
＞要对机器人控制柜进行维修和检查时，确认主电源已经关闭。

## 危险



警台

## 更换润滑油注意事项：

$>$ 油温可能高于 90 度，待冷却后更换
$>$ 戴手套防止过敏反应
$>$ 小心缓慢打开放油孔防止油飞溅

IRB2600机器人维护保养时间表

| 项次 | 维护级别 | 设备 | 时间间隔 | 备注 |
| :---: | :---: | :---: | :---: | :---: |
| 1 | 清洁 | 机器人 | －－－－－－ |  |
| 2 | 检查 | 1轴变速箱油位 | 12个月 | 工作环境温度超过 50 摄氏度，增加检查次数 |
| 3 | 检查 | 2轴变速箱油位 | 12个月 |  |
| 4 | 检查 | 3轴变速箱油位 | 12个月 |  |
| 5 | 检查 | 4轴变速箱油位 | 12个月 |  |
| 6 | 检查 | 5轴变速箱油位 | 12个月 |  |
| 7 | 检查 | 6轴变速箱油位 | 12个月 |  |
| 8 | 检查 | 平衡装置 | 12个月 |  |
| 9 | 检查 | 机器人本体外部电缆 | 12个月 | 发现损坏或破裂时及时更换 |
| 10 | 检查 | 机器人本体内部电缆 | 12个月 |  |
| 11 | 检查 | 限位装置（2－5轴） | 12个月 |  |
| 12 | 检查 | 1轴机械限位装置 | 12个月 |  |
| 13 | 更换 | 1轴变速箱润滑油 | 工作40000h后更换，免维护单元 | 型号：Kyodo Yushi TMO 150 1000ml（吊装的 1400 ml ） |
| 14 | 更换 | 2轴变速箱润滑油 |  | 型号：Kyodo Yushi TMO $150 \quad 800 \mathrm{ml}$ |
| 15 | 更换 | 3轴变速箱润滑油 |  | 型号：Kyodo Yushi TMO 150 500ml |
| 16 | 更换 | 4轴变速箱润滑油 |  | 型号：Mobilgear 600 XP320 1800ml |
| 17 | 更换 | 5轴变速箱润滑油 |  |  |
| 18 | 更换 | 6轴变速箱润滑油 | 第一次工作 4000 h 后更换 <br> 以后每次 6000 h ；（机器人工作时间） | 型号：Optimol BM 100500 ml |
| 19 | 更换 | 1轴机械限位装置 | 60mth（如果有磨损） |  |
| 20 | 更换 | 机器人本体电缆 | 36 mth （如果需要更换） |  |
| 21 | 更换 | 备份电池包 | 电池不足报警时 | 新电池可用时间为：每周关机 2 天可用 36 个月；每 天关机16h可用 18 个月 |
|  |  |  |  |  |
| 可选配装置 |  |  |  |  |
|  |  | 用户电缆 |  |  |
|  | 检查 | 1－2－3轴机械停止装置 | 每12个月 |  |



- A：油塞位置（加油孔\＆检查位置）
- B：油塞位置（排油孔）

|  | 操作 | 注意事项 |
| :---: | :---: | :---: |
| 1 | 处理齿轮箱油会涉及一些安全风险。继续进行处理之前，请先阅读机器人安全信息 |  |
| 2 | 危险 <br> 进入机器人工作区域之前关闭连接到机器人的所有电源，液压源气压源 |  |
| 3 | 打开注油塞，检查 |  |
| 4 | 所需的油位油塞孔边缘下方 3 mm | 对于悬挂机器人则是油塞孔边缘上方 3 mm |
| 5 | 根据需要加油 |  |
| 6 | 盖上油塞孔 | 拧紧扭据：60NM |


|  | 操作 | 注意事项 |
| :---: | :---: | :---: |
| 1 | 危险 <br> 进入机器人工作区域之前关闭连接到机器人的所有电源，液压源气压源 |  |
| 2 | 处理齿轮箱油会涉及一些安全风险。继续进行处理之前，请先阅读机器人安全信息 |  |
| 4 | 把集油器尽可能的靠近排油孔 |  |
| 4 | 打开排油塞，尽快插入一根M10＊1．5的软管并连接到集油器 |  |
| 5 | 打开注油塞开始排油 | 废油是有害物体，必须妥善处理 |
| 6 | 完成后重新装上油塞 | 排油后齿轮箱内仍会有少量残留 |

## ＊轴变速箱油更换（加油）

|  | 操作 | 注意事项 |
| :--- | :--- | :--- |
| 1 | 危险 <br> 进入机器人工作区域之前关闭连接到机器人 <br> 的所有电源，液压源气压源 |  |
| 2 | 处理齿轮箱油会涉及一些安全风险。继续进 <br> 行处理之前，请先阅读机器人安全信息 |  |
| 3 | 打开注油塞 |  |
| 4 | 加入润滑油 <br> 加油量的多少取决于之前的消耗 | 所用油的规格型号参见 <br> 前面的图表 |
| 5 | 完成后检查油位 |  |
| 6 | 盖上注油塞 |  |



- A：油塞位置（加油孔）
- B：油塞位置（排油孔）

|  | 操作 | 注意事项 |
| :---: | :---: | :---: |
| 1 | 处理齿轮箱油会涉及一些安全风险。继续进行处理之前，请先阅读机器人安全信息 |  |
| 2 | 危险进入机器人工作区域之前关闭连接到机器人的所有电源，液压源气压源 |  |
| 3 | 打开正确的油塞，检查标准机器人打开注油塞，悬挂机器人是排油孔 | 总是打开机器人上方的油孔 |
| 4 | 测量齿轮箱中油的深度 | 油孔塞下边缘的 $42 \pm 5$ 毫米 |
| 5 | 根据需要加油 |  |
| 6 | 盖上油塞孔 | 拧紧扭据：60NM |


|  | 操作 |  |
| :--- | :--- | :--- |
| 1 | $\begin{array}{l}\text { 危险 } \\ \text { 进入机器人工作区域之前关闭连接到机器人的所有 } \\ \text { 电源，液压源气压源 }\end{array}$ |  |
| 2 | $\begin{array}{l}\text { 处理齿轮箱油会涉及一些安全风险。继续进行处理 } \\ \text { 之前，请先阅读机器人安全信息 }\end{array}$ |  |
| 3 | 可以打开派油塞或者使用接头连接到快速接口上 |  |$]$

## 2轴变速箱油更换（加油）

|  | 操作 | 注意事项 |
| :--- | :--- | :--- |
| 1 | 危险 <br> 进入机器人工作区域之前关闭连接到机器人 <br> 的所有电源，液压源气压源 |  |
| 2 | 处理齿轮箱油会涉及一些安全风险。继续进 <br> 行处理之前，请先阅读机器人安全信息 |  |
| 3 | 打开注油塞 |  |
| 4 | 加入润滑油 <br> 加油量的多少取决于之前的消耗 | 所用油的规格型号参见 <br> 前面的图表 |
| 5 | 完成后检查油位 |  |
| 6 | 盖上注油塞 |  |

## ＊3轴变速箱油位检查及更换



- A：油塞位置（后方\＆armhouse）
- B：油塞位置（前方）

|  | 操作 |  |
| :--- | :--- | :--- |
| 1 | 处理齿轮箱油会涉及一些安全风险。继续进 <br> 行处理之前，请先阅读机器人安全信息 |  |
| 2 | 移动机器人上项 <br> 臂到＋30度的位置 |  |
| 2 | 危险 <br> 进入机器人工作区域之前关闭连接到机器人 <br> 的所有电源，液压源气压源 |  |
| 3 | 打开油塞，armhouse |  |
| 4 | 当机器人上臂被放到＋30度的位置，油位应该 <br> 在油塞孔的边缘 |  |
| 5 | 根据需要加油 |  |
| 6 | 盖上油塞孔 |  |


|  | 暴作 | 淮言事项 |
| :---: | :---: | :---: |
| 1 |  | \％ |
| 2 | 危险 <br> 进入机器人工作区域之前关闭连接到机器人的所有电源，液压源气压源 | ， |
| 3 | 处理齿轮篗油会涉及一些安全风险。继续进行处理之前，请先阅读机器人安全信息 | He |
| 4 |  | 0 |
| 5 | 打开が囬人前方的油寠作为檤风使用 |  |
| 6 |  |  |
| 7 |  |  |
|  | \％omen | AB |

## ＊ 3 轴变速箱油更换（加油）

|  | 操作 |  |
| :--- | :--- | :--- |
| 1 | 移动机器人到如右图所示的最佳加油姿态 |  |
|  | 危险 <br> 进入机器人工作区域之前关闭连接到机器人 <br> 的所有电源，液压源气压源 |  |
| 3 | 处理齿轮箱油会涉及一些安全风险。继续进 <br> 行处理之前，请先阅读机器人安全信息 |  |
| 4 | 打开机器人后方的油塞 |  |
| 5 | 加入润滑油 <br> 加油量的多少取决于之前的消耗 |  |
| 6 | 完成后检查油位 | 所用油的规格型号参见 |
| 7 | 前面的图表 |  |

## ＊4轴变速箱油位检查及更换


－A：油塞位置（加油和放油）

## ＊ 4 轴变速箱油检查及更换（检查）

|  | 操作 | 注意事项 |
| :---: | :---: | :---: |
| 1 | 处理齿轮箱油会涉及一些安全风险。继续进行处理之前，请先阅读机器人安全信息 |  |
| 2 | 移动机器人上臂到－90度的位置 |  |
| 2 | 危险 <br> 进入机器人工作区域之前关闭连接到机器人的所有电源，液压源气压源 |  |
| 3 | 打开油塞，armhouse |  |
| 4 | 当机器人上臂被放到－90度的位置，油位应该不低于油塞孔的边缘 5 mm |  |
| 5 | 根据需要加油 |  |
| 6 | 盖上油塞孔 | 拧紧扭据：10NM |

## ＊4轴变速箱油更换（排油）

|  | 操作 | 注意事项 |
| :---: | :---: | :---: |
| 1 | 移动机器人到如右图示最佳放油姿态 |  |
| 2 | 危险 <br> 进入机器人工作区域之前关闭连接到机器人的所有电源，液压源气压源 |  |
| 3 | 处理齿轮箱油会涉及一些安全风险。继续进行处理之前，请先阅读机器人安全信息 | －${ }^{\circ}$ |
| 4 | 打开机器人的油塞 |  |
| 5 | 使用正确的集油器收集废油 | 废油是有害物体，必须妥善处理 |
| 6 | 完成后重新装上油塞 | 排油后齿轮箱内仍会有少量残留 |

## ＊4 轴变速箱油更换（加油）

|  | 操作 | 注意事项 |
| :---: | :---: | :---: |
| 1 | 移动机器人到如右图所示的最佳加油姿态 |  |
| 2 | 危险 <br> 进入机器人工作区域之前关闭连接到机器人的所有电源，液压源气压源 |  |
| 3 | 处理齿轮箱油会涉及一些安全风险。继续进行处理之前，请先阅读机器人安全信息 |  |
| 4 | 打开机器人的油塞 |  |
| 5 | 加入润滑油 <br> 加油量的多少取决于之前的消耗 | 所用油的规格型号参见前面的图表 |
| 6 | 盖上注油塞 | 拧紧扭矩：10NM |

## ＊5\＆6轴变速箱油位检查及更换



- A：油塞位置（排油孔）
- B：油塞位置


## ＊5\＆6轴变速箱油检查及更换（检查）

|  | 操作 |  | 注意事项 |
| :--- | :--- | :--- | :--- |
| 1 | 将机器人上臂调整到平行状态并让4轴回到校 <br> 倠位置 |  |  |
| 2 | 危险 <br> 进入机器人工作区域之前关闭连接到机器人 <br> 的所有电源，液压源气压源 |  |  |
| 3 | 打开油塞，armhouse |  |  |

## ＊5／6轴变速箱油更换（排油）

|  | 操作 | 注意事项 |
| :---: | :---: | :---: |
| 1 | 更换时间请将上臂调整到平行状态并将4轴调到 0 度角的位置 |  |
| 2 | 危险 <br> 进入机器人工作区域之前关闭连接到机器人的所有电源，液压源气压源 |  |
| 3 | 处理齿轮箱油会涉及一些安全风险。继续进行处理之前，请先阅读机器人安全信息 |  |
| 4 | 打开注油塞 |  |
| 5 | 旋转4轴到90度的位置让油孔朝下 |  |
| 6 | 旋转4轴到－90度位置 |  |
| 7 | 让油通过倾斜的位置排出 | 拧紧扭矩：10NM |

## ＊5／6轴变速箱油更换（加油）

|  | 操作 | 注意事项 |
| :---: | :---: | :---: |
| 1 | 更换时间请将上臂调整到平行状态并将4轴调到0度角的位置 |  |
| 2 | 危险 <br> 进入机器人工作区域之前关闭连接到机器人的所有电源，液压源气压源 |  |
| 3 | 处理齿轮箱油会涉及一些安全风险。继续进行处理之前，请先阅读机器人安全信息 |  |
| 4 | 打开油塞加油直至油到手腕另一侧 |  |
| 5 | 如果是悬挂机器人则手腕要旋转180度 |  |
| 6 | 盖上油塞 |  |



- A：电缆
- B：下臂电缆支架
- C：下臂电缆支架
- D：电缆束缚带
- E：基座电缆支架
- F：下臂电缆束缚带（塑胶）
- G：上臂电缆支架

|  | 操作 | 注意事项 |
| :--- | :--- | :--- |
|  | 危险 |  |
| 进入机器人工作区域之前关闭连接到机器人的 |  |  |
| 所有电源，液压源气压源 |  |  |

3 先用眼睛观察所有电缆，看是否有磨损或损坏

4 检查所有电缆连接器是否完好

5 检查所有支架和束缚带是否完好的固定在机器人本体上

6 如有裂纹，磨损或损坏立即更换
＊机器人机械限位装置检查及更换


- A：固定挡块
- B：1轴机械限位销


xx0800000322
- A：备份电池（SMB）
- B：备份电池盖
- C：紧固螺丝
- D：SMB 电缆
- E：如何入定SMB电缆

|  | 操作 | 注意事项 |
| :---: | :---: | :---: |
| 1 | 调整机器人到校准状态 |  |
| 2 | 危险 <br> 进入机器人工作区域之前关闭连接到机器人的所有电源，液压源气压源 |  |
| 3 | 该装置受ESD影响，操纵该装置之前，请先阅读机器人安全信息 |  |
| 4 | 拆下备份电池盖（B），拿出电池，断开电池电缆的连接 | 妥善处理废旧电池 |
| 5 | 更换新的电池，重新插上连接电缆，并安装 |  |
| 6 | 装上新的电池，并盖上后盖 |  |
| 7 | 更新转数计数器 |  |
| 8 | 确保所有安全条件满足后，执行测试 |  |


| 清洁方法 | 标准型号 | Foundry Plus |
| :--- | :--- | :--- |
| 真空吸尘器 | 是 | 是 |
| 用布擦拭 | 是，使用少量清洁剂 | 是，使用少量清洁剂 |
| 用水冲洗 | 是。强烈推茬在水中加 <br> 入防锈剂并在清洁后将 <br> 机器人上的清洁液去除 | 是。强烈推荐在水中加 <br> 入防锈剂在清洁 |
| 高压水或蒸汽 | 否 |  |

## »机器人本体清洁活动注意事项

## 可以做的

- 始终使用清洁设备如上！任何其他清洁设备可能缩短寿命的机器人。
- 清洗前检查收有机器人防护罩！


## 不能做的

- 不能用水射流在接头，接头，密封件或垫圈！
- 不能使用压缩空气清洁机器人！
- 不使用溶剂，不批准的清洁机器人！
- 不要太接近机器人，最近距离 0.4 mm ！
- 不要拆除任何机器人保护装置！

Power and productivity for a better world ${ }^{\text {TM }}$


