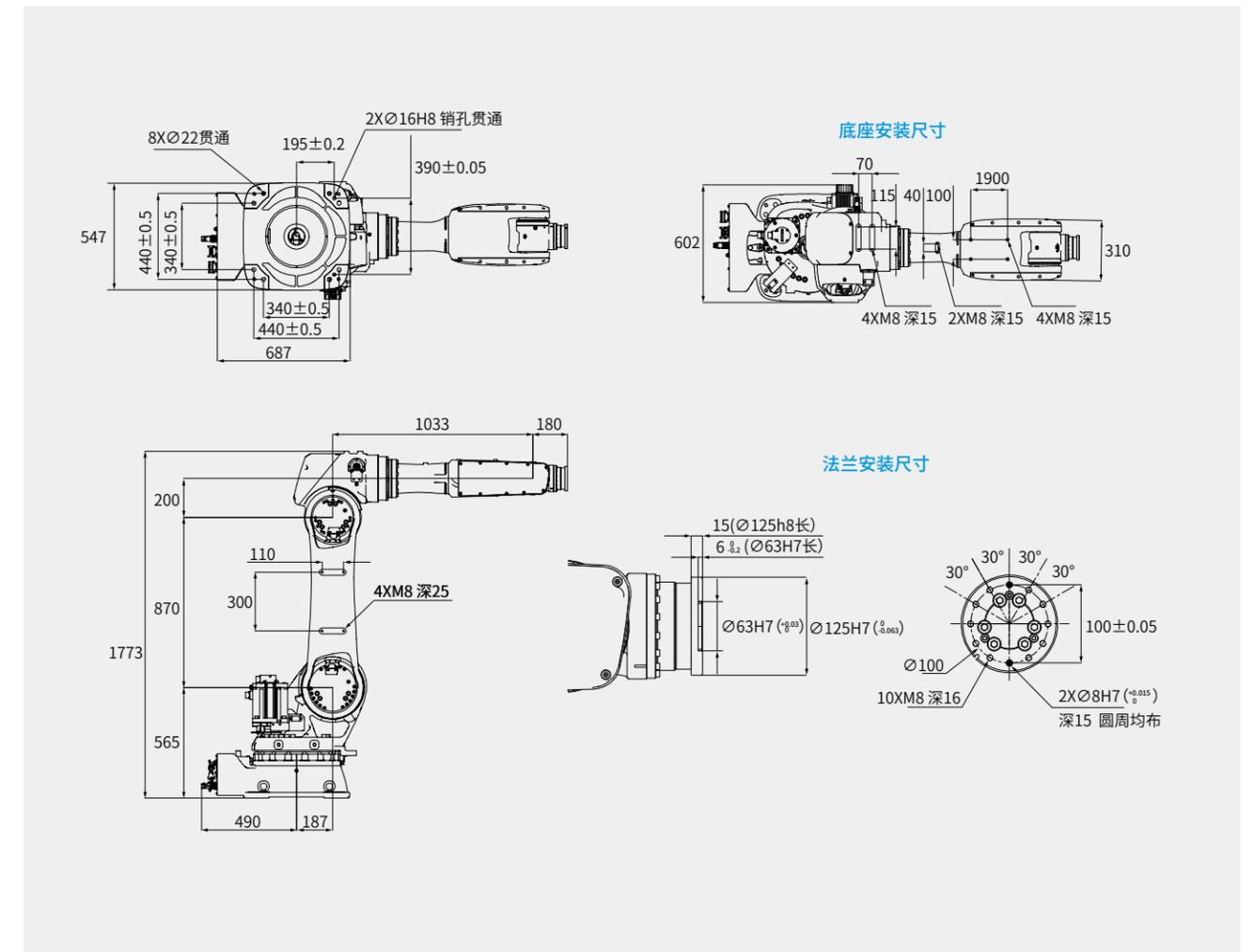
负载	60kg/80kg
臂长	2109mm
重复定位精度	±0.08mm
防护等级	IP65 (手腕 IP67)



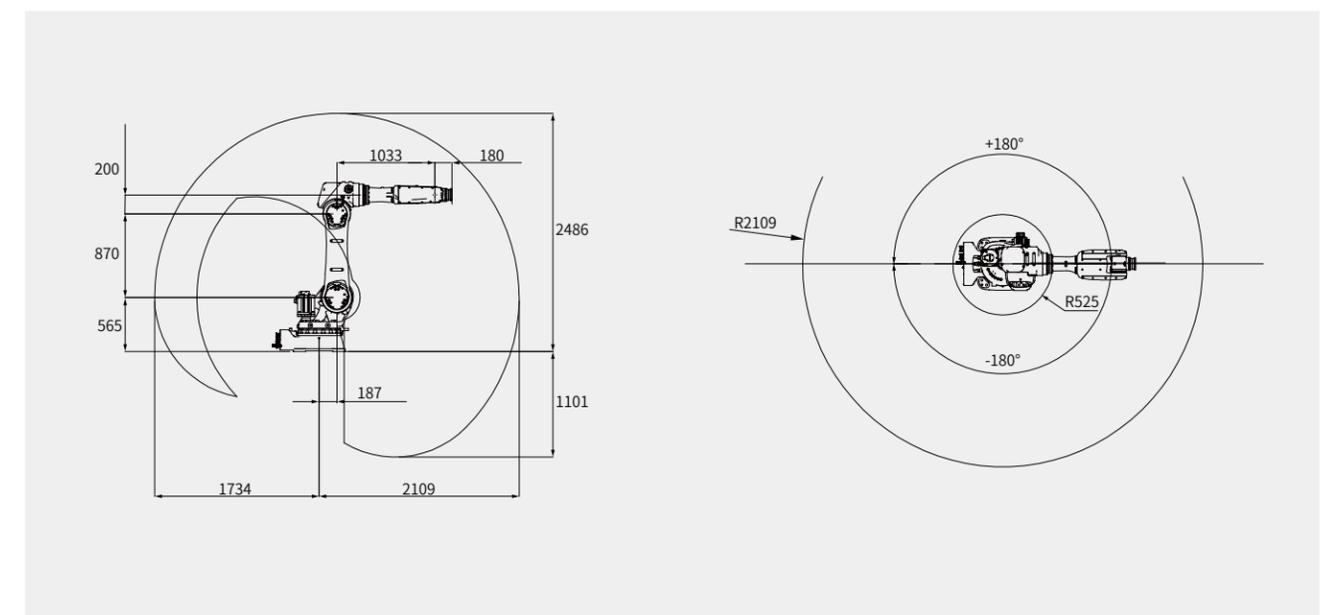
规格参数

项目		IR-R60-210S5-E1	IR-R80-210S5-E1
最大运动半径		2109mm	
腕部最大负载		60kg	80kg
防护等级		IP65 (手腕 IP67)	
重复定位精度		±0.07mm	
本体重量		650kg	
最大运动速度	第1关节	175°/s	175°/s
	第2关节	175°/s	140°/s
	第3关节	175°/s	160°/s
	第4关节	250°/s	230°/s
	第5关节	250°/s	230°/s
	第6关节	355°/s	355°/s
最大运动范围	第1关节	±180°	
	第2关节	-135° ~ +90°	
	第3关节	-80° ~ +170°	
	第4关节	±360°	
	第5关节	±125°	
	第6关节	±360°	
最大功率		19kW	
用户接口	配线	24路信号, 30V 0.5A	
	气路	1路气源, φ12mm, 0.59Mpa	
环境条件	环境温度	0~45°C	
	环境相对湿度	5%~95% (无冷凝)	
适用控制柜		IRCB100 高防护	
安装方式		落地	

安装尺寸 (单位: mm)



运动范围 (单位: mm)



SCARA 机器人

IRS111-3 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/400mm
效率	0.42s
重复精度	±0.01mm

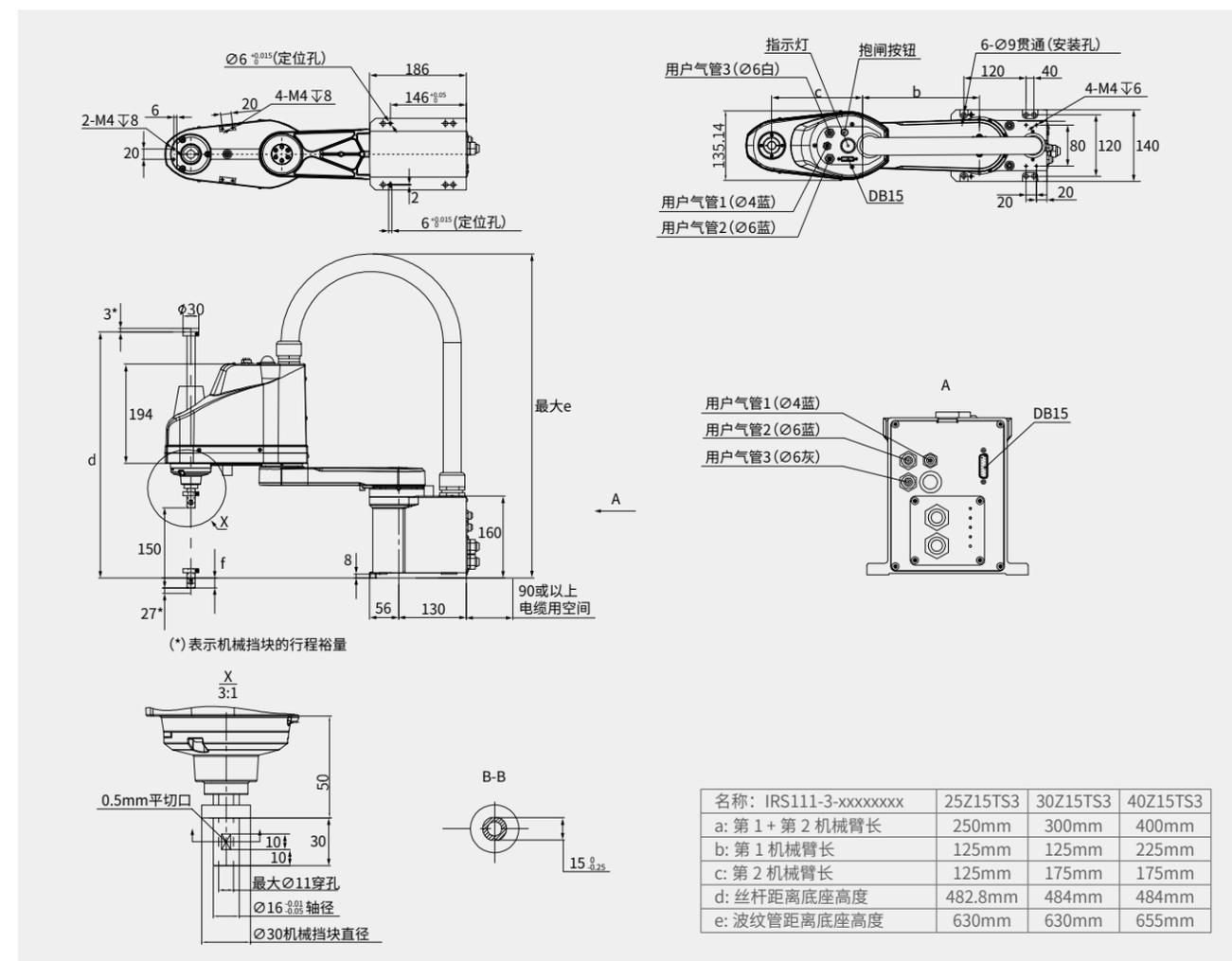


规格参数

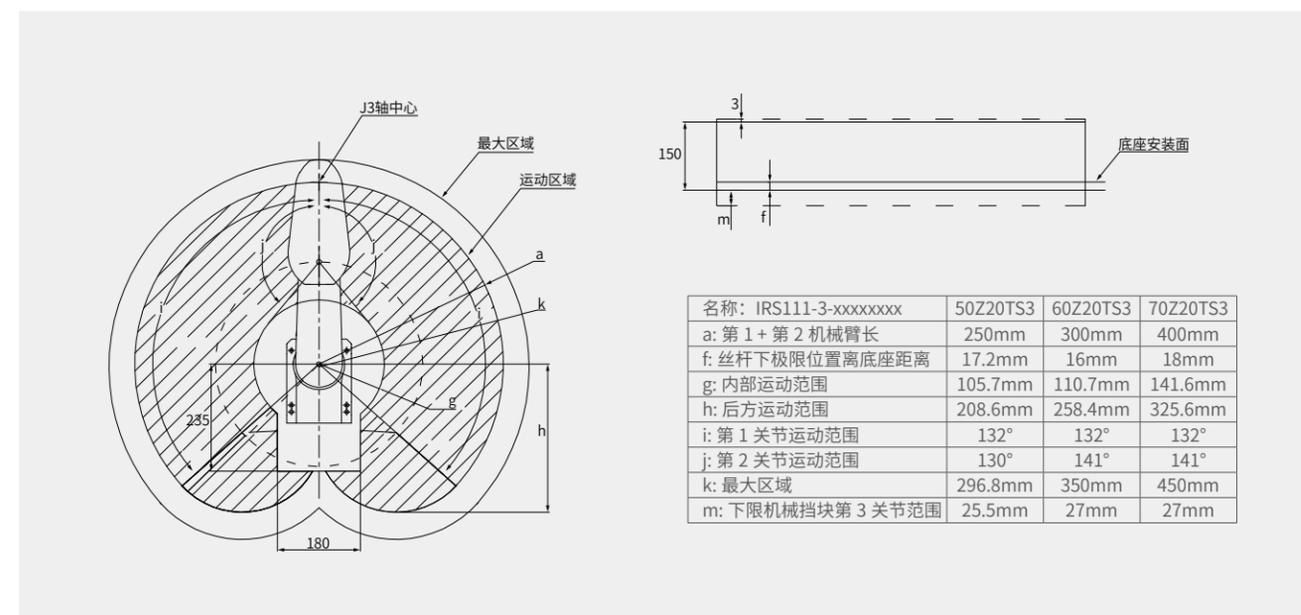
项目		IRS111-3-25Z15TS3	IRS111-3-30Z15TS3	IRS111-3-40Z15TS3
安装方式		台面安装		
机械臂长	第 1+ 第 2 机械臂	250mm	300mm	400mm
最大动作速度	第 1+ 第 2 关节	4000mm/s	5000mm/s	6000mm/s
	第 3 关节	1100mm/s	1100mm/s	1100mm/s
	第 4 关节	2600°/s	2600°/s	2600°/s
	第 4 关节	2600°/s	2600°/s	2600°/s
本体重量 (不含电缆)		12kg	12.5kg	13kg
重复定位精度	第 1+ 第 2 关节	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm
	第 3 关节	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm
	第 4 关节	±0.01°	±0.01°	±0.01°
最大运动范围	第 1 关节	±132°	±132°	±132°
	第 2 关节	±130°	±141°	±141°
	第 3 关节	150mm	150mm	150mm
	第 4 关节	±360°	±360°	±360°
可搬运重量 (负载)	额定值	1kg	1kg	1kg
	最大值	3kg	3kg	3kg
节拍时间 *1		0.49s	0.48s	0.42s
第 4 关节容许转动惯量 *2	额定值	0.005kg.m ²	0.005kg.m ²	0.005kg.m ²
	最大值	0.05kg.m ²	0.05kg.m ²	0.05kg.m ²
最大功率		0.7kW	0.7kW	0.7kW
第 3 关节压入力		100N	100N	100N
原点复位		无需原点复位	无需原点复位	无需原点复位
用户配线		15 (15Pin: D-sub)	15 (15Pin: 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 1 根 . 耐压: 0.59Mpa(6kgf/cm ² :86psi)		
安装环境		标准型		
适用控制柜		IRCB500 驱控一体		

*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

IRS111-6 系列

高速高精领域的传承，负载和臂长增加，配合优异的振动抑制功能，实现卓越的高速运转性能。

适用行业

广泛用于搬运、贴标、锁付、涂胶、检测、插件、装配等应用场合。

产品特点

负载	6kg
臂长	500mm/600mm/700mm
效率	0.40s~0.44s
重复精度	±0.02mm

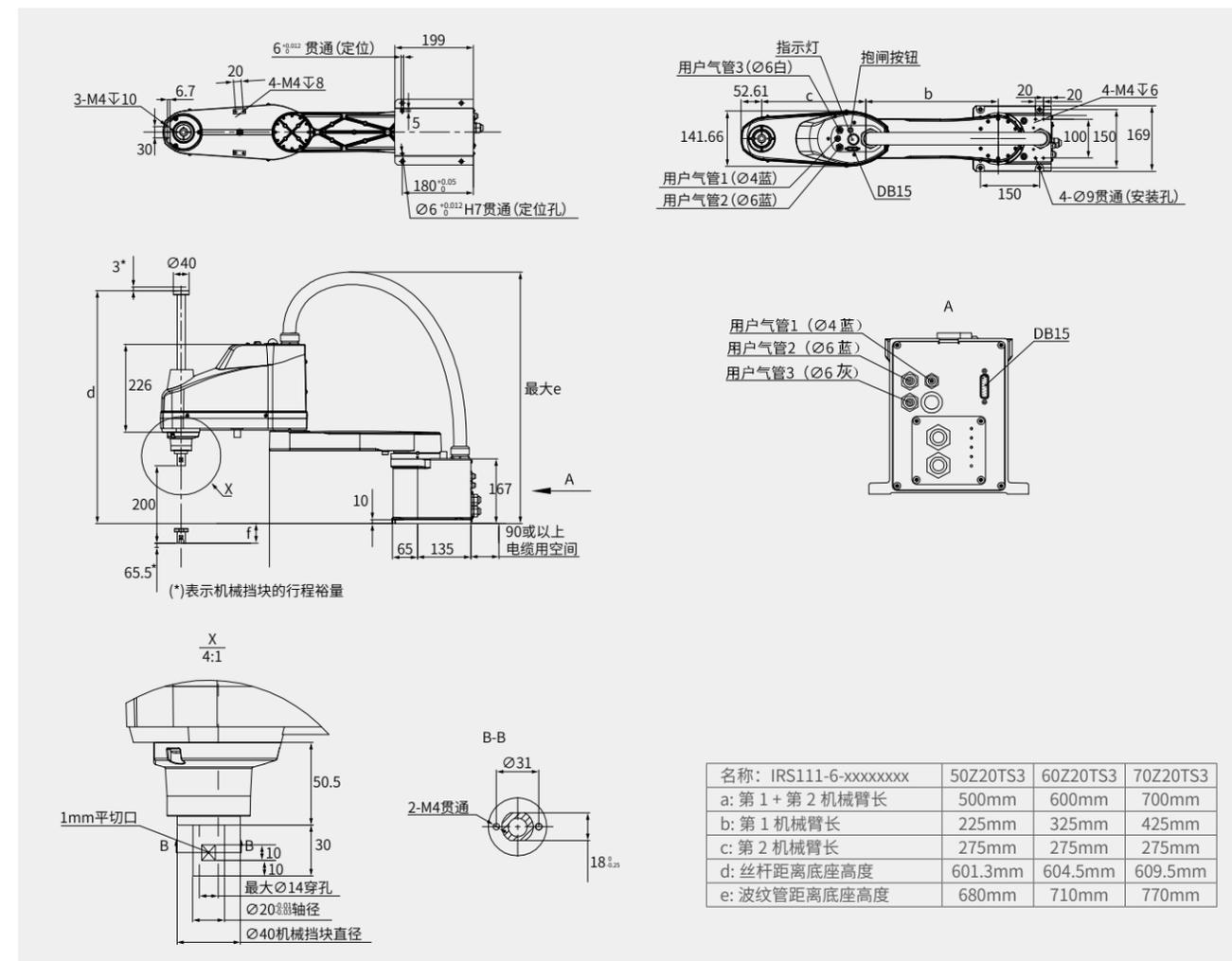


规格参数

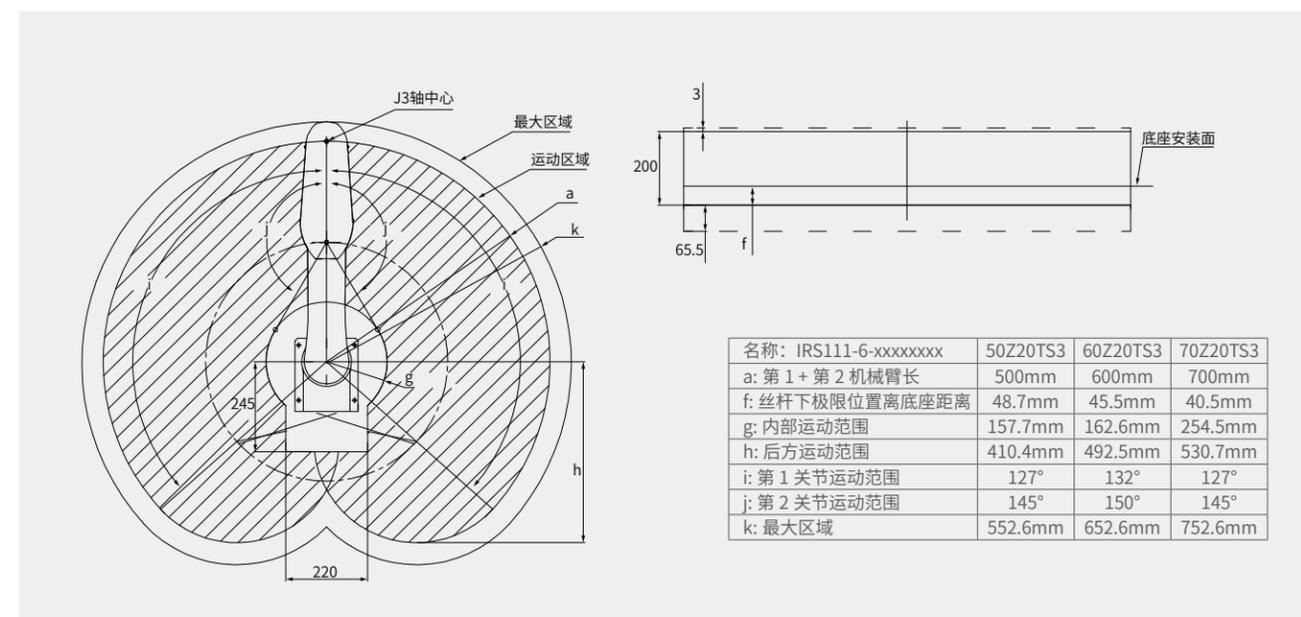
项目	IRS111-6-50Z20TS3	IRS111-6-60Z20TS3	IRS111-6-70Z20TS3
安装方式	台面安装		
机械臂长	第1+第2机械臂 500mm	600mm	700mm
最大动作速度	第1+第2关节 6150mm/s	6800mm/s	7450mm/s
	第3关节 1100mm/s	1100mm/s	1100mm/s
	第4关节 2000°/s	2000°/s	2000°/s
	本体重量 (不含电缆)	18kg	19kg
重复定位精度	第1+第2关节 ±0.02mm	±0.02mm	±0.02mm
	第3关节 ±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm
	第4关节 ±0.01°	±0.01°	±0.01°
	最大运动范围	第1关节 ±127°	±132°
第2关节 ±145°		±150°	±145°
第3关节 200mm		200mm	200mm
第4关节 ±360°		±360°	±360°
可搬运重量 (负载)	额定值 2kg	2kg	2kg
	最大值 6kg	6kg	6kg
节拍时间 ¹	0.40s	0.42s	0.44s
第4关节容许转动惯量 ²	额定值 0.01kg.m ²	0.01kg.m ²	0.01kg.m ²
	最大值 0.12kg.m ²	0.12kg.m ²	0.12kg.m ²
最大功率	1kW	1kW	1kW
第3关节压入力	100N	100N	100N
原点复位	无需原点复位	无需原点复位	无需原点复位
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)		
适用控制柜	IRCB500 驱控一体		

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

IRS111-10 系列

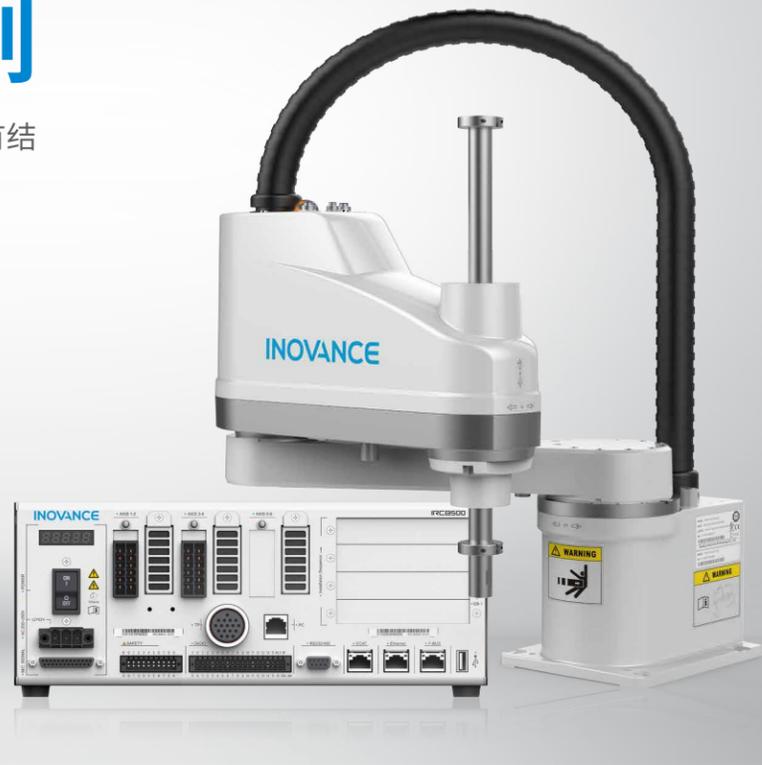
高速高精 SCARA 机器人在领域中的延伸，具有结构紧凑、承载能力高、振动小等特点。

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/600mm/700mm/800mm
效率	0.40s~0.54s
重复精度	±0.02mm/±0.025mm

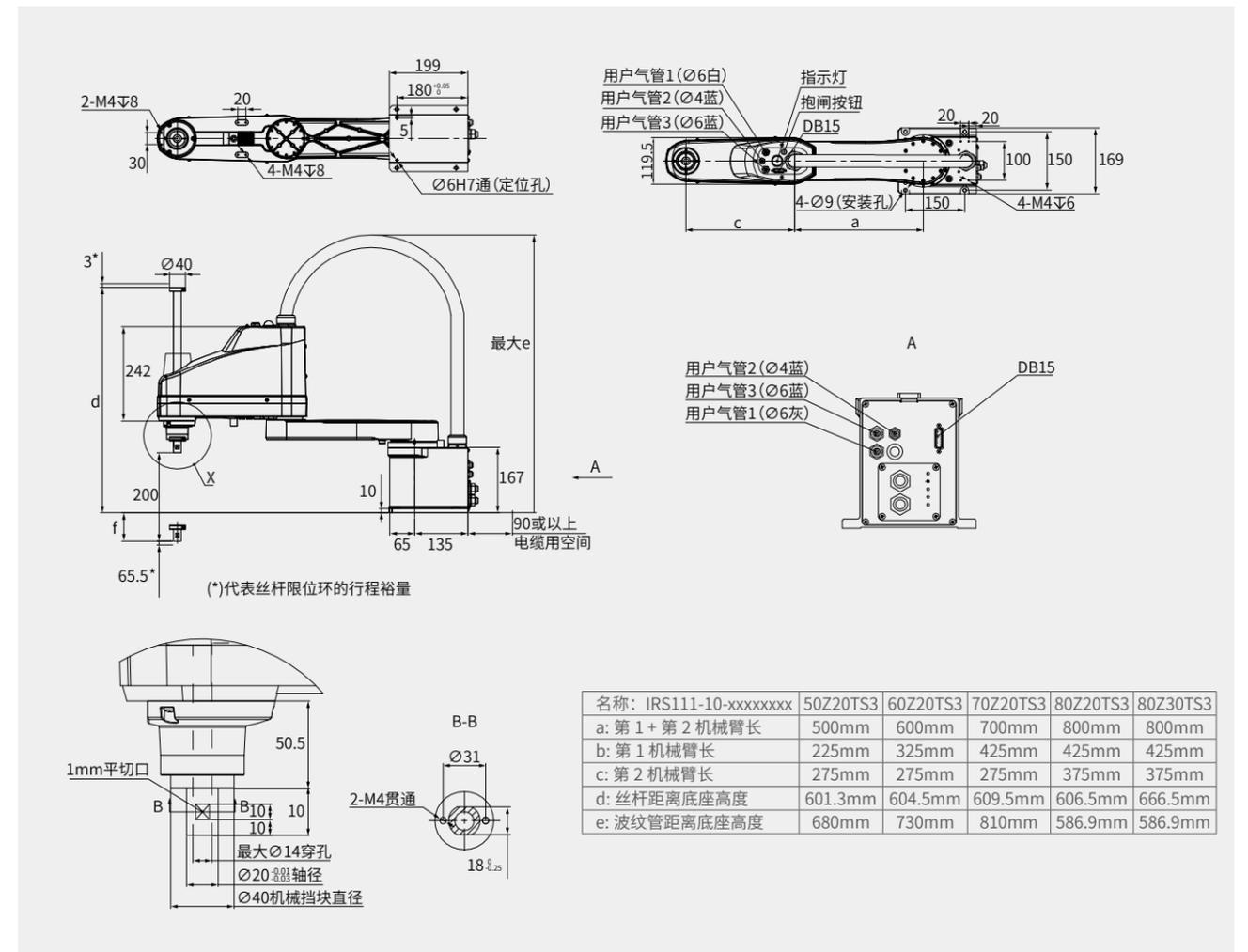


规格参数

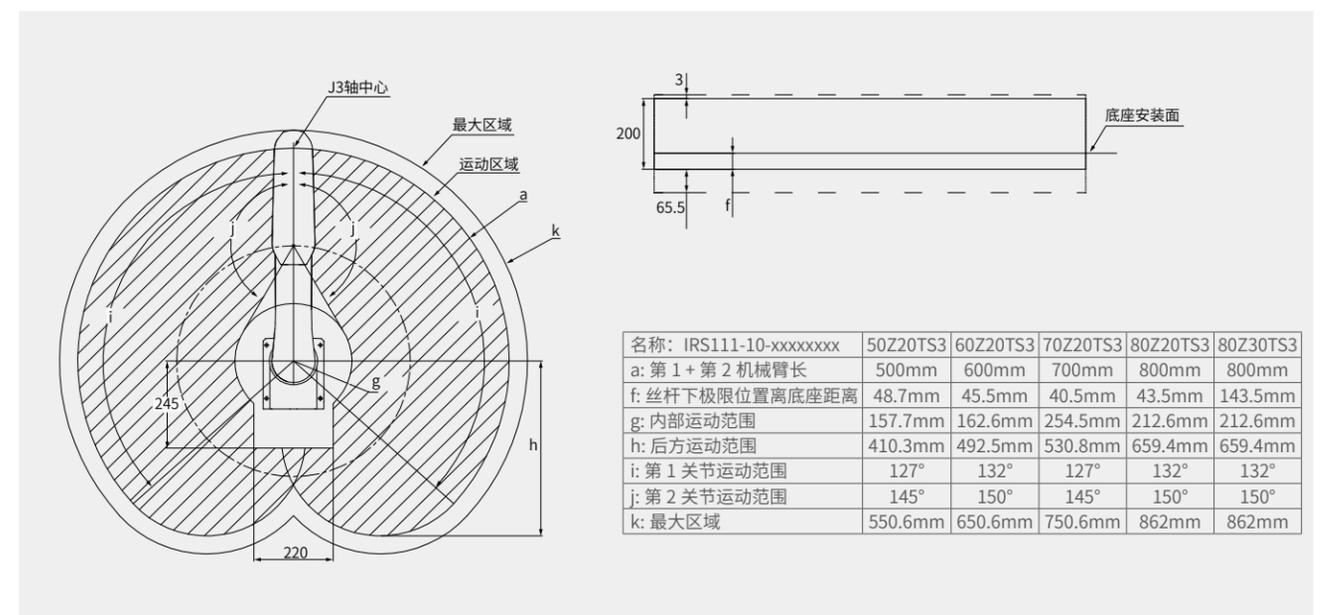
项目	IRS111-10-50Z20TS3	IRS111-10-60Z20TS3	IRS111-10-70Z20TS3	IRS111-10-80Z20TS3	IRS111-10-80Z30TS3	
安装方式	台面安装					
机械臂长	第1+第2机械臂	500mm	600mm	700mm	800mm	800mm
最大动作速度	第1+第2关节	6150mm/s	6800mm/s	6800mm/s	10500mm/s	10500mm/s
	第3关节	1100mm/s	1100mm/s	1100mm/s	1100mm/s	1100mm/s
	第4关节	1050°/s	1050°/s	1050°/s	2600°/s	2600°/s
本体重量 (不含电缆)	20kg	21kg	22kg	23kg	23kg	
重复定位精度	第1+第2关节	±0.02mm	±0.02mm	±0.02mm	±0.025mm	±0.025mm
	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°
最大运动范围	第1关节	±127°	±132°	±127°	±132°	±132°
	第2关节	±145°	±150°	±145°	±150°	±150°
	第3关节	200mm	200mm	200mm	200mm	300mm
	第4关节	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°
可搬运重量 (负载)	额定值	5kg	5kg	5kg	5kg	5kg
	最大值	10kg	10kg	10kg	10kg	10kg
节拍时间 ¹	0.46s	0.47s	0.54s	0.45s	0.45s	
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	0.25kg·m ²	0.25kg·m ²	0.3kg·m ²	0.3kg·m ²
最大功率	1.35kW	1.35kW	1.35kW	1.35kW	1.35kW	
第3关节压入力	150N	150N	150N	200N	200N	
原点复位	无需原点复位					
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)					
适用控制柜	IRCB500 驱控一体					

*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

IRS111-20 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/800mm/1000mm
效率	0.42s~0.47s
重复精度	±0.02mm/±0.025mm

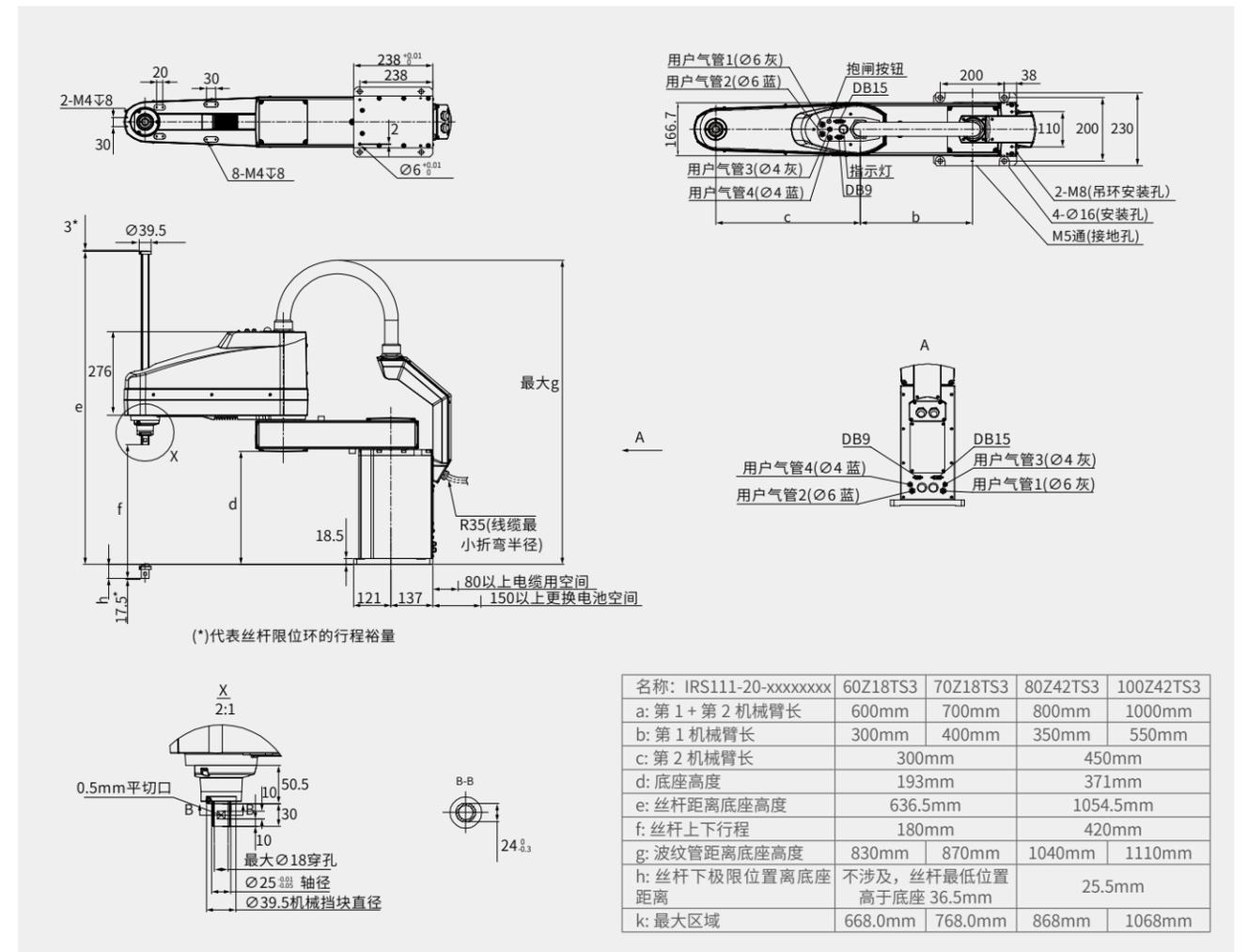


规格参数

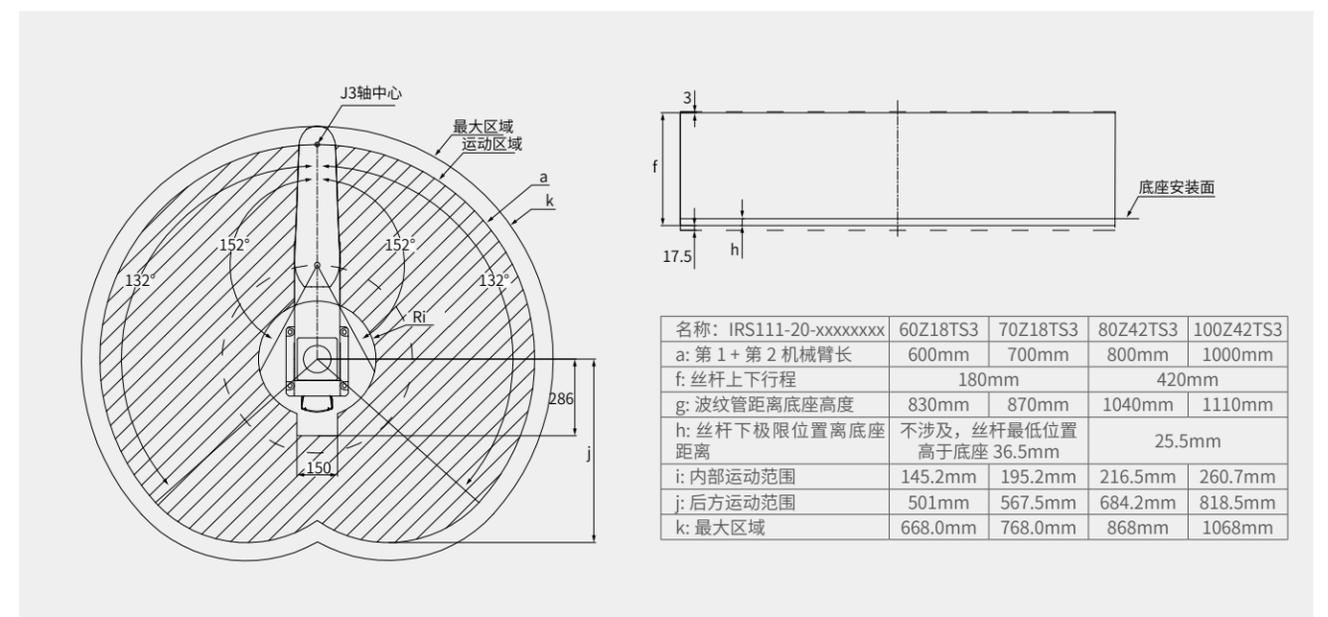
项目	IRS111-20-60Z18TS3	IRS111-20-70Z18TS3	IRS111-20-80Z42TS3	IRS111-20-100Z42TS3	
安装方式	台面安装				
机械臂长	第1+第2机械臂 600mm	700mm	800mm	1000mm	
最大动作速度	第1+第2关节	6800mm/s	7450mm/s	9940mm/s	
	第3关节	1010mm/s	1010mm	1010mm/s	
	第4关节	1400°/s	1400°/s	1400°/s	1400°/s
	第4关节	1400°/s	1400°/s	1400°/s	1400°/s
本体重量 (不含电缆)	42kg	43kg	50kg	53kg	
重复定位精度	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°	±0.01°
最大运动范围	第1关节	±132°	±132°	±132°	±132°
	第2关节	±152°	±152°	±152°	±152°
	第3关节	180mm	180mm	420mm	420mm
	第4关节	±360°	±360°	±360°	±360°
可搬运重量 (负载)	额定值	10kg	10kg	10kg	10kg
	最大值	20kg	20kg	20kg	20kg
节拍时间 ¹	0.42s	0.42s	0.45s	0.47s	
第4关节容许转动惯量 ²	额定值	0.05kg·m ²	0.05kg·m ²	0.05kg·m ²	0.05kg·m ²
	最大值	0.45kg·m ²	0.45kg·m ²	0.45kg·m ²	0.45kg·m ²
最大功率	2.1kW	2.1kW	2.1kW	2.1kW	
第3关节压入力	250N	250N	250N	250N	
原点复位	无需原点复位	无需原点复位	无需原点复位	无需原点复位	
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				
适用控制柜	IRCB500 驱控一体				

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-S20 系列

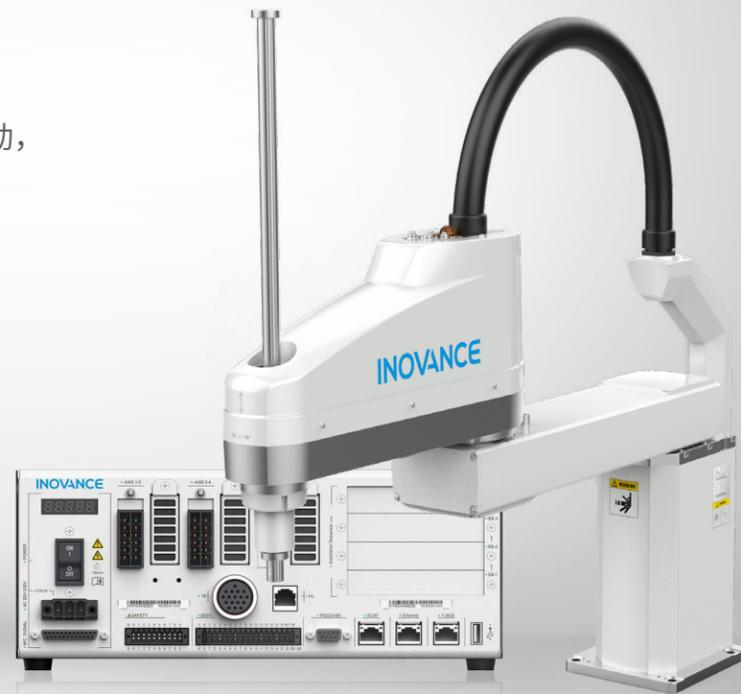
是 SCARA 机器人专机，第 4 关节采用谐波驱动，具有高惯量、刚性强、精度高等特点。

适用行业

针对锂电行业的应用。

产品特点

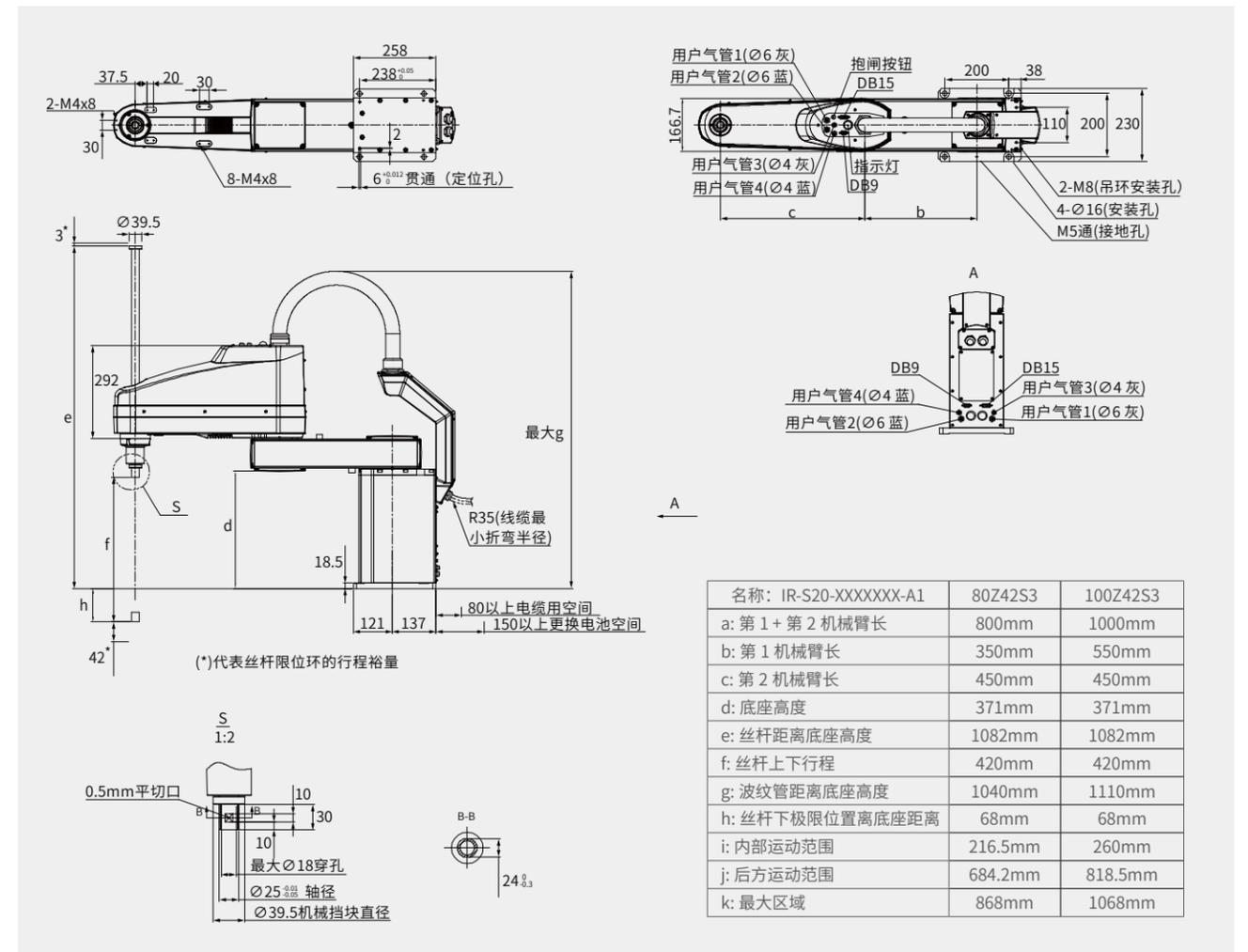
负载	20kg
臂长	800mm/1000mm
效率	0.48s~0.59s
重复精度	±0.025mm



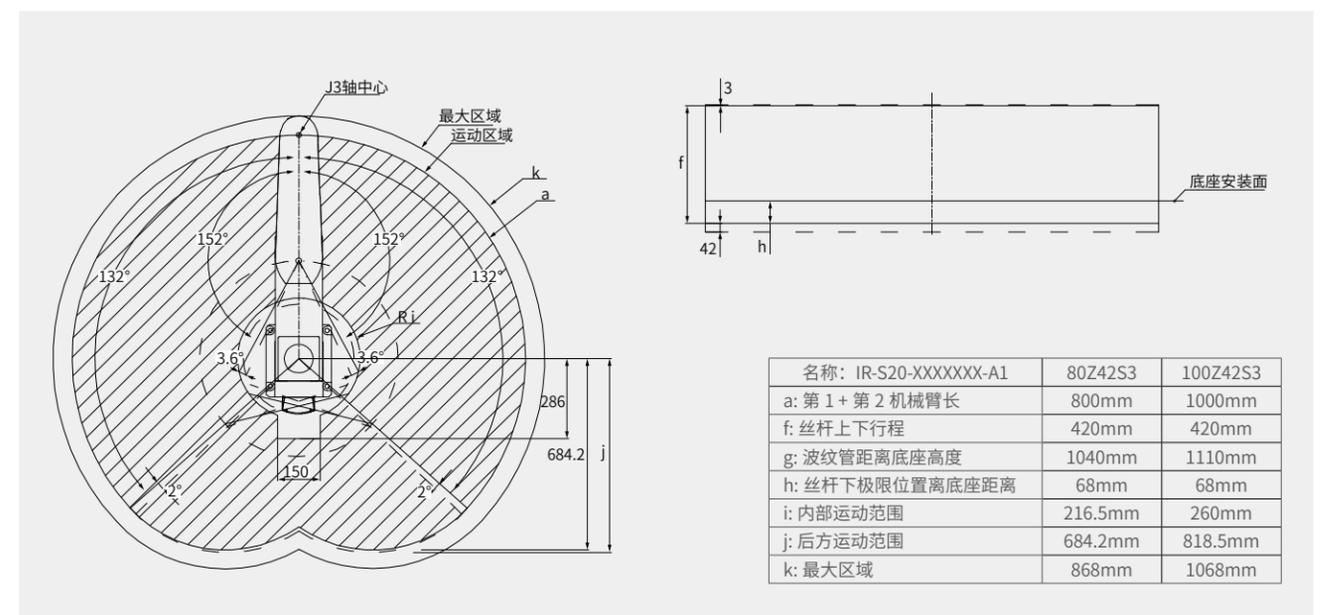
规格参数

项目	IR-S20-80Z42S3-A1	IR-S20-100Z42S3-A1
安装方式	台面安装	
机械臂长	第 1+ 第 2 机械臂 800mm	1000mm
最大动作速度	第 1+ 第 2 关节 9550 mm/s	10807 mm/s
	第 3 关节 1010mm/s	
	第 4 关节 705° /s	
本体重量 (不含电缆)	51kg	54kg
重复定位精度	第 1+ 第 2 关节 ±0.025mm	
	第 3 关节 ±0.01mm	
	第 4 关节 ±0.01°	
最大运动范围	第 1 关节 ±132°	
	第 2 关节 ±152°	
	第 3 关节 420mm	
	第 4 关节 ±360°	
可搬运重量 (负载)	额定值 10kg	
	最大值 20kg	
节拍时间	0.48s	0.59s
第 4 关节容许转动惯量	额定值 0.5kg.m ²	
	最大值 1.0kg.m ²	
最大功率	2.55kW	
第 3 关节压入力	250N	
原点复位	无需原点复位	
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	
适用控制柜	IRCB500 驱控一体	

安装尺寸 (单位: mm)



运动范围 (单位: mm)



SCARA 机器人

IR-S50 系列

是 SCARA 机器人产品的大负载应用，具有负载能力强、精度高、刚性大、运动柔顺平稳等特点。

适用行业

应用于上下料、精密装配、搬运、点胶、涂胶、锁螺丝、贴标、插件、分拣等场合以及新能源、3C、食品包装等行业。

产品特点

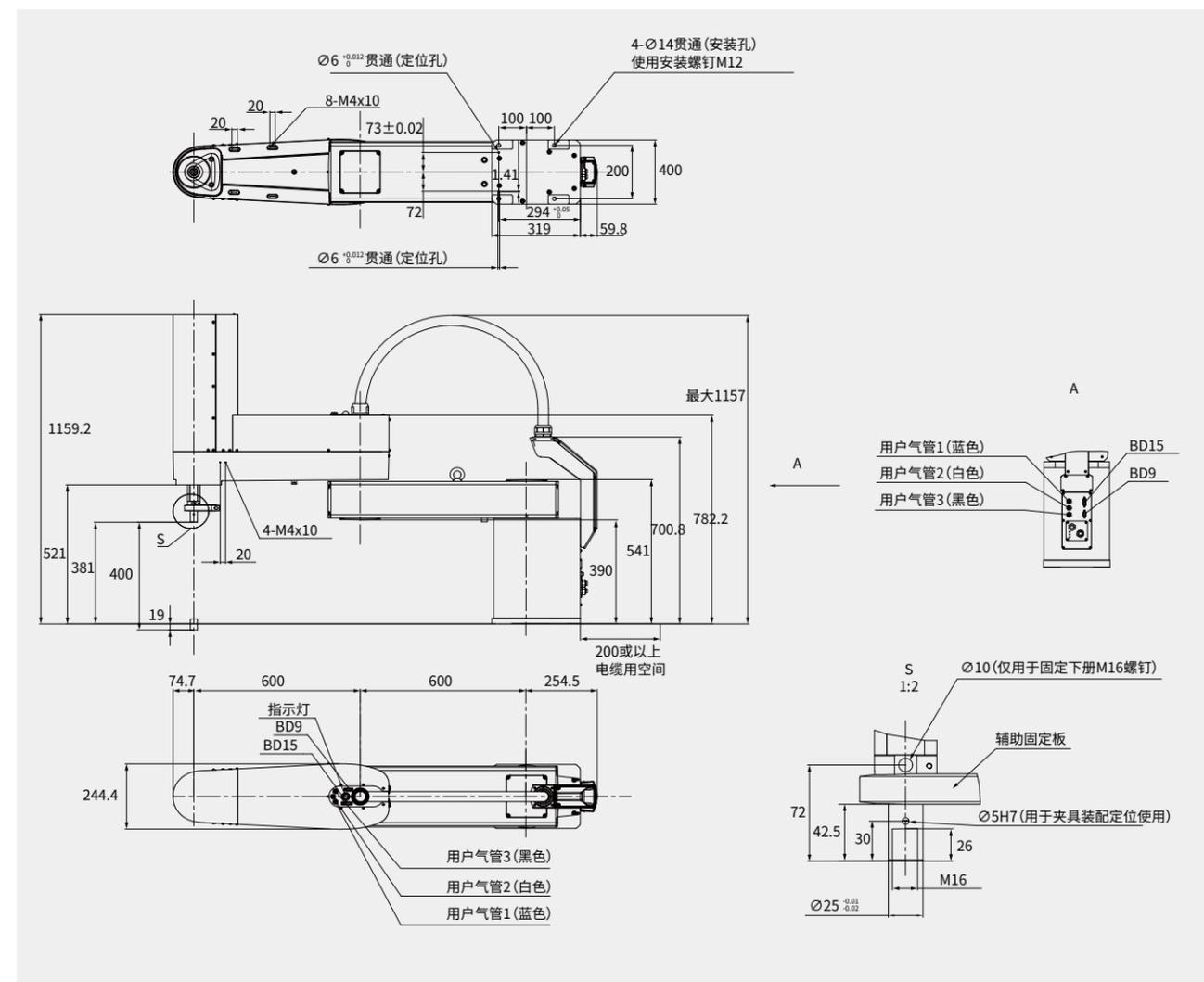
负载	50kg
臂长	1200mm
效率	0.84s
重复精度	±0.05mm



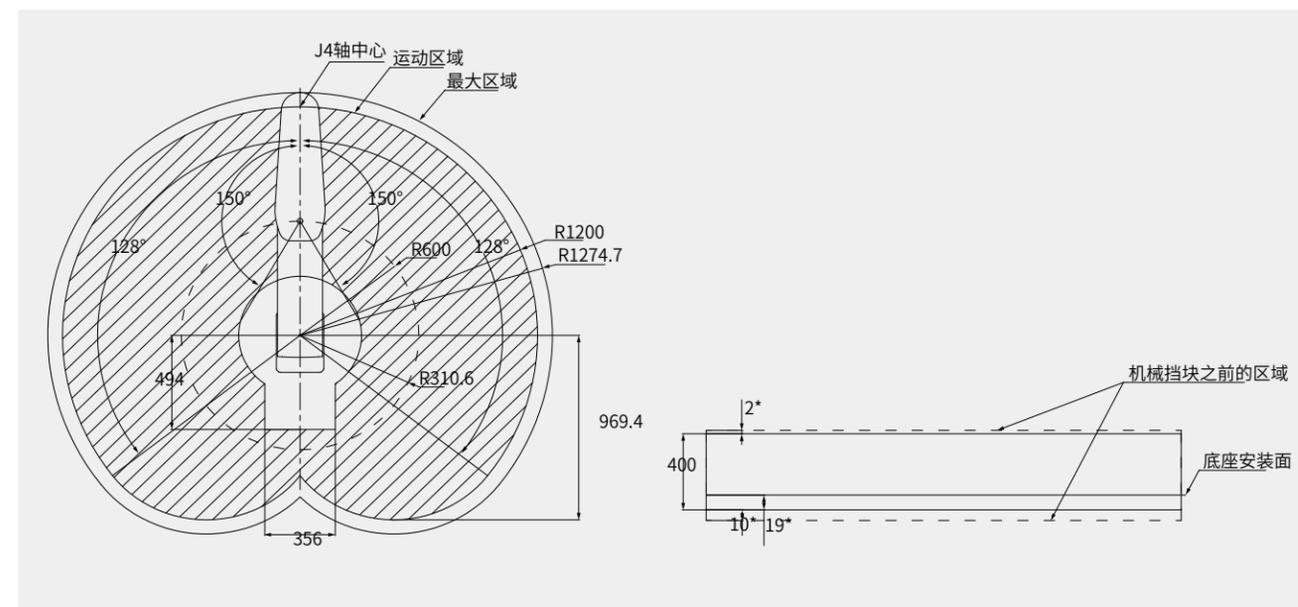
规格参数

项目		IR-S50-120Z40S3-B1
安装方式		台面安装
机械臂长	第 1+ 第 2 机械臂	1200mm
最大动作速度	第 1+ 第 2 关节	7400mm/s
	第 3 关节	750mm/s
	第 4 关节	600° /s
本体重量 (不含电缆)		124kg
重复定位精度	第 1+ 第 2 关节	±0.05mm
	第 3 关节	±0.02mm
	第 4 关节	±0.005°
最大运动范围	第 1 关节	±128°
	第 2 关节	±150°
	第 3 关节	400mm
	第 4 关节	±180°
可搬运重量 (负载)	最大值	50kg
节拍时间		0.84s
第 4 关节容许转动惯量	最大值	2.45kg.m ²
最大功率		3.1kW
原点复位		无需原点复位
用户配线		24(15Pin: D-sub+9Pin)
用户配管		φ6mm 空气管 3 根 . 耐压: 0.59Mpa(6kgf/cm ² :86psi)
安装环境		标准型
适用控制柜		IRCB500 高防护驱控一体

安装尺寸 (单位: mm)



运动范围 (单位: mm)



SCARA 机器人

IRS112 倒装系列

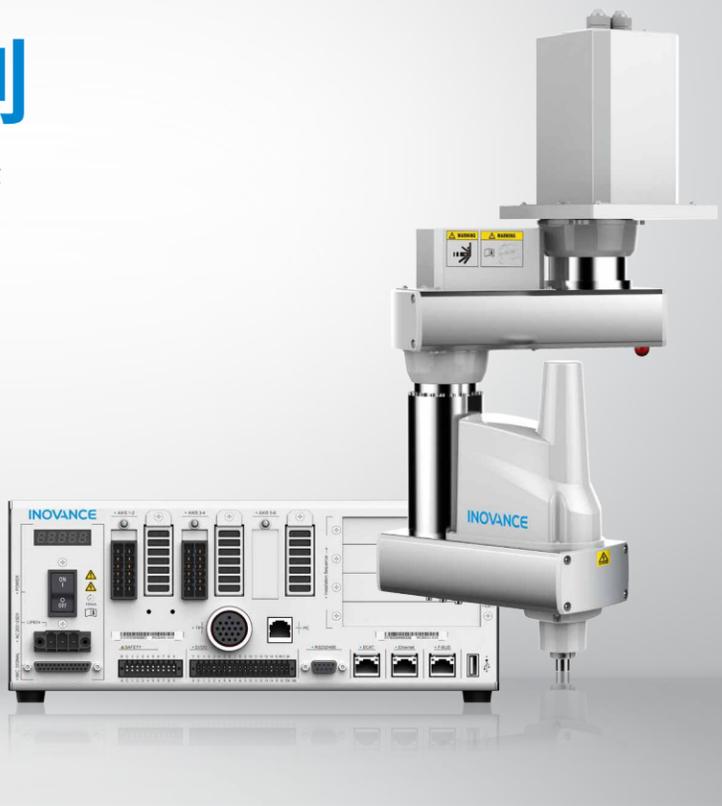
采用吊顶安装方式，等臂长的结构设计保证其工作空间无死角，以最小的占地面积获得最大的工作空间，产线布置更加灵活。

适用行业

特别适合于设备空间极度紧凑时机器人的上下料、精密装配、搬运、贴标、插件、分拣等应用。

产品特点

负载	3kg/4kg
臂长	350mm/550mm
效率	0.34s~0.39s
重复精度	±0.010mm/±0.015mm

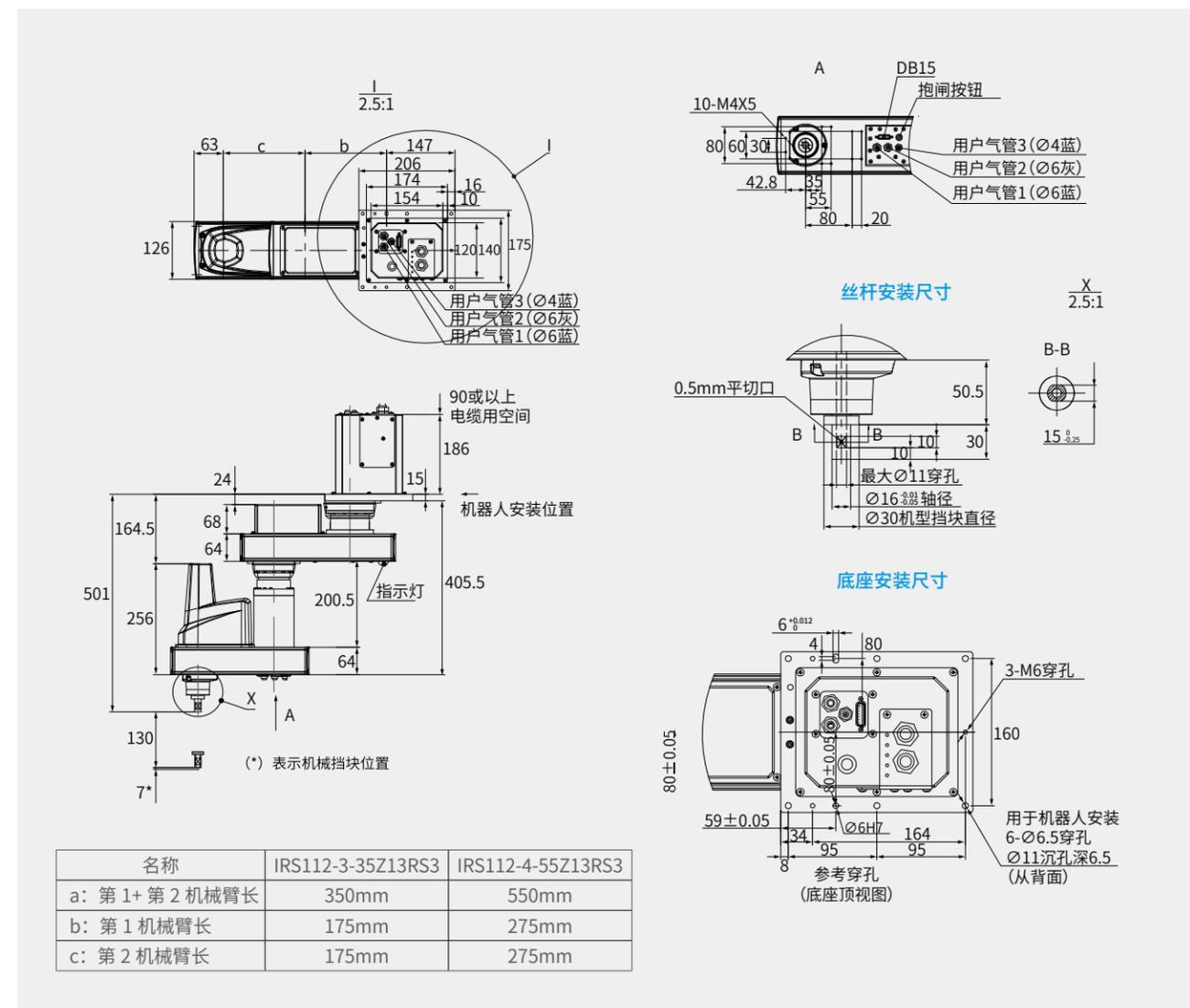


规格参数

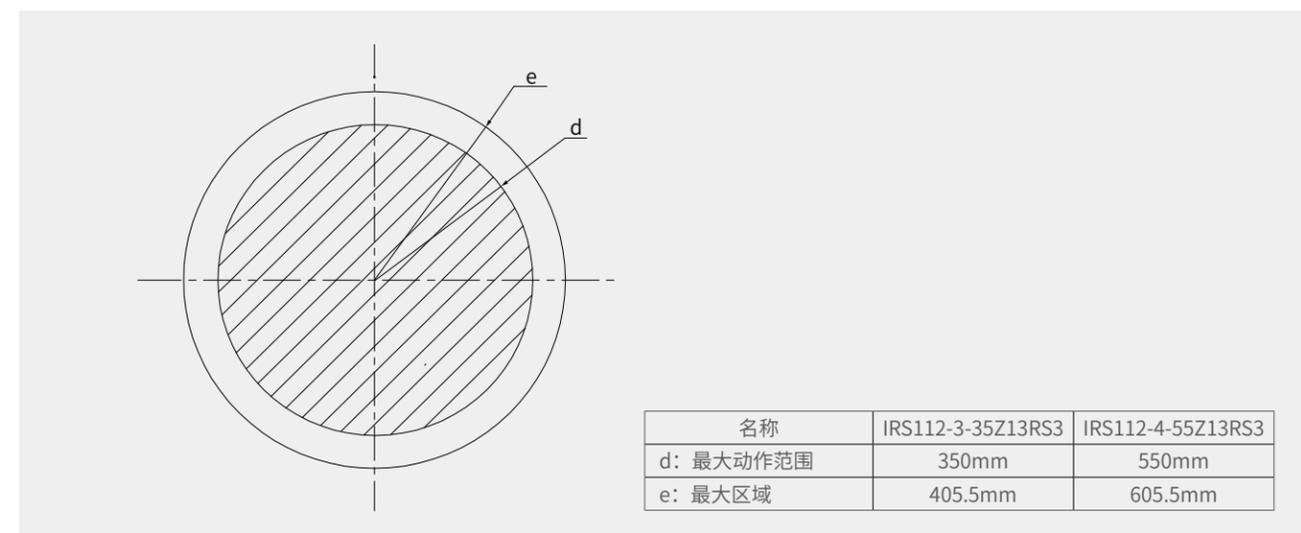
项目	IRS112-3-35Z13RS3	IRS112-4-55Z13RS3
安装方式	吊顶安装	
机械臂长	第 1+ 第 2 机械臂 350mm	550mm
最大动作速度	第 1+ 第 2 关节 6237mm/s	7400mm/s
	第 3 关节 1100mm/s	1100mm/s
	第 4 关节 2600° /s	2600° /s
本体重量 (不含电缆)	18.5kg	20kg
重复定位精度	第 1+ 第 2 关节 ±0.01mm	±0.015mm
	第 3 关节 ±0.01mm	±0.01mm
	第 4 关节 ±0.01°	±0.01°
最大运动范围	第 1 关节 ±225°	±225°
	第 2 关节 ±225°	±225°
	第 3 关节 130mm	130mm
	第 4 关节 ±720°	±720°
可搬运重量 (负载)	额定值 1kg	1kg
	最大值 3kg	4kg
节拍时间 *1	0.34s	0.39s
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
最大功率	1.25kW	1.25kW
第 3 关节压入力	100N	100N
原点复位	无需原点复位	无需原点复位
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	
适用控制柜	IRCB500 驱控一体	

*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

IRS11 三轴系列

具备 IP67 高防护等级，表面耐酸碱腐蚀，专为潮湿、油雾恶劣环境而专门设计，可长期可靠运行。

适用行业

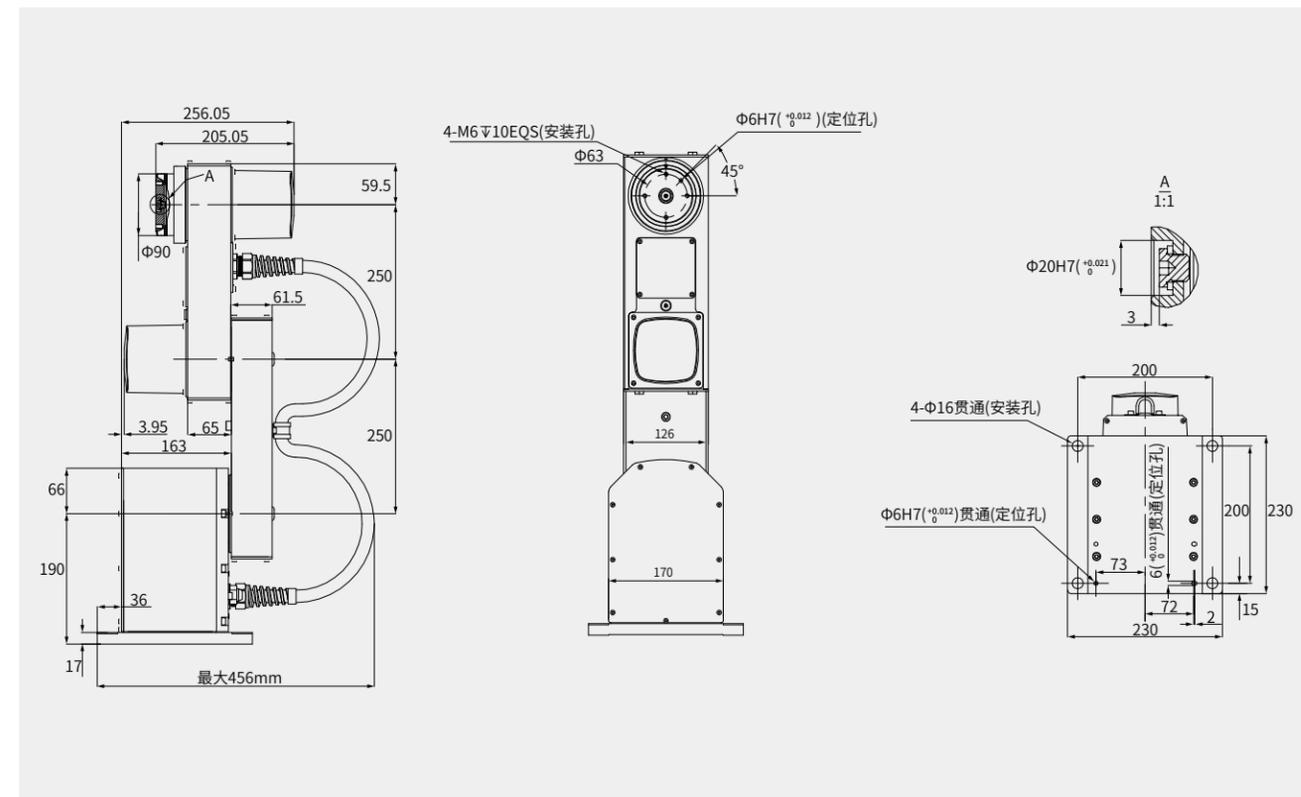
特别适合于机床行业的上下料工艺应用，提供高防护、高性价比解决方案。

产品特点

负载	8kg
臂长	500mm
防护等级	IP67
运动轴	R 轴 /R 轴 /R 轴



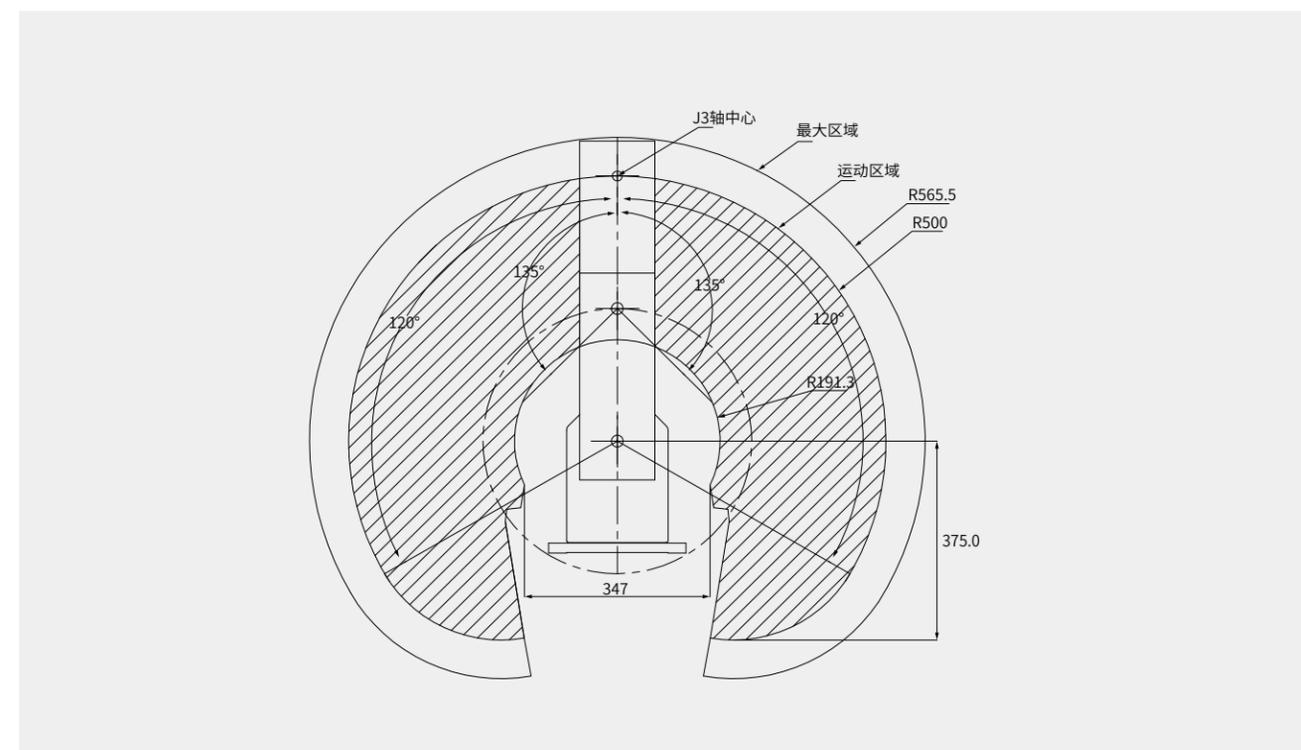
安装尺寸 (单位: mm)



规格参数

项目		IRS11-8-50TS5
安装方式		台面安装
运动轴数		3
防护等级		IP67
机械臂长	第 1+ 第 2 机械臂	500mm
最大动作速度	第 1+ 第 2 关节	5890mm/s
	第 3 关节	600° /s
本体重量 (不含电缆)		24kg
重复定位精度	第 1+ 第 2 关节	±0.02mm
	第 3 关节	±0.01°
最大运动范围	第 1 关节	±120°
	第 2 关节	±135°
	第 3 关节	±360°
可搬运重量 (负载)	最大值	8kg
最大功率		1kW
原点复位		无需原点复位
适用控制柜		IRCB500 驱控一体

运动范围 (单位: mm)



SCARA 机器人

IR-C8 系列

是速度最快的 SCARA 机器人，性能比肩欧系最高品牌，节拍时间仅为 0.26s，大幅度提升产线效率。

适用行业

广泛应用于精密装配、搬运、点胶、涂胶、锁螺丝、贴标、插件、分拣等行业用场合。

产品特点

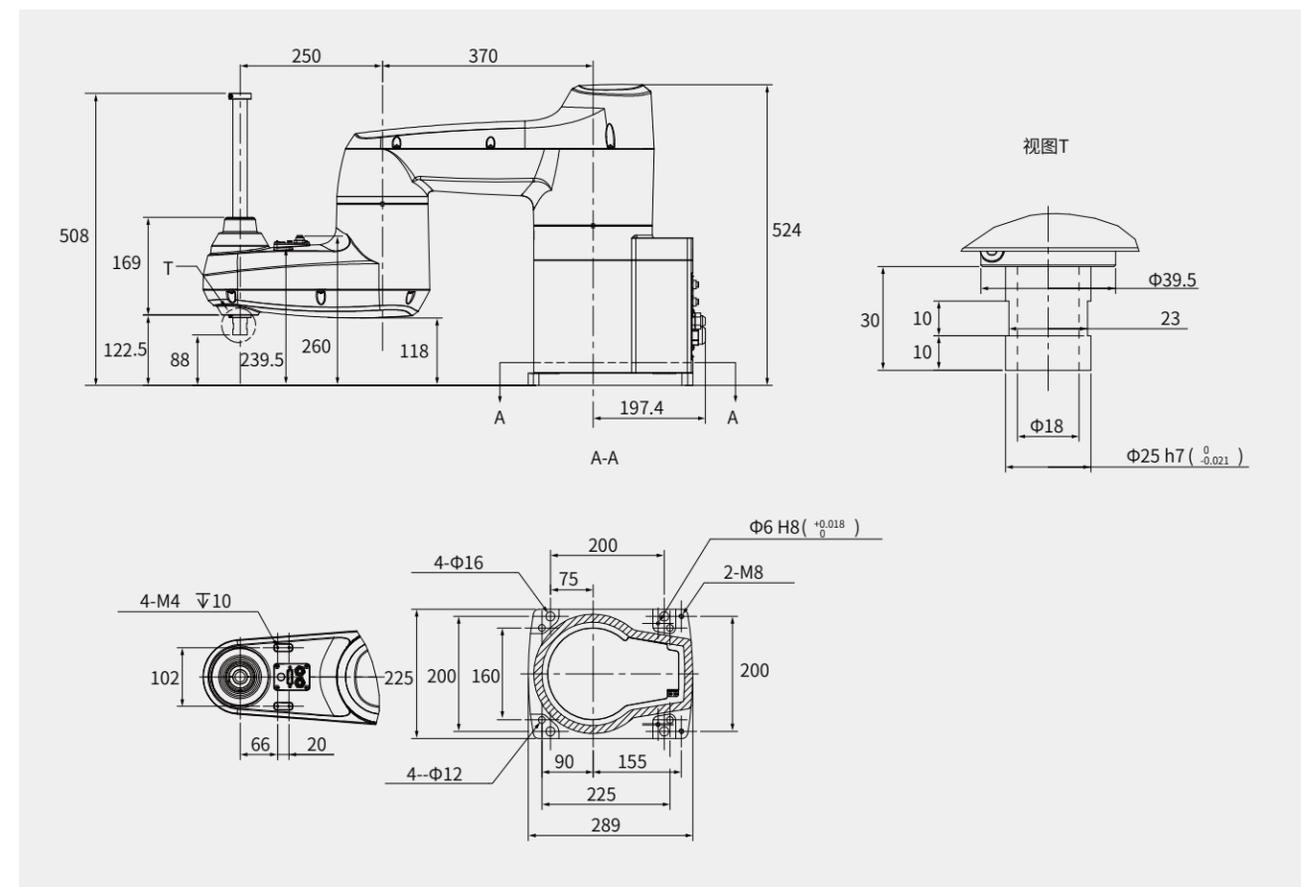
负载	8kg
臂长	620mm
效率	0.26s
重复精度	±0.02mm



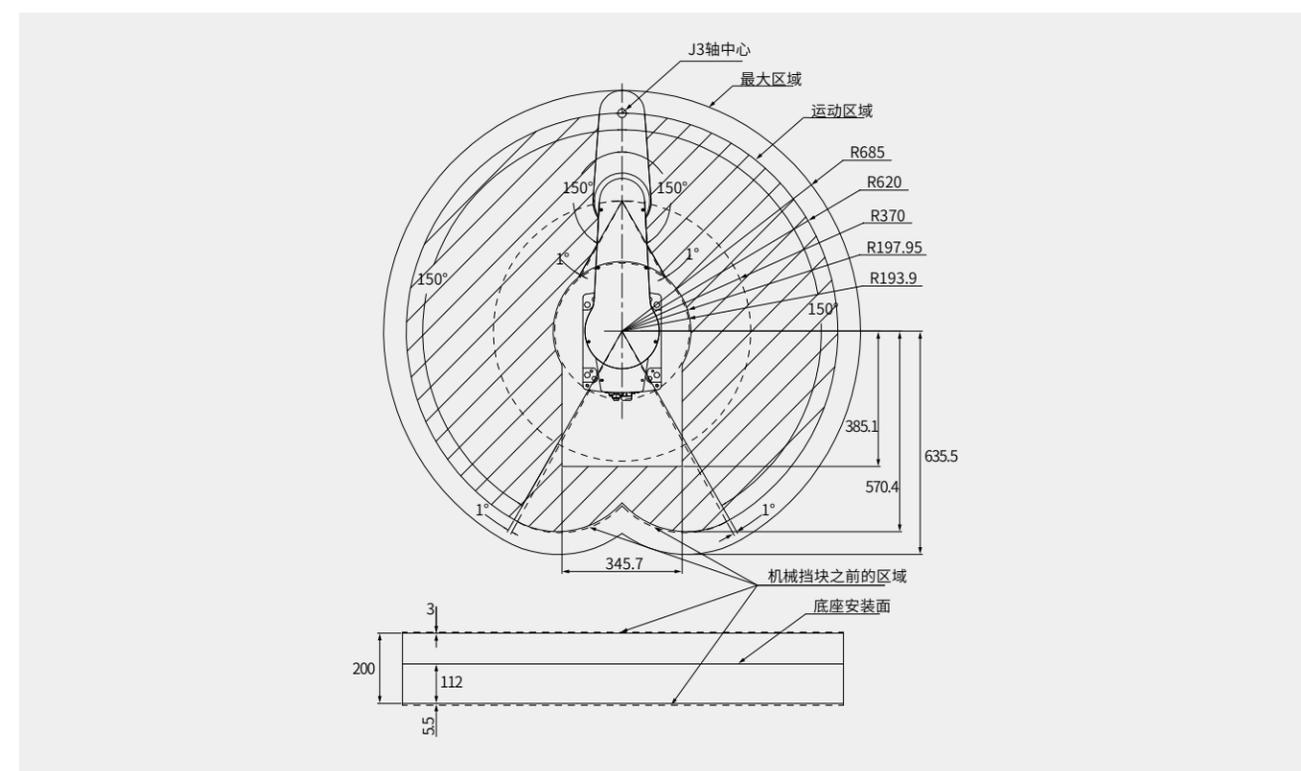
规格参数

项目		IR-C8-62Z20S3-A1
安装方式		台面安装
机械臂长	第 1+ 第 2 机械臂	620mm
最大动作速度	第 1+ 第 2 关节	6950 mm/s
	第 3 关节	2200 mm/s
	第 4 关节	2800 deg/s
本体重量 (不含电缆)		50kg
重复定位精度	第 1+ 第 2 关节	±0.02 mm
	第 3 关节	±0.01mm
	第 4 关节	±0.01°
最大运动范围	第 1 关节	±150°
	第 2 关节	±150°
	第 3 关节	200mm
	第 4 关节	±360°
可搬运重量 (负载)	额定值	4kg
	最大值	8kg
节拍时间		0.26s
第 4 关节容许转动惯量	额定值	0.01kg·m ²
	最大值	0.12kg·m ²
最大功率		3.1kW
第 3 关节压入力		100N
原点复位		无需原点复位
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)
安装环境		标准型
适用控制柜		IRCB500 驱控一体

安装尺寸 (单位: mm)



运动范围 (单位: mm)



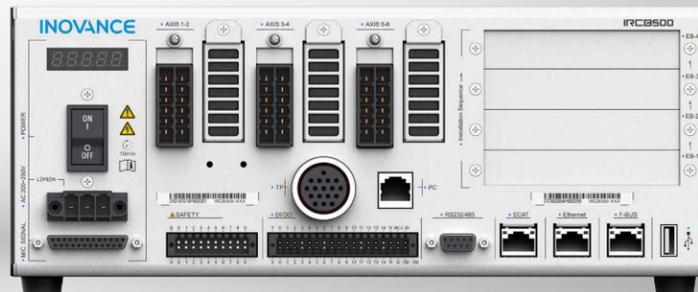
机器人控制柜

IRCB500 系列

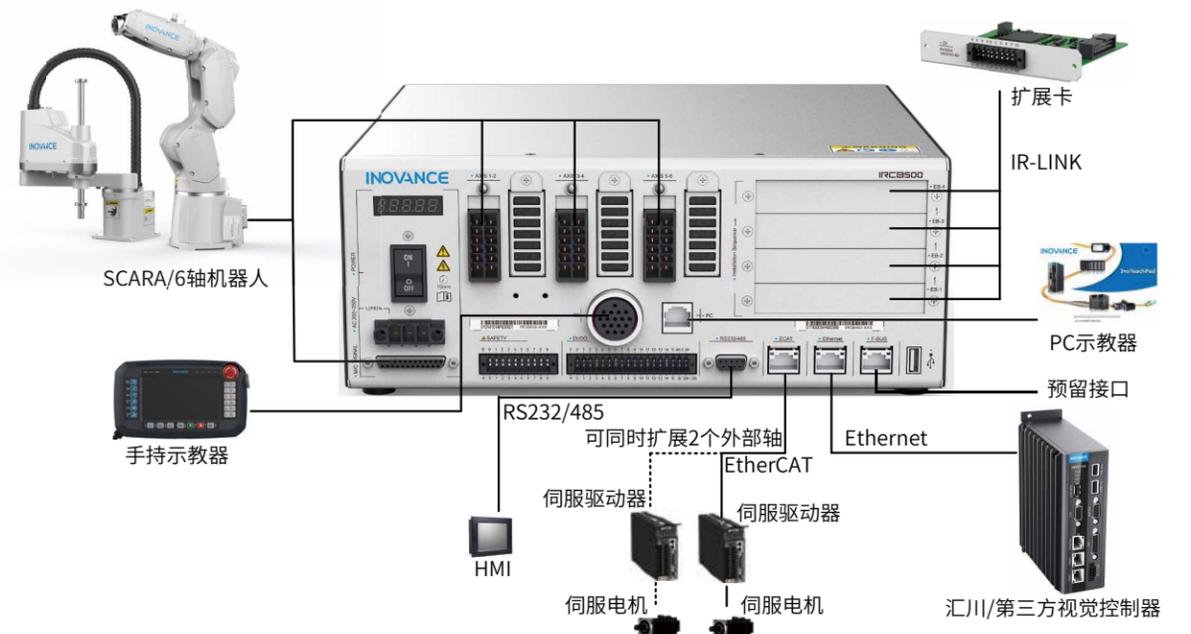
针对小型工业机器人专门设计，具备结构轻便、功能丰富、易于安装、易于扩展等优点，满足设备日益紧凑、产能日益提升、作业日益柔性化的 3C 行业制造需求。

适配机器人

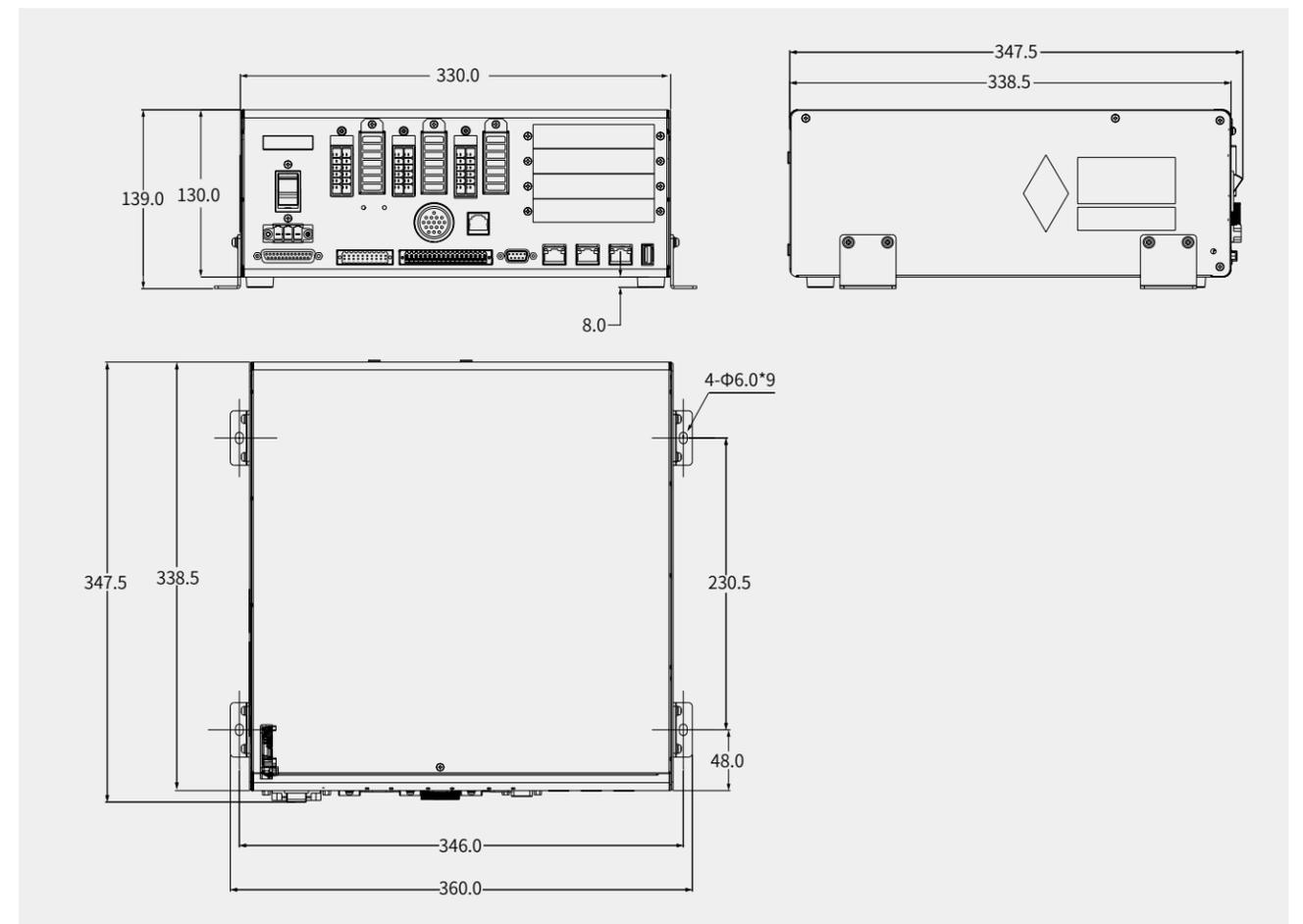
SCARA 机器人	IRS111 系列	●
	IRS112 系列	●
	IR-S20 系列	●
	IR-GS20 系列	●
六关节机器人	IR-S50 系列	×
	IRS311-3/7 系列	●
	IR-R10 系列	×
	IR-R20 系列	×
其他	IR-R60/80 系列	×
	IRS11 系列	●
	IR-C8 系列	●



系统拓扑图



运动范围 (单位: mm)



规格参数

最大控制轴数	8 轴 (包含机器人运动轴)
运动方式	点到点、拱形运动、直线插补、圆弧插补、自由曲线插补、动态跟随
安装方式	立式安装、卧式安装、标准 19 英寸机架式安装
标准 IO	输入: 16 路 输出: 16 路 NPN 型 (可扩展)
通信接口	Ethernet 网口: 用于 TCP/IP、Modbus TCP 通信协议
	F-Bus 网口: 用于 Ethernet/IP、MC、EtherCAT 等工业现场总线的通讯
	EtherCAT 网口: 用于扩展外部轴
	RS232/RS485 接口: 用于串口、Modbus RTU 通信协议 (仅 RS485)
控制方式	USB2.0 接口: 程序备份和加载、机器人状态信息导出
电源	PC 编程平台控制、示教器控制、远程 IO 控制、远程 Modbus 控制、API 控制
	输入电源: 单相 AC 200-240V, 10A, 50/60Hz
防护等级	最大功率: 2.1kw (取决于机械手型号)
运行环境条件	IP20
尺寸	温度: 5°C ~40°C 湿度: 20%~95%RH (30°C) (不结露)
重量	330mm×338.5mm×130mm
	8kg

机器人控制柜

IRCB500 高防护系列

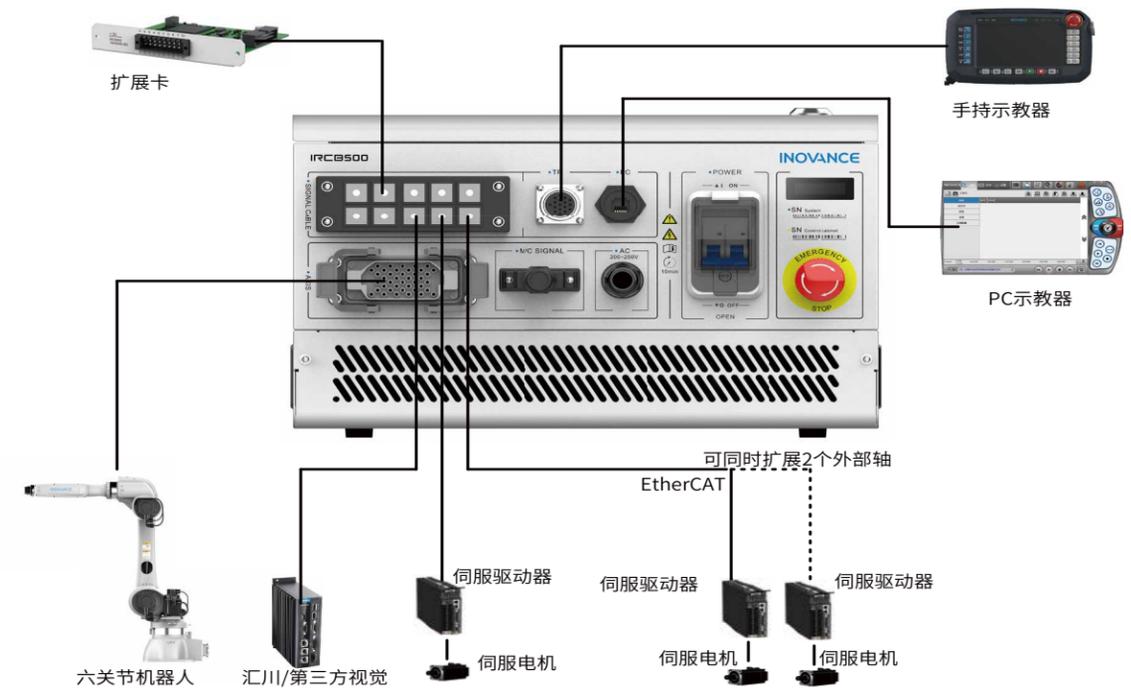
高防护型驱控一体控制柜，配合汇川六关节机器人使用具备结构轻便、功能丰富、易于安装、易于扩展等特点。广泛应用于汽车、压铸、机床、包装等工业自动化行业，也适用于医疗、实验室自动化及消费产品自动化生产行业。

适配机器人

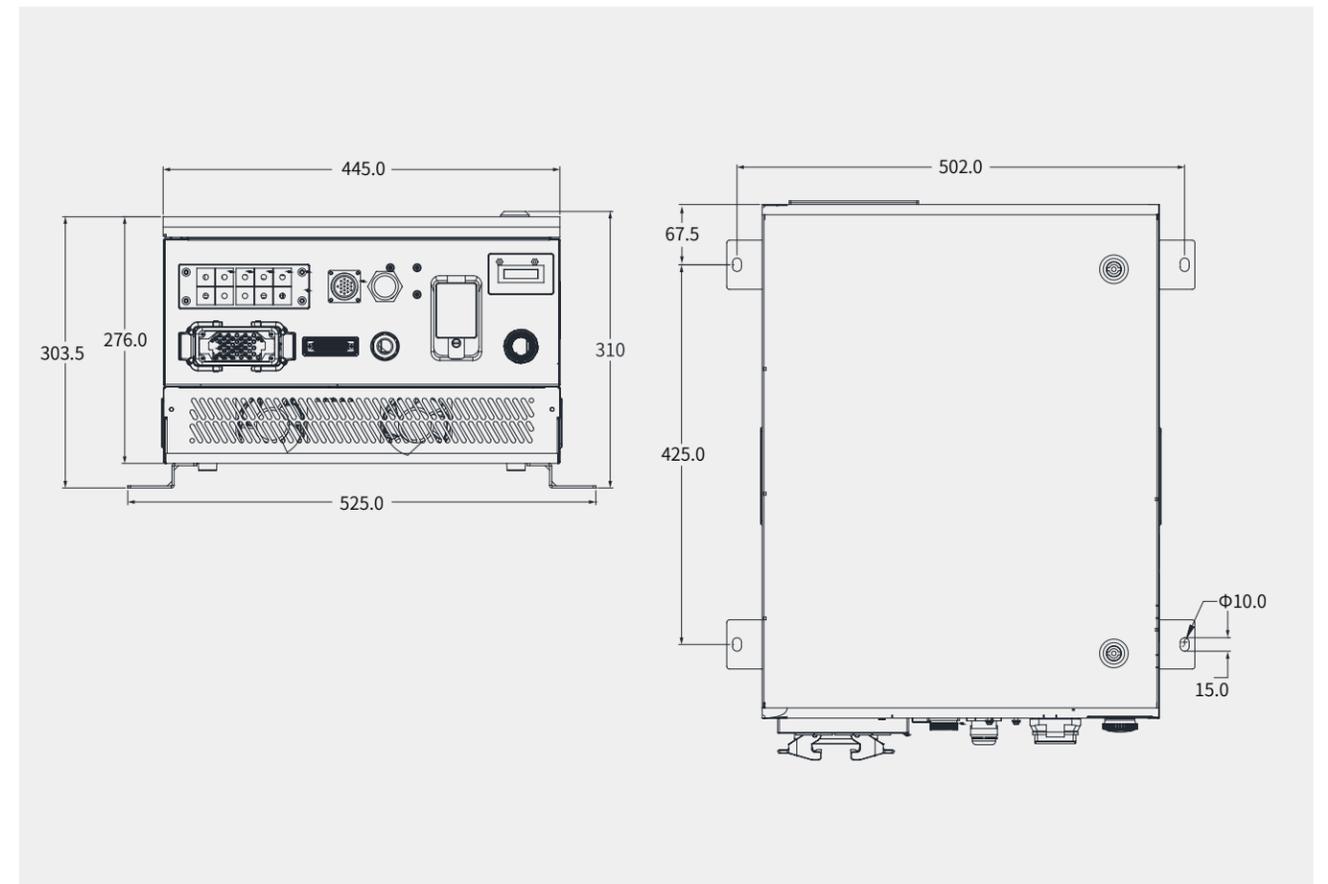
SCARA 机器人	IRS111 系列	×
	IRS112 系列	×
	IR-S20 系列	×
	IR-GS20 系列	×
六关节机器人	IR-S50 系列	●
	IRS311-3/7 系列	×
	IR-R10 系列	●
	IR-R20 系列	●
其他	IR-R60/80 系列	×
	IRS11 系列	×
	IR-C8 系列	×



系统拓扑图



运动范围 (单位: mm)



规格参数

最大控制轴数	6 (机器人轴) + 2 (外部轴)
运动方式	点到点、拱形运动、直线插补、圆弧插补、自由曲线插补、动态跟随
安装方式	立式安装、卧式安装、机架式安装
标准 IO	输入: 16 路 输出: 16 路 NPN 型 (可扩展)
通信接口	Ethernet 网口: 用于 TCP/IP、Modbus TCP 通信协议
	F-Bus 网口: 用于 Ethernet/IP、MC、EtherCAT 等工业现场总线的通讯
	EtherCAT 网口: 用于扩展外部轴
	RS232/RS485 接口: 用于串口、Modbus RTU 通信协议 (仅 RS485)
控制方式	USB2.0 接口: 程序备份和加载、机器人状态信息导出
电源	PC 编程平台控制、示教器控制、远程 IO 控制、远程 Modbus 控制、API 控制
	输入电源: 单相 AC 200V-250V, 23A, 50/60Hz
防护等级	最大功率: 4.5kw (取决于机械手型号)
运行环境条件	IP54
尺寸	温度: 0~45°C 湿度: 20%~95%RH (30°C) (不结露)
重量	445mm × 575mm × 276mm
	30kg

机器人控制柜

IRCB100 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

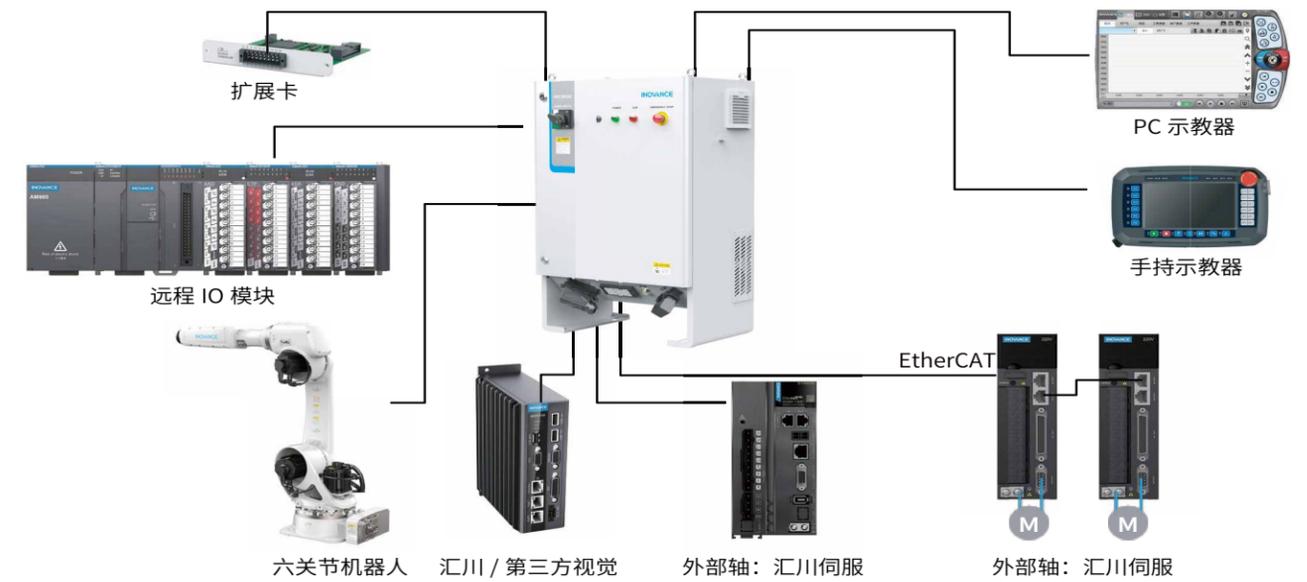
六关节机器人 IR-R60/80 系列



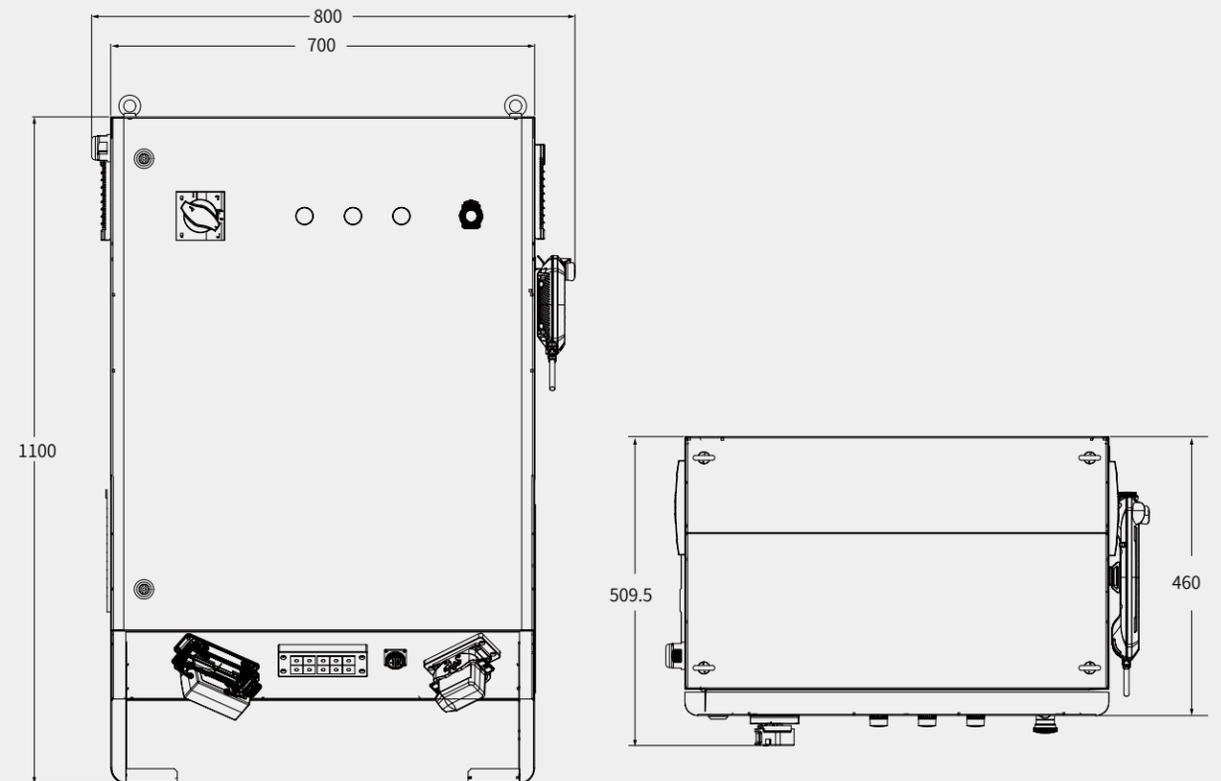
规格参数

最大控制轴数	6 (机器人轴) +2 (外部轴)
运动方式	点到点、直线插补、圆弧插补、自由曲线插补、动态跟随
安装方式	立式安装
标准 IO	输入: 16 路 输出: 16 路 NPN 型 (可扩展)
通信接口	Ethernet 网口: 用于 TCP/IP、Modbus TCP 通信协议
	F-Bus 网口: 用于 Ethernet/IP、MC、EtherCAT 等工业现场总线的通讯
	IR-Link 网口: 用于增加本地扩展模块
	EtherCAT 网口: 用于扩展外部轴
	RS232/RS485 接口: 用于串口、Modbus RTU 通信协议 (仅 RS485)
安全功能	外部急停、安全回路接入、安全门功能, 速度偏差过量检测, 位置偏差过量检测, 存储异常检测, CPU 异常检测
	外部急停、安全回路接入、安全门功能, 速度偏差过量检测, 位置偏差过量检测, 存储异常检测, CPU 异常检测
电源	输入电源: 3 相 AC380V±10%, 32A, 50/60Hz 最大功率: 19kw (取决于机械手型号)
防护等级	IP54
运行环境条件	温度: 0~45°C 湿度: 10%~80%RH (不结露)
尺寸	700mm×460mm×1100mm
重量	93kg

系统拓扑图



运动范围 (单位: mm)



机器人选型一览表

六关节机器人

产品系列		IRS311-3			IRS311-7			IR-R10	IR-R20		IR-R60	IR-R80	
整机型号		60TS5			70TS5			90TS5	140S5	170S5	200S5	210S5	
结构形式		垂直多关节串联结构											
轴数		6轴											
最大运动半径 (mm)		638			717			911	1422	1723	2045	2109	
重复定位精度 (mm)		±0.02			±0.02			±0.03	±0.05		±0.07		
腕部负载 最大值 (kg)		3			7			7	10	20	10	60	80
最大速度	J1 (°/s)	440			450			300	200	190		175	175
	J2 (°/s)	420			380			280	200	175		175	140
	J3 (°/s)	500			520			360	200	200		175	160
	J4 (°/s)	600			550			550	375	400		250	230
	J5 (°/s)	600			550			550	375	360		250	230
	J6 (°/s)	900			1000			620	600	610		355	355
最大运动范围	J1 (°)	±170			±170			±170	±170	±170		±180	
	J2 (°)	-145~+78			-135~+80			-125~+80	-160~+60	-155~+80		-135~+90	
	J3 (°)	-71~+173			-70~+190			-70~+190	-80~+160	-75~+160		-80~+170	
	J4 (°)	±200			±190			±190	±180	±180		±360	
	J5 (°)	±120			±120			±120	±140	±140		±125	
	J6 (°)	±360			±360			±360	±360	±360		±360	
腕部允许扭矩	J4 (N·m)	7.36			16.6			16.6	22	42	22	206	380
	J5 (N·m)	7.36			16.6			16.6	22	42	22	206	380
	J6 (N·m)	4.41			9.4			9.4	9.8	20	10	127	200
腕部允许最大惯量	J4 (kg·m²)	0.42			0.47			0.47	0.65	1.18	1	28	30
	J5 (kg·m²)	0.42			0.47			0.47	0.65	1.18	1	28	30
	J6 (kg·m²)	0.18			0.15			0.15	0.2	0.5	0.2	11	20
各轴电机功率	J1	400W (带抱闸)			500W (带抱闸)			500W (带抱闸)	1.2KW (带抱闸)	2kW (带抱闸)		5.5KW (带抱闸)	
	J2	400W (带抱闸)			500W (带抱闸)			500W (带抱闸)	1.2KW (带抱闸)	2kW (带抱闸)		5.5KW (带抱闸)	
	J3	200W (带抱闸)			400W (带抱闸)			400W (带抱闸)	750W (带抱闸)	1.2kW (带抱闸)		3KW (带抱闸)	
	J4	200W (带抱闸)			100W (带抱闸)			100W (带抱闸)	200W (带抱闸)	400W (带抱闸)		1.5KW (带抱闸)	
	J5	100W (带抱闸)			100W (带抱闸)			100W (带抱闸)	200W (带抱闸)	400W (带抱闸)		1.5KW (带抱闸)	
	J6	100W (不带抱闸)			100W (带抱闸)			100W (带抱闸)	100W (带抱闸)	200W (带抱闸)		1KW (带抱闸)	
适用环境	运行环境温度 (°C)	0~45			0~45			0~45	0~45	0~45		0~45	
	环境湿度	5%~95% (无冷凝)			5%~95% (无冷凝)			5%~95% (无冷凝)	10%~80% (无冷凝)	5%~95% (无冷凝)		5%~95% (无冷凝)	
	最大温度梯度 (°C/min)	1.5			1.5			1.5	1.5	1.5		1.5	
等级噪声 (dB)		≤ 75			≤ 75			≤ 75	≤ 80	≤ 80		≤ 85	
防护等级		IP40 (可选 IP67)			IP65			IP65	基体 IP65, 手腕 IP67				
本体重量		35kg			38kg			40kg	130kg	240kg	245kg	620kg	
适配控制柜型号		IRCB500-6LD			IRCB500-6MD			IRCB500-6ND		IRCB100-6FT			

* 具体非标型号, 请联系汇川技术人员。

机器人选型一览表

SCARA 机器人 - 正装

产品系列		IRS111-3			IRS111-6			IRS111-10																				
整机型号		25Z15TS3			30Z15TS3			40Z15TS3			50Z20TS3			60Z20TS3			70Z20TS3			50Z20TS3			60Z20TS3			70Z20TS3		
安装方式		台面安装																										
机械臂长	J1+J2 (mm)	250			300			400			500			600			700			500			600			700		
	J1 (mm)	125			125			225			225			325			425			225			325			425		
	J2 (mm)	125			175			175			275			275mm			275			275			275			275		
最大速度	J1+J2 (mm/s)	4000			5000			6000			6150			6800			7450			6150			6800			6800		
	J3 (mm/s)	1100			1100			1100			1100			1100			1100			1100			1100			1100		
	J4 (°/s)	2600			2600			2600			2000			2000			2000			1050			1050			1050°/s		
最大运动范围	J1 (°)	±132			±132			±132			±127			±132			±127			±127			±132			±127		
	J2 (°)	±130			±141			±141			±145			±150			±145			±145			±150			±145		
	J3 (mm)	150			150			150			200			200			200			200			200			200		
	J4 (°)	±360			±360			±360			±360			±360			±360			±360			±360			±360		
重复定位精度	J1+J2 (mm)	±0.01			±0.01			±0.01			±0.02			±0.02			±0.02			±0.02			±0.02			±0.02		
	J3 (mm)	±0.01			±0.01			±0.01			±0.01			±0.01			±0.01			±0.01			±0.01			±0.01		
	J4 (°)	±0.01			±0.01			±0.01			±0.01			±0.01			±0.01			±0.01			±0.01			±0.01		
整机负载	额定负载 (kg)	1			1			1			2			2			2			5			5			5		
	最大负载 (kg)	3			3			3			6			6			6			10			10			10		
J4 允许转动惯量	额定值 (kg·m²)	0.005			0.005			0.005			0.01			0.01			0.01			0.02			0.02			0.02		
	最大值 (kg·m²)	0.05			0.05			0.05			0.12			0.12			0.12			0.25			0.25			0.25		
各轴电机功率	J1 (W)	400			400			400			400			400			400			550			550			550		
	J2 (W)	100			100			100			400			400			400			400			400			400		
	J3 (W)	100			100			100			100			100			100			200			200			200		
	J4 (W)	100			100			100			100			100			100			200			200			200		
标准循环时间 (S)		0.49			0.48			0.42			0.40			0.42			0.44			0.46			0.47			0.54		
丝杆尺寸	轴径 (mm)	φ16			φ16			φ16			φ20																	
	通孔内径 (mm)	φ11			φ11			φ11			φ14																	
底座安装尺寸 (mm)		120X120 (φ9)			120X120 (φ9)			120X120 (φ9)			150X150 (φ9)																	
本体重量 (不含线缆)		12			12.5			13			18			19			21			20			21			22		
适配控制柜型号		IRCB500-4AD			IRCB500-4AD			IRCB500-4AD			IRCB500-4AD			IRCB500-4CD														

* 具体非标型号, 请联系汇川技术人员。

机器人选型一览表

SCARA 机器人 - 正装

产品系列		IRS111-20				IR-S50
整机型号		60Z18TS3	70Z18TS3	80Z42TS3	100Z42TS3	120Z40S3
安装方式						
机械臂长	J1+J2 (mm)	600	700	800	1000	1200
	J1 (mm)	300	400	350	550	600
	J2 (mm)	300	300	450	450	600
最大速度	J1+J2 (mm/s)	6800	7450	9940	11250	7400
	J3 (mm/s)	1010	1010	1010	1010	750
	J4 (°/s)	1400	1400	1400	1400	600
最大运动范围	J1 (°)	±132	±132	±132	±132	±128
	J2 (°)	±152	±152	±152	±152	±150
	J3 (mm)	180	180	420	420	400
	J4 (°)	±360	±360	±360	±360	±180
重复定位精度	J1+J2 (mm)	±0.02	±0.02	±0.025	±0.025	±0.05
	J3 (mm)	±0.01	±0.01	±0.01	±0.01	±0.02
	J4 (°)	±0.01	±0.01	±0.01	±0.01	±0.005
整机负载	额定负载 (kg)	10	10	10	10	-
	最大负载 (kg)	20	20	20	20	50
J4 允许转动惯量	额定值 (kg·m ²)	0.05	0.05	0.05	0.05	-
	最大值 (kg·m ²)	0.45	0.45	0.45	0.45	2.45
各轴电机功率	J1 (W)	750	750	750	750	1200
	J2 (W)	750	750	750	750	750
	J3 (W)	400	400	400	400	750
	J4 (W)	200	200	200	200	400
标准循环时间 (S)		0.42	0.42	0.45s	0.47s	0.84
丝杆尺寸	轴径 (mm)	Φ25	Φ25	Φ25	Φ25	Φ24.9
	通孔内径 (mm)	Φ18	Φ18	Φ18	Φ18	Φ12
底座安装尺寸 (mm)		200X200 (Φ16)	200X200 (Φ16)	200X200 (Φ16)	200X200 (Φ16)	200X200 (Φ14)
本体重量 (不含线缆)		42	43	50	53	124
适配控制柜型号		IRCB500-4CD				IRCB500-4MD

* 具体非标型号，请联系汇川技术人员。

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	01740295	IRS111-3-25Z15TS3	臂长: 250mm Z 轴行程: 150mm 最大负载: 3kg
	01740294	IRS111-3-30Z15TS3	臂长: 300mm Z 轴行程: 150mm 最大负载: 3kg
	01740293	IRS111-3-40Z15TS3	臂长: 400mm Z 轴行程: 150mm 最大负载: 3kg
6kg	01740292	IRS111-6-50Z20TS3	臂长: 500mm Z 轴行程: 200mm 最大负载: 6kg
	01740291	IRS111-6-60Z20TS3	臂长: 600mm Z 轴行程: 200mm 最大负载: 6kg
	01740290	IRS111-6-70Z20TS3	臂长: 700mm Z 轴行程: 200mm 最大负载: 6kg
10kg	01740288	IRS111-10-50Z20TS3	臂长: 500mm Z 轴行程: 200mm 最大负载: 10kg
	01740287	IRS111-10-60Z20TS3	臂长: 600mm Z 轴行程: 200mm 最大负载: 10kg
	01740285	IRS111-10-70Z20TS3	臂长: 700mm Z 轴行程: 200mm 最大负载: 10kg
	01740393	IRS111-10-80Z20TS3	臂长: 800mm Z 轴行程: 200mm 最大负载: 10kg
20kg	01740346	IRS111-10-80Z30TS3	臂长: 800mm Z 轴行程: 300mm 最大负载: 10kg
	01740286	IRS111-20-60Z18TS3	臂长: 600mm Z 轴行程: 180mm 最大负载: 20kg
	01740284	IRS111-20-70Z18TS3	臂长: 700mm Z 轴行程: 180mm 最大负载: 20kg
	01740283	IRS111-20-80Z42TS3	臂长: 800mm Z 轴行程: 420mm 最大负载: 20kg
50kg	01740282	IRS111-20-100Z42TS	臂长: 1000mm Z 轴行程: 420mm 最大负载: 20kg
	/	IR-S50-120Z40S3	臂长: 1200mm Z 轴行程: 400mm 最大负载: 50kg
倒装	01740281	IRS112-3-35Z13RS3	臂长: 350mm Z 轴行程: 130mm 最大负载: 3kg
	01740280	IRS112-4-55Z13RS3	臂长: 550mm Z 轴行程: 130mm 最大负载: 4kg

*1: 拖地线标配是 3 米，需要时可选配标准或高柔 5m/10m/15m，具体请咨询汇川技术人员。

六关节机器人

类别名称	编码	型号名称 (采购订货型号)	描述
3kg	01740279	IRS311-3-60TS5	臂长: 638mm 最大负载: 3kg
7kg	01740278	IRS311-7-70TS5	臂长: 717mm 最大负载: 7kg
	01740277	IRS311-7-90TS5	臂长: 911mm 最大负载: 7kg
10kg	01740299	IR-R10-140S5	臂长: 1422mm 最大负载: 10kg
	01740251	IR-R10-200S5	臂长: 2045mm 最大负载: 10kg
20kg	01740173	IR-R20-170S5	臂长: 1723mm 最大负载: 20kg
60kg	/	IR-R60-210S5	臂长: 2109mm 最大负载: 60kg
80kg	/	IR-R80-210S5	臂长: 2109mm 最大负载: 80kg

*1: 拖地线标配是 5 米，需要时可选配标准或高柔 3m/10m/15m，具体请咨询汇川技术人员。

定制机器人

类别名称	编码	型号名称 (采购订货型号)	描述
三轴	/	IRS11-8-50TS3	臂长: 500mm 最大负载: 8kg
四轴	/	IR-C8-62Z20S3	臂长: 600mm 最大负载: 6kg

本体选配件

类别名称	编码	描述
丝杆下伸缩罩套件	98070156	用于 IRS111-6、IRS111-10 系列 SCARA 机器人丝杆下端的防护
机器人叉装工具	01660006	用于 IR-R10、IR-R20 系列六关节机器人叉车搬运
机器人叉装工具	20080072	用于 IR-R60/80 系列六关节机器人叉装搬运的钣金工件
I/O 航插公头 (90°)	15050817	用于 IRS311-3 系列、IRS311-7 系列六关节机器人小臂上端航插的接线
	15050930	用于 IR-R10、IR-R20 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 IRS311-3、IRS311-7、IR-R10、IR-R20 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 (5m)	1504CU41	用于 IR-R60 系列、IR-R80 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
兼容支架	20131993	用于实现 IRCB500 驱控一体电柜向 IRCB300 电柜安装孔位的兼容
控制柜立式安装钣金件	20131258	用于实现 IRCB500 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

NOTES

示教器选型

编码	型号	描述
01640010	IRTP80-L5	机器人示教器 (5m)

扩展卡选型

类别	编码	型号	描述
IRCB500 控制柜	01650019	IRCB500-0016ETND-BD	16 路 NPN 型输出通用 IO 扩展卡
	01650020	IRCB500-1600END-BD	16 输入通用 IO 扩展卡
	01650021	IRCB500-2ENID-BD	2 通道差分输入增量编码器扩展卡

机器人视觉系统

类别	编码	描述
视觉加密狗	01660003	IRVC-USBK1 (汇川算法)
	01660005	IRVC-USBK2 (Halcon 算法)
线缆组件	1504AD84	相机触发端 10V 稳压线缆

机器人选型搭配表

控制柜	本体	型号系列	扩展卡	选配件	视觉	
IRCB500	SCARA	IR1S11-3&6 系列	IRCB500-0016ETND-BD IRCB500-1600END-BD IRCB500-2ENID-BD	兼容支架、控制柜 立式安装钣金件	丝杆下伸缩罩套件	视觉加密狗 线缆组件
		IRS111-10 系列				
		IRS111-20 系列				
		IR-S20 系列				
		IR-GS20 系列				
	IRS112 系列					
六关节	IRS311-3 系列			手持松抱闸盒 I/O 航插公头 (90°) I/O 连接线 (5m)		
其他	IRS311-7 系列			-		
IRCB500 高防护	SCARA	IR-S50 系列			机器人叉装工具	
		IR-R10 系列			机器人叉装工具 手持松抱闸盒 I/O 航插公头 (90°) I/O 连接线 (5m)	
	六关节	IR-R20 系列			机器人叉装工具 手持松抱闸盒	
IRCB100-6FT	六关节	IR-R60/80 系列		机器人叉装工具 手持松抱闸盒		