

FANUC

Robots

Gamme produits





100% FANUC

N° 1 au monde

Fort de plus de 40 ans d'expérience dans le développement des technologies robotiques et avec plus de 380 000 robots installés dans le monde, FANUC est sans conteste leader mondial dans l'automatisation industrielle, capable de répondre aux exigences des clients aux 4 coins du globe.

1



Du plus petit au plus fort

FANUC propose la plus vaste gamme de robots au monde, en réponse aux besoins de la multitude d'applications requises et des différents secteurs d'activité. C'est un outil standard et pourtant essentiel, totalement flexible, avec des options propres à chaque application et des périphériques dédiés, tel que le système de vision intégrée FANUC.

All you need is yellow.

Vos avantages :

- plus de 100 modèles de robot différents
- capacité de charge jusqu'à 2 300 kg
- enveloppe jusqu'à 4 680 mm
- 99,99 % de fiabilité
- fonctionnement simple
- consommation d'énergie optimisée
- disponibilité de pièces de rechange à vie



plus de

380 000

installations
robotiques
dans le monde

jusqu'à




5,000

capacité de
production
robots par mois

Polyarticulé
Robots

| | | | | | | | |
|---|--------------------------------------|--|-------------------------------------|---|-------------------------------------|---|--------------------------------------|
|  | Série LR Mate Page 7 |  | Série M-430 Page 8 |  | Série M-10 Page 9 |  | Série M-20 Page 10 |
|  | Série M-410 Page 11 |  | Série M-710 Page 12 |  | Série M-900 Page 13 |  | Série M-2000 Page 14 |

Robots
Collaboratifs

| | | | | | |
|---|-------------------------------------|---|--------------------------------------|---|--------------------------------------|
|  | Série CR-35 Page 17 |  | Série R-1000 Page 15 |  | Série R-2000 Page 16 |
|---|-------------------------------------|---|--------------------------------------|---|--------------------------------------|





Delta
Robots

| | | | | | |
|---|----------------------------------|---|----------------------------------|--|----------------------------------|
|  | Série M-1 Page..... 19 |  | Série M-2 Page..... 20 |  | Série M-3 Page..... 21 |
|---|----------------------------------|---|----------------------------------|--|----------------------------------|

Palettisation
Robots

| | | | | | | | |
|---|------------------------------------|--|-------------------------------------|---|--------------------------------------|---|------------------------------------|
|  | M-710iC/50H Page..... 23 |  | R-1000iA/80H Page..... 23 |  | R-2000iB/100H Page..... 23 |  | Série M-410 Page..... 23 |
|---|------------------------------------|--|-------------------------------------|---|--------------------------------------|---|------------------------------------|

Soudage à l'arc
Robots

| | | | | | | | |
|---|---|--|--|---|---|---|---|
|  | Série Arc Mate 0 Page..... 25 |  | Série Arc Mate 50 Page..... 25 |  | Série Arc Mate 100 Page..... 25 |  | Série Arc Mate 120 Page..... 25 |
|---|---|--|--|---|---|---|---|

Top Mount
Robots

| | | | | | |
|---|---|--|--|---|--------------------------------------|
|  | M-20iA/20T, /20MT, /35MT Page..... 26 |  | M-710iC/50T, /70T Page..... 26 |  | R-2000iB/200T Page..... 26 |
|---|---|--|--|---|--------------------------------------|

Peinture
Robots

| | | | | | |
|---|---|--|-----------------------------------|---|------------------------------------|
|  | Série Paint Mate 200 Page..... 27 |  | Série P-50 Page..... 27 |  | Série P-250 Page..... 27 |
|---|---|--|-----------------------------------|---|------------------------------------|

Contrôleur

| | | | |
|---|--|--|---------------------------------------|
|  | Contrôleur R-30iB Page..... 28 |  | iPendant Touch Page..... 29 |
|---|--|--|---------------------------------------|

Accessoires et fonctions

| | |
|------------|----|
| Page | 30 |
|------------|----|

Roboguide

| | |
|------------|----|
| Page | 32 |
|------------|----|

Service et
assistance technique

| | |
|------------|----|
| Page | 34 |
|------------|----|

Gamme complète

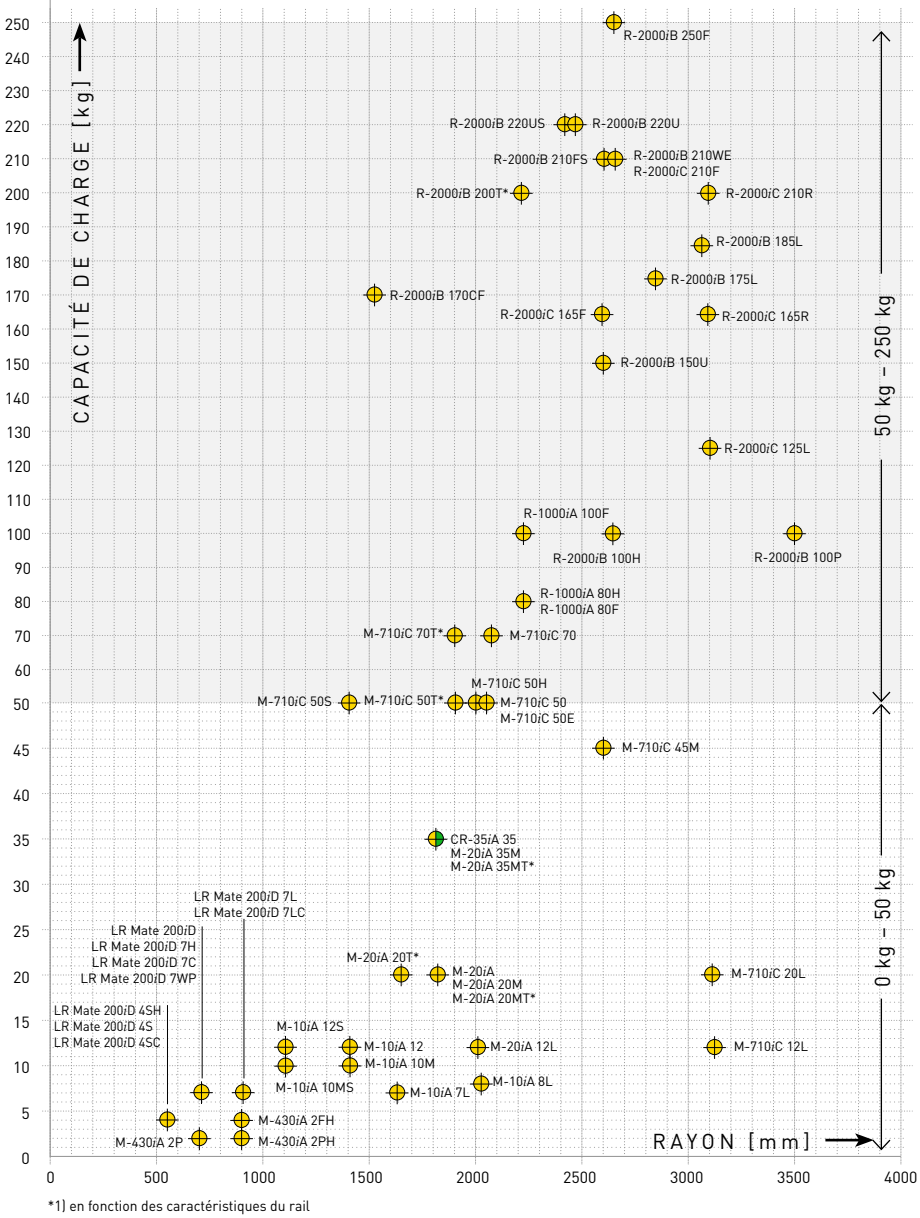
| | |
|------------|----|
| Page | 36 |
|------------|----|

Une plateforme commune

| | |
|------------|----|
| Page | 39 |
|------------|----|

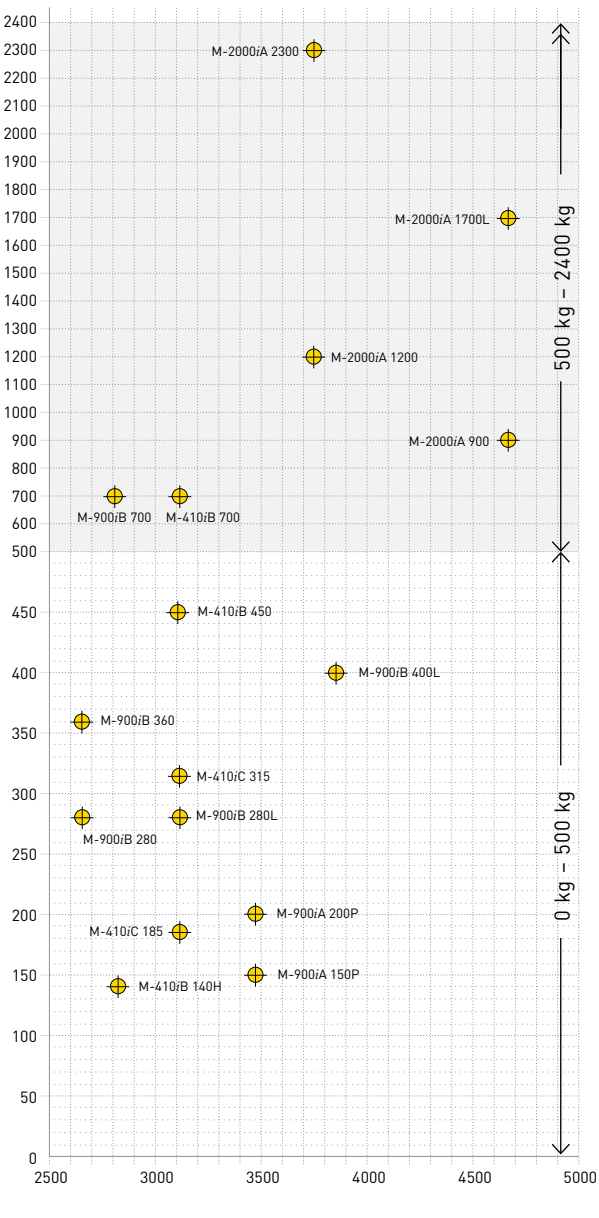
Robots polyarticulés

LR Mate | M-430 | M-10 | M-20 | M-710 | R-1000 | R-2000 | CR-35



Robots polyarticulés

M-410 | M-900 | M-2000





Série
LR Mate
Page..... 7



Série
M-430
Page..... 8



Série
M-10
Page..... 9



Série
M-20
Page.... 10



Série
M-410
Page.... 11



Série
M-710
Page.... 12



Série
M-900
Page.... 13



Série
M-2000
Page.... 14



Série
R-1000
Page.... 15



Série
R-2000
Page.... 16



Série
CR-35
Page.... 17



Capacité de charge max. admissible au poignet : **7 kg**



Rayon max. : **911 mm**

Versions disponibles :

| | |
|-------------------|------------------------|
| LR Mate 200iD/4SH | Bras court, 5 axes |
| LR Mate 200iD/4S | Bras court |
| LR Mate 200iD/4SC | Bras court, clean room |
| LR Mate 200iD/7H | 5 axes |
| LR Mate 200iD/7C | Clean room |
| LR Mate 200iD/7WP | Lavable |
| LR Mate 200iD | Modèle standard |
| LR Mate 200iD/7L | Bras long |
| LR Mate 200iD/7LC | Bras long, clean room |

| Robot | | | Contrôleur | | | | | Capacité de charge max. admissible au poignet (kg) | Rayon (mm) | Axes | Répétabilité (mm) | Masse unité mécanique (kg) | Rayon (°) | | | | | | Vitesse de mouvement (°/s) | | | | | | J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | Ratio IP | | | | |
|-------------|---------|------|------------|----------------|------|--------|--------|--|------------|------|-------------------|----------------------------|-----------|-----|-----|-----|-----|-----|----------------------------|-----|-----|-----|------|------|------------------------------|------------------------------|------------------------------|------------------------------|------------------------------|------------------------------|-----------------------------|-------------------------------------|
| Série | Version | Type | Version | Type d'armoire | | | | | | | | | J1 | J2 | J3 | J4 | J5 | J6 | J1 | J2 | J3 | J4 | J5 | J6 | | | | J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | Unité méca standard/ option | Poignet et bras J3 standard/ option |
| | | | | Open Air | Mate | Type A | Type B | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| LR Mate 200 | iD | 4SH | 30iB | o | ● | - | - | 4 | 550 | 5 | ± 0.02 | 19 | 360 | 230 | 402 | 240 | 720 | - | 460 | 460 | 520 | 560 | 1500 | - | 8.86/0.2 | 4.0/0.046 [5.5/0.083] | - | IP67 | IP67 | | | |
| LR Mate 200 | iD | 4S | 30iB | o | ● | - | - | 4 | 550 | 6 | ± 0.02 | 20 | 360 | 230 | 402 | 380 | 240 | 720 | 460 | 460 | 520 | 560 | 560 | 900 | 8.86/0.2 | 8.86/0.2 | 4.9/0.067 | IP67 | IP67 | | | |
| LR Mate 200 | iD | 4SC | 30iB | o | ● | - | - | 4 | 550 | 6 | ± 0.02 | 20 | 360 | 230 | 402 | 380 | 236 | 720 | 460 | 460 | 520 | 560 | 560 | 900 | 8.86/0.2 | 8.86/0.2 | 4.9/0.067 | IP67 | IP67 | | | |
| LR Mate 200 | iD | 7H | 30iB | o | ● | - | - | 7 | 717 | 5 | ± 0.02 | 24 | 360 | 245 | 420 | 250 | 720 | - | 450 | 380 | 520 | 545 | 1500 | - | 16.6/0.47 | 4.0/0.046 [5.5/0.15] | - | IP67/IP69K | IP67/IP69K | | | |
| LR Mate 200 | iD | 7C | 30iB | o | ● | - | - | 7 | 717 | 6 | ± 0.02 | 25 | 360 | 245 | 420 | 380 | 250 | 720 | 450 | 380 | 520 | 550 | 545 | 1000 | 16.6/0.47 | 16.6/0.47 | 9.4/0.15 | IP67 | IP67 | | | |
| LR Mate 200 | iD | 7WP | 30iB | - | ● | - | - | 7 | 717 | 6 | ± 0.02 | 25 | 360 | 245 | 420 | 380 | 250 | 720 | 450 | 380 | 520 | 550 | 545 | 1000 | 16.6/0.47 | 16.6/0.47 | 9.4/0.15 | IP67/IP69K | IP67/IP69K | | | |
| LR Mate 200 | iD | | 30iB | o | ● | - | - | 7 | 717 | 6 | ± 0.02 | 25 | 360 | 245 | 420 | 380 | 250 | 720 | 450 | 380 | 520 | 550 | 545 | 1000 | 16.6/0.47 | 16.6/0.47 | 9.4/0.15 | IP67/IP69K | IP67/IP69K | | | |
| LR Mate 200 | iD | 7L | 30iB | o | ● | - | - | 7 | 911 | 6 | ± 0.03 | 27 | 360 | 245 | 430 | 380 | 250 | 720 | 370 | 310 | 410 | 550 | 545 | 1000 | 16.6/0.47 | 16.6/0.47 | 9.4/0.15 | IP67/IP69K | IP67/IP69K | | | |
| LR Mate 200 | iD | 7LC | 30iB | o | ● | - | - | 7 | 911 | 6 | ± 0.03 | 27 | 360 | 245 | 430 | 380 | 250 | 720 | 370 | 310 | 410 | 550 | 545 | 1000 | 16.6/0.47 | 16.6/0.47 | 9.4/0.15 | IP67 | IP67 | | | |

● standard o sur demande - non disponible () avec option matériel ou logiciel

● standard o sur demande - non disponible () avec option matériel ou logiciel



Capacité de charge
max. admissible au
poignet : **4 kg**



Rayon max. :
900 mm

Versions disponibles :

M-430iA/2P 6 axes

M-430iA/2PH 6 axes

M-430iA/4FH 5 axes

| Robot | | | Contrôleur | | | | | | Capacité de charge max. admissible au poignet (kg) | Rayon (mm) | Axes | Répétabilité (mm) | Masse unité mécanique (kg) | Rayon [°] | | | | | | Vitesse de mouvement [°/s] | | | | | | J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | Ratio IP | |
|-------|---------|------|------------|----------------|------|--------|--------|----|--|------------|-------|-------------------|----------------------------|-----------|-----|-----|-----|-----|-----|----------------------------|-----|-----|------|------|-----------|------------------------------|------------------------------|------------------------------|----------|--|
| Série | Version | Type | Version | Type d'armoire | | | | J1 | | | | | | J2 | J3 | J4 | J5 | J6 | J1 | J2 | J3 | J4 | J5 | J6 | | | | | | |
| | | | | Open Air | Mate | Type A | Type B | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| M-430 | iA | 2P | 30iB | - | - | ● | ○ | 2 | 700 | 6 | ± 0.5 | 45 | 360 | 230 | 400 | 380 | 300 | 540 | 300 | 320 | 340 | 300 | 300 | 720 | 3.5/0.032 | 3.5/0.032 | 1.5/0.0065 | IP67 | IP67 | |
| M-430 | iA | 2PH | 30iB | - | - | ● | ○ | 2 | 900 | 6 | ± 0.5 | 57 | 360 | 230 | 383 | 380 | 300 | 540 | 300 | 320 | 320 | 500 | 500 | 1700 | 3.5/0.032 | 3.5/0.032 | 1.5/0.0065 | IP67 | IP67 | |
| M-430 | iA | 4FH | 30iB | - | - | ● | ○ | 4 | 900 | 5 | ± 0.5 | 55 | 360 | 230 | 383 | 300 | 540 | - | 300 | 320 | 320 | 360 | 2000 | - | 3.5/0.064 | 0/0.01 | - | IP67 | IP67 | |



Capacité de charge
max. admissible au
poignet : **12 kg**



Rayon max. :
2008 mm

Versions disponibles :

M-10iA/7L Bras long, poignet creux

M-10iA/8L Bras long, poignet creux

M-10iA/10MS Bras court, grande inertie

M-10iA/10M Grande inertie

M-10iA/12 Poignet creux

M-10iA/12S Bras court, poignet creux

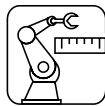
| Robot | | | Contrôleur | | | | | Capacité de charge max. admissible au poignet (kg) | Rayon (mm) | Axes | Répétabilité (mm) | Masse unité mécanique (kg) | Rayon (°) | | | | | | Vitesse de mouvement (°/s) | | | | | | J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | Ratio IP | |
|------------|---------------|------------------|--------------------------------------|----------------|------|--------|--------|--|------------|------|-------------------|----------------------------|-----------|-----|-----|-----|----------|----------|----------------------------|-----|-----|-----|-----|-----|------------------------------|------------------------------|------------------------------|-----------|------|
| Série | Version | Type | Version | Type d'armoire | | | | | | | | | J1 | J2 | J3 | J4 | J5 | J6 | J1 | J2 | J3 | J4 | J5 | J6 | | | | | |
| | | | | Open Air | Mate | Type A | Type B | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| M-10 | iA | 7L | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 7 | 1633 | 6 | ± 0.08 | 135 | 340[360] | 250 | 447 | 380 | 280[380] | 540[720] | 230 | 225 | 230 | 430 | 430 | 630 | 15.7/0.63 | 10.1/0.38 | 5.9/0.061 | IP54/IP55 | IP67 |
| M-10 | iA | 8L | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 8 | 2028 | 6 | ± 0.08 | 150 | 340[370] | 255 | 462 | 400 | 280[340] | 540[900] | 200 | 200 | 210 | 430 | 430 | 630 | 7.7/0.24 | 7.7/0.24 | 0.2/0.0027 | IP54/IP55 | IP67 |
| M-10 | iA | 10MS | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 10 | 1101 | 6 | ± 0.08 | 130 | 340[360] | 250 | 441 | 380 | 280 | 720 | 260 | 280 | 315 | 420 | 420 | 720 | 26.0/0.9 | 26.0/0.9 | 11.0/0.3 | IP54/IP55 | IP67 |
| M-10 | iA | 10M | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 10 | 1422 | 6 | ± 0.08 | 130 | 340[360] | 250 | 445 | 400 | 280 | 720 | 225 | 205 | 225 | 420 | 420 | 700 | 26.0/0.9 | 26.0/0.9 | 11.0/0.3 | IP54/IP55 | IP67 |
| M-10 | iA | 12S | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 12 | 1098 | 6 | ± 0.08 | 130 | 340[360] | 250 | 340 | 380 | 280[380] | 540[720] | 260 | 280 | 315 | 430 | 430 | 630 | 22.0/0.65 | 22.0/0.65 | 9.8/0.17 | IP54/IP55 | IP67 |
| M-10 | iA | 12 | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 12 | 1420 | 6 | ± 0.08 | 130 | 340[360] | 250 | 447 | 380 | 280[380] | 540[720] | 230 | 225 | 230 | 430 | 430 | 630 | 22.0/0.65 | 22.0/0.65 | 9.8/0.17 | IP54/IP55 | IP67 |
| ● standard | ○ sur demande | - non disponible | () avec option matériel ou logiciel | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |



M-20iA



Capacité de charge
max. admissible au
poignet : **35 kg**



Rayon max. :
2009 mm

Versions disponibles :

| | |
|--------------------|--------------------------------|
| M-20iA/12L | Bras long, poignet creux |
| M-20iA/20T | Top Mount, poignet creux |
| M-20iA | Modèle standard, poignet creux |
| M-20iB | Modèle standard |
| M-20iA/20M, /35M | Grande inertie |
| M-20iA/20MT, /35MT | Grande inertie, Top Mount |

| Robot | | | Contrôleur | | | | | Capacité de charge max. admissible au poignet (kg) | Rayon (mm) | Axes | Répétabilité (mm) | Masse unité mécanique (kg) | Rayon [°] | | | | | | Vitesse de mouvement [°/s] | | | | | | J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | Ratio IP | |
|-------|---------|------|------------|----------------|------|--------|--------|--|------------|------|-------------------|----------------------------|-----------|-----|-------|-----|-----|-----|----------------------------|-----|-----|-----|-----|-----|------------------------------|------------------------------|------------------------------|-----------------------------|-------------------------------------|
| Série | Version | Type | Version | Type d'armoire | | | | | | | | | J1 | J2 | J3 | J4 | J5 | J6 | J1 | J2 | J3 | J4 | J5 | J6 | | | | Unité méca standard/ option | Poignet et bras J3 standard/ option |
| | | | | Open Air | Mate | Type A | Type B | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| M-20 | iA | 12L | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 12 | 2009 | 6 | ± 0.08 | 250 | 370 | 260 | 460,6 | 400 | 360 | 900 | 200 | 175 | 190 | 430 | 430 | 630 | 22,0/0,65 | 22,0/0,65 | 9,8/0,17 | IP54/IP55 | IP67 |
| M-20 | iA | 20T | 30iB | - | - | ● | ○ | 20 | 1662 *1) | 6 | ± 0.08 | 185 | *1) | 300 | 586 | 400 | 360 | 900 | *1) | 175 | 180 | 360 | 360 | 550 | 44/1,04 | 44/1,04 | 22/0,28 | IP54 | IP67 |
| M-20 | iA | | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 20 | 1811 | 6 | ± 0.08 | 250 | 370 | 260 | 458 | 400 | 360 | 900 | 195 | 175 | 180 | 360 | 360 | 550 | 44,0/1,04 | 44,0/1,04 | 22,0/0,28 | IP54/IP55 | IP67 |
| M-20 | iA | 20M | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 20 | 1813 | 6 | ± 0.08 | 250 | 370 | 260 | 460,6 | 400 | 280 | 900 | 195 | 175 | 180 | 405 | 405 | 615 | 45,1/2,01 | 45,1/2,01 | 30,0/1,01 | IP54/IP55 | IP67 |
| M-20 | iA | 20MT | 30iB | - | - | ● | ○ | 20 | 1663 *1) | 6 | ± 0.08 | 185 | *1) | 300 | 586 | 400 | 280 | 900 | *1) | 175 | 180 | 405 | 405 | 615 | 45,1/2,01 | 45,1/2,01 | 30,0/1,01 | IP54 | IP67 |
| M-20 | iB | 25 | 30iB | - | ○ | ● | - | 25 | 1853 | 6 | ± 0.05 | 250 | 340(360) | 240 | 303 | 400 | 290 | 540 | 205 | 205 | 260 | 415 | 415 | 880 | 51/2,2 | 51/2,2 | 31/1,2 | IP67 | IP67 |
| M-20 | iA | 35M | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 35 | 1813 | 6 | ± 0.08 | 252 | 370 | 260 | 461,0 | 400 | 280 | 900 | 180 | 180 | 200 | 350 | 350 | 400 | 110/4 | 110/4 | 60,0/1,5 | IP54/IP55 | IP67 |
| M-20 | iA | 35MT | 30iB | - | - | ● | ○ | 35 | 1663 *1) | 6 | ± 0.08 | 187 | *1) | 300 | 586 | 400 | 280 | 900 | *1) | 180 | 200 | 350 | 350 | 400 | 110/4 | 110/4 | 60,0/1,5 | IP54 | IP67 |

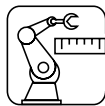
● standard ○ sur demande - non disponible [] avec option matériel ou logiciel *1) en fonction des caractéristiques du rail



M-410iC 185



Capacité de charge
max. admissible au
poignet : **700 kg**



Rayon max. :
3143 mm

Versions disponibles :

| | |
|-------------------|---------------|
| M-410iB/140H | 5 axes |
| M-410iB/450, /700 | Poignet creux |
| M-410iC/185, /315 | Poignet creux |

| Robot | | | Contrôleur | | | | | | Capacité de charge max. admissible au poignet (kg) | Rayon (mm) | Axes | Répétabilité (mm) | Masse unité mécanique (kg) | Rayon [°] | | | | | | Vitesse de mouvement [°/s] | | | | | | J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | Ratio IP | |
|------------|---------------|------------------|------------|----------------|------|--------|--------|--------------------------------------|--|------------|-------|-------------------|----------------------------|-----------|-----|-----|-----|----|-----|----------------------------|-----|-----|-----|----|-----------------------------|-------------------------------------|------------------------------|------------------------------|----------|--|
| Série | Version | Type | Version | Type d'armoire | | | | J1 | | | | | | J2 | J3 | J4 | J5 | J6 | J1 | J2 | J3 | J4 | J5 | J6 | | | | | | |
| | | | | Open Air | Mate | Type A | Type B | | | | | | | | | | | | | | | | | | Unité méca standard/ option | Poignet et bras J3 standard/ option | | | | |
| M-410 | iB | 140H | 30iB | - | - | ● | ○ | 140 | 2850 | 5 | ± 0.2 | 1200 | 360 | 155 | 112 | 20 | 720 | - | 140 | 115 | 135 | 135 | 420 | - | 147 | 53 | - | IP54 | IP54 | |
| M-410 | iC | 185 | 30iB | - | - | ● | ○ | 185 | 3143 | 4 | ± 0.5 | 1600 [1330] | 360 | 144 | 136 | 720 | - | - | 140 | 140 | 140 | 305 | - | - | 88 | - | - | IP54 | IP54 | |
| M-410 | iC | 315 | 30iB | - | - | ● | ○ | 315 | 3143 | 4 | ± 0.5 | 1600 [1330] | 360 | 144 | 136 | 720 | - | - | 90 | 100 | 110 | 195 | - | - | 155 | - | - | IP54 | IP54 | |
| M-410 | iB | 450 | 30iB | - | - | ● | ○ | 450 | 3130 | 4 | ± 0.5 | 2430 | 360 | 145 | 135 | 540 | - | - | 70 | 70 | 70 | 180 | - | - | 196 [294] | - | - | IP54 | IP54 | |
| M-410 | iB | 700 | 30iB | - | - | ● | ○ | 700 | 3143 | 4 | ± 0.5 | 2700 | 360 | 144 | 136 | 540 | - | - | 60 | 60 | 60 | 120 | - | - | 490 | - | - | IP54 | IP54 | |
| ● standard | ○ sur demande | - non disponible | | | | | | [] avec option matériel ou logiciel | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |



M-710iC 50



Capacité de charge
max. admissible au
poignet : **70 kg**



Rayon max. :
3123 mm

Versions disponibles :

| | |
|-------------------|-------------------------|
| M-710iC/12L, /20L | Bras long |
| M-710iC/45M | Grande inertie |
| M-710iC/50S | Bras court |
| M-710iC/50H | 5 axes |
| M-710iC/50, /70 | Modèle standard |
| M-710iC/50E | Poignet de compensation |
| M-710iC/50T, /70T | Top Mount |

| Robot | | | Contrôleur | | | | | Capacité de charge max. admissible au poignet (kg) | Rayon (mm) | Axes | Répétabilité (mm) | Masse unité mécanique (kg) | Rayon [°] | | | | | | Vitesse de mouvement [°/s] | | | | | | J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | Ratio IP | | |
|-------|---------|------|------------|----------|------|--------|--------|--|------------|------|-------------------|----------------------------|-----------|-----|-----|-----|-----|-----|----------------------------|-----|-----|-----|-----|-----|------------------------------|------------------------------|------------------------------|-----------------------------|-------------------------------------|------|
| Série | Version | Type | Version | Open Air | Mate | Type A | Type B | | | | | | J1 | J2 | J3 | J4 | J5 | J6 | J1 | J2 | J3 | J4 | J5 | J6 | | | | Unité méca standard/ option | Poignet et bras J3 standard/ option | |
| M-710 | iC | 12L | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 12 | 3123 | 6 | ± 0.15 | 540 | 360 | 225 | 434 | 400 | 380 | 720 | 180 | 180 | 180 | 400 | 430 | 630 | 22.0/0.65 | 22.0/0.65 | 9.8/0.17 | IP54/IP67 | IP67 | |
| M-710 | iC | 20L | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 20 | 3110 | 6 | ± 0.15 | 540 | 360 | 225 | 432 | 400 | 280 | 900 | 175 | 175 | 180 | 350 | 360 | 600 | 39.2/0.88 | 39.2/0.88 | 19.6/0.25 | IP54/IP67 | IP67 | |
| M-710 | iC | 45M | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 45 | 2606 | 6 | ± 0.1 | 570 | 360 | 225 | 440 | 800 | 250 | 800 | 180 | 180 | 180 | 250 | 250 | 360 | 206/28 | 206/28 | 127/20 | IP54/IP67 | IP67 | |
| M-710 | iC | 50S | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 50 | 1359 | 6 | ± 0.07 | 545 | 360 | 169 | 376 | 720 | 250 | 720 | 175 | 175 | 175 | 250 | 250 | 355 | 206/28 | 206/28 | 127/11 | IP54/IP67 | IP67 | |
| M-710 | iC | 50T | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 50 | 1900 *1) | 6 | ± 0.07 | 410 | *1) | 261 | 491 | 720 | 250 | 720 | *1) | 175 | 175 | 175 | 250 | 250 | 355 | 206/28 | 206/28 | 127/11 | IP54/IP67 | IP67 |
| M-710 | iC | 50H | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 50 | 2003 | 5 | ± 0.15 | 540 | 360 | 225 | 440 | 234 | 720 | - | 175 | 175 | 175 | 175 | 720 | - | 150/6.3 | 68/2.5 | - | IP54/IP67 | IP67 | |
| M-710 | iC | 50 | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 50 | 2050 | 6 | ± 0.07 | 560 | 360 | 225 | 440 | 720 | 250 | 720 | 175 | 175 | 175 | 250 | 250 | 355 | 206/28 | 206/28 | 127/11 | IP54/IP67 | IP67 | |
| M-710 | iC | 50E | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 50 | 2050 | 6 | ± 0.07 | 560 | 360 | 225 | 440 | 720 | 380 | 720 | 175 | 175 | 175 | 250 | 240 | 340 | 206/28 | 176/10.8 | 98/3.3 | IP54/IP67 | IP67 | |
| M-710 | iC | 70T | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 70 | 1900 *1) | 6 | ± 0.07 | 410 | *1) | 261 | 491 | 720 | 250 | 720 | *1) | 120 | 120 | 225 | 225 | 225 | 294/28 | 294/28 | 147/11 | IP54/IP67 | IP67 | |
| M-710 | iC | 70 | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 70 | 2050 | 6 | ± 0.07 | 560 | 360 | 225 | 440 | 720 | 250 | 720 | 160 | 120 | 120 | 225 | 225 | 225 | 294/28 | 294/28 | 147/11 | IP54/IP67 | IP67 | |

● standard ○ sur demande - non disponible () avec option matériel ou logiciel *1) en fonction des caractéristiques du rail



M-900iB/700



Capacité de charge
max. admissible au
poignet : **700 kg**



Rayon max. :
3704 mm

Versions disponibles :

| | |
|-------------------------|-------------------|
| M-900iA/150P, /200P | Montage sur socle |
| M-900iB/280, /360, /700 | Modèle standard |
| M-900iB/280L, /400L | Bras long |

| Robot | | | Contrôleur | | | | | Capacité de charge max. admissible au poignet (kg) | Rayon (mm) | Axes | Répétabilité (mm) | Masse unité mécanique (kg) | Rayon (°) | | | | | | Vitesse de mouvement (°/s) | | | | | | J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | Ratio IP | |
|---|---------|------|------------|----------------|------|--------|--------|--|------------|------|-------------------|----------------------------|-----------|-----|-----|-----|-----|-----|----------------------------|-----|-----|-----|-----|-----|------------------------------|------------------------------|------------------------------|-----------|------|
| Série | Version | Type | Version | Type d'armoire | | | | | | | | | J1 | J2 | J3 | J4 | J5 | J6 | J1 | J2 | J3 | J4 | J5 | J6 | | | | | |
| | | | | Open Air | Mate | Type A | Type B | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| M-900 | iA | 150P | 30iB | - | - | ● | ○ | 150 | 3507 | 6 | ± 0.3 | 1860 | 360 | 180 | 180 | 720 | 250 | 720 | 110 | 95 | 95 | 120 | 120 | 200 | 1666/313.6 | 1666/313.6 | 715.4/225.4 | IP54 | IP67 |
| M-900 | iA | 200P | 30iB | - | - | - | ● | 200 | 3507 | 6 | ± 0.3 | 2670 | 360 | 180 | 180 | 720 | 230 | 720 | 110 | 95 | 95 | 95 | 95 | 165 | 2200/431.2 | 2200/431.2 | 715/392 | IP54 | IP67 |
| M-900 | iB | 280 | 30iB | - | - | ● | ○ | 280 | 2655 | 6 | ± 0.3 | 1700 | 370 | 151 | 224 | 720 | 250 | 720 | 110 | 105 | 100 | 110 | 110 | 180 | 1960/260 [460] | 1960/260 [460] | 1050/160 [360] | IP54/IP56 | IP67 |
| M-900 | iB | 280L | 30iB | - | - | ● | ○ | 280 | 3103 | 6 | ± 0.3 | 1600 | 370 | 151 | 224 | 720 | 250 | 720 | 110 | 105 | 100 | 125 | 125 | 205 | 1700/215 [340] | 1700/215 [340] | 950/140 [260] | IP54/IP56 | IP67 |
| M-900 | iB | 360 | 30iB | - | - | ● | ○ | 360 | 2655 | 6 | ± 0.3 | 1540 | 370 | 151 | 224 | 720 | 250 | 720 | 110 | 105 | 100 | 110 | 110 | 180 | 1960/260 [460] | 1960/260 [460] | 1050/160 [360] | IP54/IP56 | IP67 |
| M-900 | iB | 400L | 30iB | - | - | - | ● | 400 | 3704 | 6 | ± 0.5 | 3150 | 360 | 154 | 160 | 720 | 244 | 720 | 80 | 80 | 80 | 100 | 100 | 160 | 3400/1098 | 3400/1098 | 1725/444 | IP54/IP56 | IP67 |
| M-900 | iB | 700 | 30iB | - | - | - | ● | 700 | 2832 | 6 | ± 0.3 | 2800 | 360 | 154 | 160 | 720 | 244 | 720 | 80 | 80 | 80 | 100 | 100 | 160 | 3400/1098 | 3400/1098 | 1725/444 | IP54/IP56 | IP67 |
| ● standard ○ sur demande - non disponible () avec option matériel ou logiciel | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |



Capacité de charge
max. admissible au
poignet : **2300 kg**



Rayon max. :
4683 mm

Versions disponibles :

M-2000iA/900L, /1700L Bras long

M-2000iA/1200, /2300 Modèle standard

| Robot | | | Contrôleur | | | | | Capacité de charge max. admissible au poignet (kg) | Rayon (mm) | Axes | Répétabilité (mm) | Masse unité mécanique (kg) | Rayon (°) | | | | | | Vitesse de mouvement (°/s) | | | | | | J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | Ratio IP | |
|---|---------|-------|------------|----------------|------|--------|--------|--|------------|------|-------------------|----------------------------|-----------|-----|-----|-----|-----|-----|----------------------------|---------|----|----|----|----|------------------------------|------------------------------|------------------------------|-----------|------|
| Série | Version | Type | Version | Type d'armoire | | | | | | | | | J1 | J2 | J3 | J4 | J5 | J6 | J1 | J2 | J3 | J4 | J5 | J6 | | | | | |
| | | | | Open Air | Mate | Type A | Type B | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| M-2000 | iA | 900L | 30iB | - | - | ● | ○ | 900 | 4683 | 6 | ± 0.5 | 9600 | 330 | 160 | 165 | 720 | 240 | 720 | 45 | 30 | 30 | 50 | 50 | 70 | 14700/2989 | 14700/2989 | 4900/2195 | IP54/IP56 | IP67 |
| M-2000 | iA | 1200 | 30iB | - | - | ● | ○ | 1200 (1350) | 3734 | 6 | ± 0.3 | 8600 | 330 | 160 | 165 | 720 | 240 | 720 | 45 | 30 (25) | 30 | 50 | 50 | 70 | 14700/2989 | 14700/2989 | 4900/2195 | IP54/IP56 | IP67 |
| M-2000 | iA | 1700L | 30iB | - | - | ● | ○ | 1700 | 4683 | 6 | ± 0.5 | 12500 | 330 | 160 | 165 | 720 | 240 | 720 | 20 | 14 | 14 | 18 | 18 | 40 | 29400/7500 | 29400/7500 | 8820/5500 | IP54/IP56 | IP67 |
| M-2000 | iA | 2300 | 30iB | - | - | ● | ○ | 2300 | 3734 | 6 | ± 0.3 | 11000 | 330 | 160 | 165 | 720 | 240 | 720 | 20 | 14 | 14 | 18 | 18 | 40 | 29400/7500 | 29400/7500 | 8820/5500 | IP54/IP56 | IP67 |
| ● standard ○ sur demande - non disponible () avec option matériel ou logiciel | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |



Capacité de charge
max. admissible au
poignet : **100 kg**



Rayon max. :
2230 mm

Versions disponibles :

R-1000iA/80H 5 axes

R-1000iA/80F, /100F Modèle standard

| Robot | | | Contrôleur | | | | | Capacité de charge max. admissible au poignet (kg) | Rayon (mm) | Axes | Répétabilité (mm) | Masse unité mécanique (kg) | Rayon (°) | | | | | | Vitesse de mouvement (°/s) | | | | | | J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | Ratio IP | |
|--------|---------|------|------------|----------------|------|--------|--------|--|------------|------|-------------------|----------------------------|-----------|-----|-----|-----|-----|-----|----------------------------|-----|-----|-----|-----|-----|------------------------------|------------------------------|------------------------------|-----------------------------|-------------------------------------|
| Série | Version | Type | Version | Type d'armoire | | | | | | | | | J1 | J2 | J3 | J4 | J5 | J6 | J1 | J2 | J3 | J4 | J5 | J6 | | | | Unité méca standard/ option | Poignet et bras J3 standard/ option |
| | | | | Open Air | Mate | Type A | Type B | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| R-1000 | iA | 80H | 30/B | - | ○ | ● | ○ | 80 | 2230 | 5 | ± 0.2 | 610 | 360 | 245 | 215 | 20 | 720 | - | 185 | 180 | 180 | 180 | 500 | - | -/48 | -/25 | - | IP54/IP56 | IP67 |
| R-1000 | iA | 80F | 30/B | - | ○ | ● | ○ | 80 | 2230 | 6 | ± 0.2 | 620 | 360 | 245 | 360 | 720 | 250 | 720 | 170 | 140 | 160 | 230 | 230 | 350 | 380/30 | 380/30 | 200/20 | IP54/IP56 | IP67 |
| R-1000 | iA | 100F | 30/B | - | ○ | ● | ○ | 100 | 2230 | 6 | ± 0.2 | 665 | 360 | 245 | 360 | 720 | 250 | 720 | 130 | 110 | 120 | 170 | 170 | 250 | 690/57 | 690/57 | 260/32 | IP54/IP56 | IP67 |

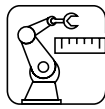
● standard ○ sur demande - non disponible [] avec option matériel ou logiciel



R-2000iC/210F



Capacité de charge
max. admissible au
poignet : **250 kg**



Rayon max. :
3500 mm

Versions disponibles :

| | |
|----------------------|--------------------------------|
| R-2000iB/100H | 5 axes |
| R-2000iB/100P | Montage sur socle |
| R-2000iB/175L, /185L | Bras long |
| R-2000iC/125L | Bras long |
| R-2000iB/150U, /220U | Montage à l'envers |
| R-2000iB/250F | Modèle standard |
| R-2000iC/165F, /210F | Modèle standard |
| R-2000iC/165R, /210R | Montage en rack |
| R-2000iB/170CF | Compact |
| R-2000iB/200T | Top mount |
| R-2000iB/210FS | Poignet creux |
| R-2000iB/210WE | Lavable |
| R-2000iB/220US | Montage inversé, poignet creux |

| Robot | | | Contrôleur | | | | | Capacité de charge max. admissible au poignet (kg) | Rayon (mm) | Axes | Répétabilité (mm) | Masse unité mécanique (kg) | Rayon (°) | | | | | | Vitesse de mouvement (°/s) | | | | | | J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | Ratio IP | |
|--------|---------|-------|------------|----------------|---|---|---|--|------------|------|-------------------|----------------------------|-----------|-----|-----|-----|-----|-----|----------------------------|-----|-----|-----|-----|-----|------------------------------|------------------------------|------------------------------|-----------------------------|-------------------------------------|
| Série | Version | Type | Version | Type d'armoire | | | | | | | | | J1 | J2 | J3 | J4 | J5 | J6 | J1 | J2 | J3 | J4 | J5 | J6 | | | | Unité méca standard/ option | Poignet et bras J3 standard/ option |
| R-2000 | iB | 100H | 30iB | - | - | ● | ○ | 100 | 2655 | 5 | ± 0.2 | 1150 | 360 | 136 | 362 | 250 | 720 | - | 130 | 130 | 130 | 170 | 360 | - | 441/39.2 | 245/15.7 | - | IP54 | IP67 |
| R-2000 | iB | 100P | 30iB | - | - | ● | ○ | 100 | 3500 | 6 | ± 0.3 | 1560 | 360 | 185 | 365 | 720 | 250 | 720 | 110 | 90 | 110 | 120 | 120 | 190 | 980/225.4 | 980/225.4 | 706/196 | IP54 | IP67 |
| R-2000 | iC | 125L | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 125 | 3100 | 6 | ± 0.2 | 1115 | 370 | 136 | 301 | 720 | 250 | 720 | 130 | 115 | 125 | 180 | 180 | 260 | 710/72 | 710/72 | 355/40 | IP54/IP56 | IP67 |
| R-2000 | iB | 150U | 30iB | - | - | ● | ○ | 150 | 2655 | 6 | ± 0.2 | 1070 | 360 | 136 | 362 | 720 | 250 | 720 | 110 | 85 | 110 | 150 | 150 | 220 | 833/78.4 | 833/78.4 | 421/40.2 | IP54/IP56 | IP67 |
| R-2000 | iC | 165F | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 165 | 2655 | 6 | ± 0.2 | 1090 | 370 | 136 | 312 | 720 | 250 | 720 | 130 | 115 | 125 | 180 | 180 | 260 | 940/120 | 940/120 | 490/100 | IP54/IP56 | IP67 |
| R-2000 | iC | 165R | 30iB | - | - | ● | ○ | 165 | 3095 | 6 | ± 0.2 | 1370 | 370 | 200 | 375 | 720 | 250 | 720 | 115 | 110 | 125 | 180 | 180 | 260 | 940/89 | 940/89 | 490/46 | IP54/IP56 | IP67 |
| R-2000 | iB | 170CF | 30iB | - | - | ● | ○ | 170 | 1520 | 6 | ± 0.15 | 800 | 360 | 190 | 332 | 720 | 250 | 720 | 110 | 110 | 110 | 150 | 150 | 220 | 921/78.4 | 921/78.4 | 461/40.2 | IP54/IP56 | IP67 |
| R-2000 | iB | 175L | 30iB | - | - | ● | ○ | 175 | 2852 | 6 | ± 0.3 | 1260 | 360 | 136 | 356 | 720 | 250 | 720 | 95 | 90 | 95 | 120 | 120 | 190 | 1225/225.4 | 1225/225.4 | 706/196 | IP54/IP56 | IP67 |
| R-2000 | iB | 185L | 30iB | - | - | ● | ○ | 185 | 3060 | 6 | ± 0.3 | 1290 | 360 | 136 | 346 | 720 | 250 | 720 | 95 | 85 | 88 | 120 | 120 | 190 | 1225/225.4 | 1225/225.4 | 706/196 | IP54/IP56 | IP67 |
| R-2000 | iB | 200T | 30iB | - | - | ● | ○ | 200 | 2208 *1) | 6 | ± 0.3 | 1100 | *1) | 245 | 406 | 720 | 250 | 720 | *1) | 70 | 90 | 110 | 110 | 155 | 1274/117.6 | 1274/117.6 | 686/58.8 | IP54/IP56 | IP67 |
| R-2000 | iB | 210FS | 30iB | - | - | ● | ○ | 210 | 2605 | 6 | ± 0.3 | 1250 | 360 | 136 | 234 | 420 | 250 | 420 | 110 | 90 | 95 | 130 | 130 | 200 | 1333/141.1 | 1333/141.1 | 706/78.4 | IP54 | IP67 |
| R-2000 | iC | 210F | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 210 | 2655 | 6 | ± 0.2 | 1370 | 370 | 136 | 312 | 720 | 250 | 720 | 120 | 105 | 110 | 140 | 140 | 220 | 1360/225.4 | 1360/225.4 | 735/196 | IP54/IP56 | IP67 |
| R-2000 | iB | 210WE | 30iB | - | - | ● | ○ | 210 | 2655 | 6 | ± 0.3 | 1280 | 360 | 136 | 362 | 720 | 250 | 720 | 95 | 90 | 95 | 120 | 120 | 190 | 1333/225.4 | 1333/225.4 | 706/196 | IP67 | IP67 |
| R-2000 | iC | 210R | 30iB | - | - | ● | ○ | 210 | 3095 | 6 | ± 0.2 | 1370 | 370 | 200 | 375 | 720 | 250 | 720 | 105 | 100 | 110 | 140 | 140 | 220 | 1360/147 | 1360/147 | 735/82 | IP54/IP56 | IP67 |
| R-2000 | iB | 220US | 30iB | - | - | ● | ○ | 220 | 2443 | 6 | ± 0.3 | 1160 | 360 | 136 | 234 | 420 | 250 | 420 | 110 | 85 | 95 | 130 | 130 | 200 | 1333/141.1 | 1333/141.1 | 706/78.4 | IP54 | IP67 |
| R-2000 | iB | 220U | 30iB | - | - | ● | ○ | 220 | 2470 | 6 | ± 0.3 | 1150 | 360 | 136 | 362 | 720 | 250 | 720 | 95 | 85 | 95 | 120 | 120 | 190 | 1333/141.1 | 1333/141.1 | 706/78.4 | IP54 | IP67 |
| R-2000 | iB | 250F | 30iB | - | - | ● | ○ | 250 | 2655 | 6 | ± 0.3 | 1270 | 360 | 136 | 357 | 720 | 250 | 720 | 95 | 85 | 88 | 120 | 120 | 190 | 1382/225.4 | 1382/225.4 | 715/196 | IP54 /IP56 | IP67 |

● standard ○ sur demande - non disponible () avec option matériel ou logiciel

*1) en fonction des caractéristiques du rail



CR-35iA/35



Capacité de charge
max. admissible au
poignet : **35 kg**



Rayon max. :
1813 mm

Versions disponibles :

| | |
|------------|-----------------|
| CR-35iA/35 | Modèle standard |
|------------|-----------------|

| Robot | | | | Contrôleur | | | | Capacité de charge max. admissible au poignet (kg) | Rayon (mm) | Axes | Répétabilité (mm) | Masse unité mécanique (kg) | Rayon [°] | | | | | | Vitesse de mouvement [°/s] | | | | | | J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | J5 Mornent/ Inertie (Nm/kgm²) | J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | Ratio IP | |
|---|---------|------|---------|---|------|--------|--------|--|------------|------|-------------------|----------------------------|-----------|-----|-----|-----|-----|-----|----------------------------|----|----|----|----|----|------------------------------|-------------------------------|------------------------------|-----------------------------|-------------------------------------|
| Série | Version | Type | Version | Type d'armoire | | | | | | | | | J1 | J2 | J3 | J4 | J5 | J6 | J1 | J2 | J3 | J4 | J5 | J6 | | | | Unité méca standard/ option | Poignet et bras J3 standard/ option |
| | | | | Open Air | Mate | Type A | Type B | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| CR-35 | iA | 35 | 30iB | - | - | ● | ○ | 35 | 1813 | 6 | ± 0.08 | 990 | 370 | 165 | 258 | 400 | 220 | 900 | *7) | | | | | | 110/4 | 110/4 | 60.0/1.5 | IP54 /IP55 | - |
| ● standard ○ sur demande - non disponible () avec option matériel ou logiciel | | | | *7) vitesse cartésienne max. 250mm/s (750mm/s avec un éléments de sécurité) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

● standard ○ sur demande - non disponible () avec option matériel ou logiciel

*7) vitesse cartésienne max. 250mm/s (750mm/s avec un éléments de sécurité)



Capacité de charge max. admissible au poignet : **1 kg**



Diamètre max. : **420 mm**

Versions disponibles :

| | |
|-------------|-------------------|
| M-1iA/1H | 3 axes |
| M-1iA/0.5S | 4 axes |
| M-1iA/0.5A | 6 axes |
| M-1iA/1HL | 3 axes, bras long |
| M-1iA/0.5SL | 4 axes, bras long |
| M-1iA/0.5AL | 6 axes, bras long |

| Robot | | | Contrôleur | | | | | Capacité de charge max. admissible au poignet (kg) | Rayon (mm) | Axes | Répétabilité (mm) | Masse unité mécanique (kg) | Rayon (°) | | | | | | Vitesse de mouvement (°/s) | | | | | | J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | Ratio IP | |
|--|---------|-------|------------|----------------|---|---|---|--|------------|------|-------------------|----------------------------|-----------------|-----|-----|-----|----|----|----------------------------|------|------|------|-----|----|------------------------------|------------------------------|------------------------------|-----------------------------|-------------------------------------|
| Série | Version | Type | Version | Type d'armoire | | | | | | | | | J1 | J2 | J3 | J4 | J5 | J6 | J1 | J2 | J3 | J4 | J5 | J6 | | | | Unité méca standard/ option | Poignet et bras J3 standard/ option |
| M-1 | iA | 1H | 30iB | ● | ○ | - | - | 1 | 280 | 3 | ± 0.02 | 18 *2) | ø 280 x 100 *3) | - | - | - | - | - | - | - | - | - | *4) | | IP20 | IP20 | | | |
| M-1 | iA | 0.5S | 30iB | ● | ○ | - | - | 0.5 (1) | 280 | 4 | ± 0.02 | 20 *2) | ø 280 x 100 *3) | 720 | - | - | - | - | - | 3000 | - | - | *4) | | IP20 | IP20 | | | |
| M-1 | iA | 0.5A | 30iB | ● | ○ | - | - | 0.5 (1) | 280 | 6 | ± 0.02 | 23 *2) | ø 280 x 100 *3) | 720 | 300 | 720 | - | - | - | 1440 | 1440 | 1440 | *4) | | IP20 | IP20 | | | |
| M-1 | iA | 1HL | 30iB | ● | ○ | - | - | 1 | 420 | 3 | ± 0.03 | 21 *2) | ø 420 x 150 *3) | - | - | - | - | - | - | - | - | - | *4) | | IP20 | IP20 | | | |
| M-1 | iA | 0.5SL | 30iB | ● | ○ | - | - | 0.5 (1) | 420 | 4 | ± 0.03 | 23 *2) | ø 420 x 150 *3) | 720 | - | - | - | - | - | 3000 | - | - | *4) | | IP20 | IP20 | | | |
| M-1 | iA | 0.5AL | 30iB | ● | ○ | - | - | 0.5 (1) | 420 | 6 | ± 0.03 | 26 *2) | ø 420 x 150 *3) | 720 | 300 | 720 | - | - | - | 1440 | 1440 | 1440 | *4) | | IP20 | IP20 | | | |
| ● standard ○ sur demande - non disponible () avec option matériel ou logiciel *2) avec support de fixation *3) Ø en mm *4) se référer au diagramme de charge du poignet | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |



Capacité de charge
max. admissible au
poignet : **6 kg**



Diamètre max. :
1130 mm

Versions disponibles :

- M-2iA/3S 4 axes, poignet creux
- M-2iA/3SL 4 axes, bras long, poignet creux
- M-2iA/3A 6 axes
- M-2iA/3AL 6 axes, bras long
- M-2iA/6H 3 axes, poignet creux
- M-2iA/6HL 3 axes, bras long, poignet creux

M-2iA/3S

| Robot | | | Contrôleur | | | | | Capacité de charge max. admissible au poignet (kg) | Rayon (mm) | Axes | Répétabilité (mm) | Masse unité mécanique (kg) | Rayon (°) | | | | | | Vitesse de mouvement (°/s) | | | | | | J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | Ratio IP | |
|------------|---------|---------------|------------|------------------|---|--------------------------------------|---|--|------------|------|-------------------|----------------------------|------------------|-----|-----|-----|----|----|--|------|------|------|-----|----|------------------------------|------------------------------|------------------------------|-----------------------------|-------------------------------------|
| Série | Version | Type | Version | Type d'armoire | | | | | | | | | J1 | J2 | J3 | J4 | J5 | J6 | J1 | J2 | J3 | J4 | J5 | J6 | | | | Unité méca standard/ option | Poignet et bras J3 standard/ option |
| M-2 | iA | 3S | 30iB | ● | ○ | ○ | - | 3 | 800 | 4 | ± 0.1 | 120 | ø 800 x 300 *3) | 720 | - | - | - | - | - | 3500 | - | - | *4) | | IP67/IP69K | IP69K | | | |
| M-2 | iA | 3A | 30iB | ● | ○ | ○ | - | 3 | 800 | 6 | ± 0.1 | 140 | ø 800 x 300 *3) | 720 | 300 | 720 | - | - | - | 1700 | 1700 | 1700 | *4) | | IP67/IP69K | IP69K | | | |
| M-2 | iA | 3SL | 30iB | ● | ○ | ○ | - | 3 | 1130 | 4 | ± 0.1 | 120 | ø 1130 x 400 *3) | 720 | - | - | - | - | - | 3500 | - | - | *4) | | IP67/IP69K | IP69K | | | |
| M-2 | iA | 3AL | 30iB | ● | ○ | ○ | - | 3 | 1130 | 6 | ± 0.1 | 140 | ø 1130 x 400 *3) | 720 | 300 | 720 | - | - | - | 1700 | 1700 | 1700 | *4) | | IP67/IP69K | IP69K | | | |
| M-2 | iA | 6H | 30iB | ● | ○ | ○ | - | 6 | 800 | 3 | ± 0.1 | 115 | ø 800 x 300 *3) | - | - | - | - | - | - | - | - | - | *4) | | IP67/IP69K | IP69K | | | |
| M-2 | iA | 6HL | 30iB | ● | ○ | ○ | - | 6 | 1130 | 3 | ± 0.1 | 115 | ø 1130 x 400 *3) | - | - | - | - | - | - | - | - | - | *4) | | IP67/IP69K | IP69K | | | |
| ● standard | | ○ sur demande | | - non disponible | | () avec option matériel ou logiciel | | | | | | | *3) Ø en mm | | | | | | *4) se référer au diagramme de charge du poignet | | | | | | | | | | |



Capacité de charge
max. admissible au
poignet : **12 kg**



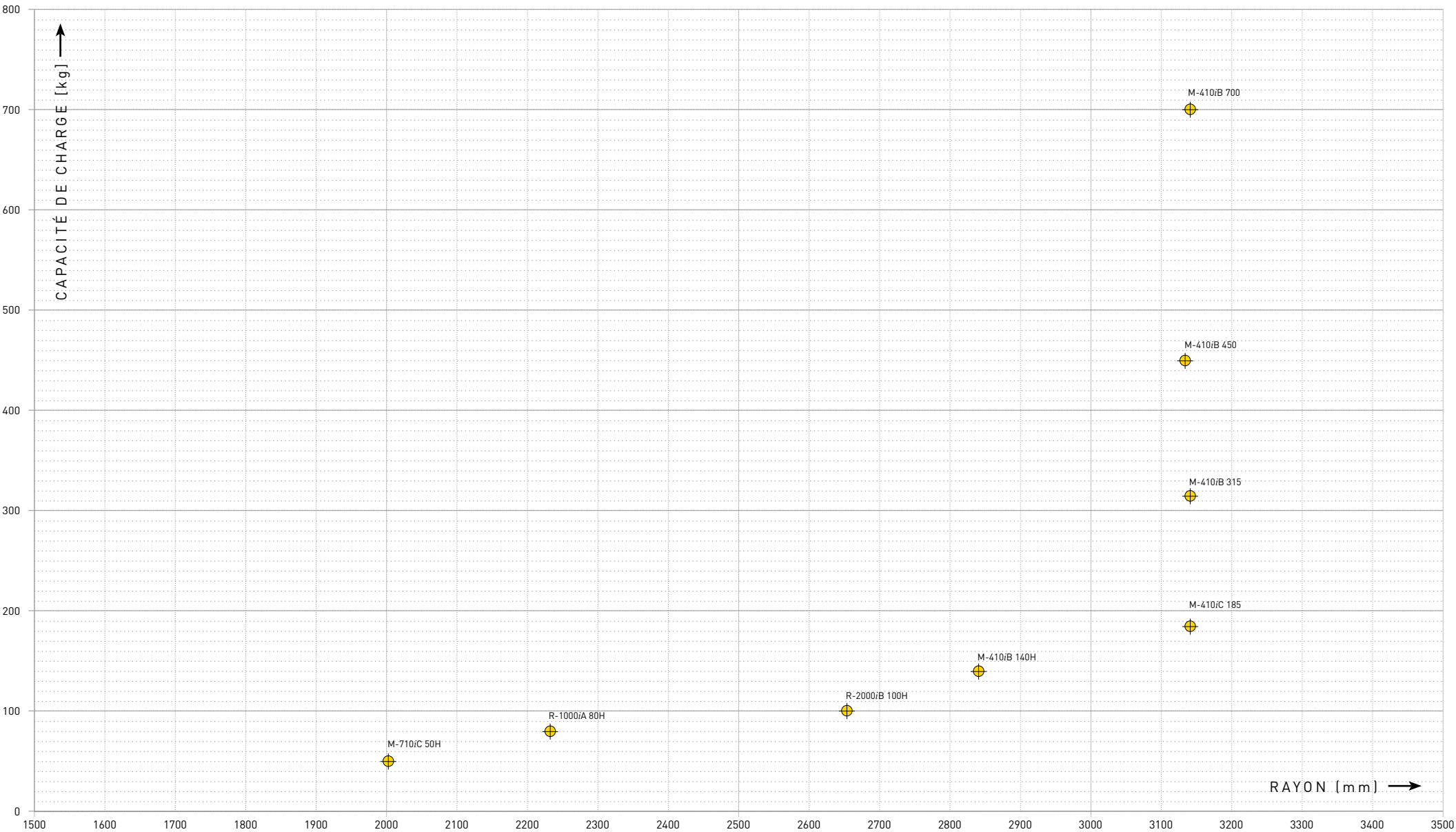
Diamètre max. :
1350 mm

Versions disponibles :

- M-3iA/6S 4 axes, poignet creux
- M-3iA/6A 6 axes
- M-3iA/12H 3 axes, poignet creux

M-3iA/6A

| Robot | | | Contrôleur | | | | | Capacité de charge max. admissible au poignet (kg) | Rayon (mm) | Axes | Répétabilité (mm) | Masse unité mécanique (kg) | Rayon (°) | | | | | | Vitesse de mouvement (°/s) | | | | | | J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | Ratio IP | |
|--|---------|------|------------|----------------|------|--------|--------|--|------------|------|-------------------|----------------------------|------------------|-----|-----|-----|----|----|----------------------------|------|------|------|-----|----|------------------------------|------------------------------|------------------------------|-----------------------------|-------------------------------------|
| Série | Version | Type | Version | Type d'armoire | | | | | | | | | J1 | J2 | J3 | J4 | J5 | J6 | J1 | J2 | J3 | J4 | J5 | J6 | | | | Unité méca standard/ option | Poignet et bras J3 standard/ option |
| | | | | Open Air | Mate | Type A | Type B | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| M-3 | iA | 6S | 30iB | ● | ○ | ○ | - | 6 (8) | 1350 | 4 | ± 0.1 | 160 | ø 1350 x 500 *3) | 720 | - | - | - | - | - | 4000 | - | - | *4) | | | IP67 | IP67 | | |
| M-3 | iA | 6A | 30iB | ● | ○ | ○ | - | 6 | 1350 | 6 | ± 0.1 | 175 | ø 1350 x 500 *3) | 720 | 300 | 720 | - | - | - | 4000 | 2000 | 2000 | *4) | | | IP67 | IP67 | | |
| M-3 | iA | 12H | 30iB | ● | ○ | ○ | - | 12 | 1350 | 3 | ± 0.1 | 155 | ø 1350 x 500 *3) | - | - | - | - | - | - | - | - | - | *4) | | | IP67 | IP67 | | |
| ● standard ○ sur demande - non disponible () avec option matériel ou logiciel *3) Ø en mm *4) se référer au diagramme de charge du poignet | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |



M-710iC/50H

R-1000iA/80H

R-2000iB/100H

Série M-410



Versions disponibles :
M-710iC/50H 5 axes

Versions disponibles :
R-1000iA/80H 5 axes

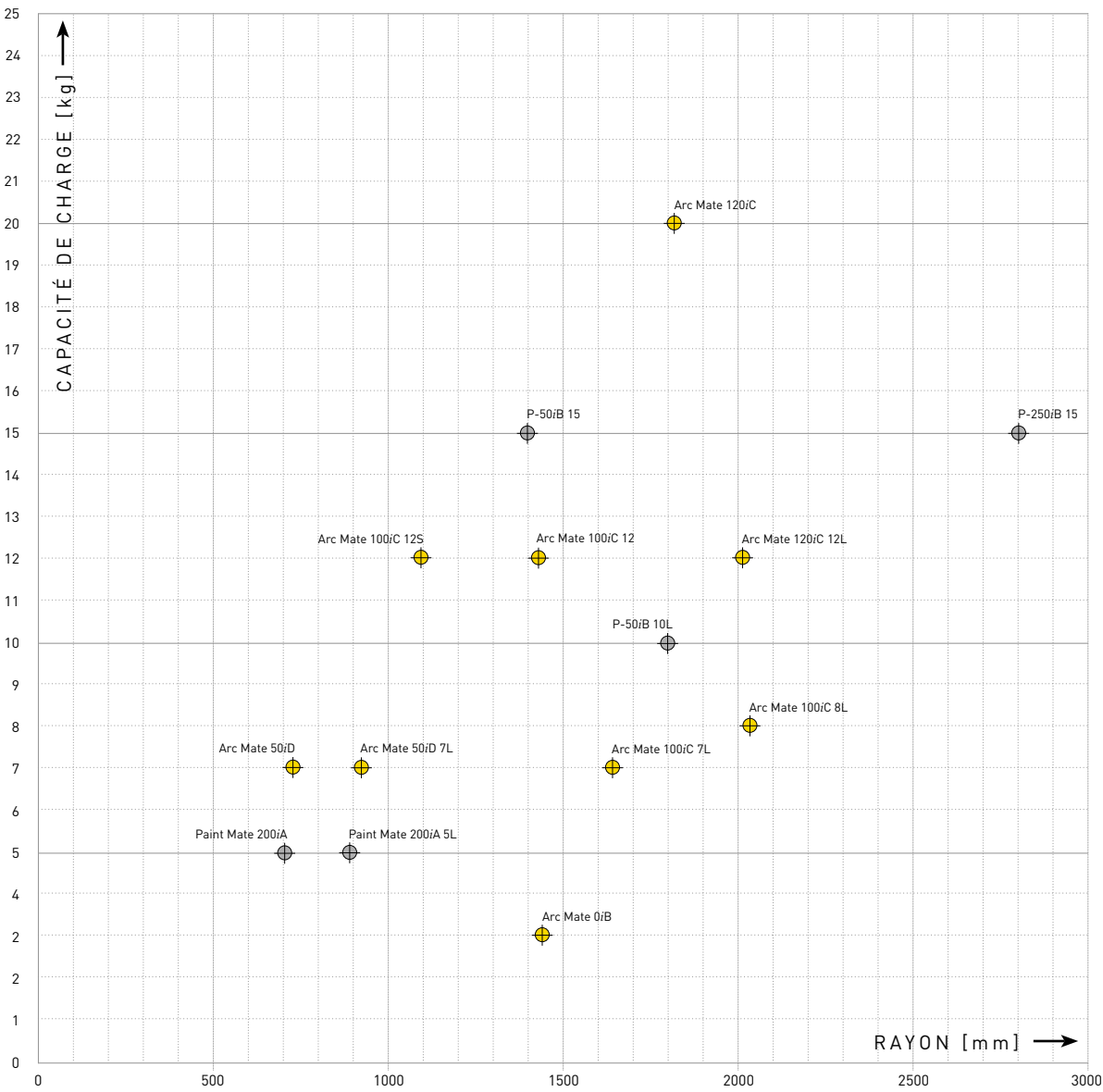
Versions disponibles :
R-2000iB/100H 5 axes

Versions disponibles :
M-410iB/140H 5 axes
M-410iB/450, /700 Poignet creux
M-410iC/185, /315 Poignet creux

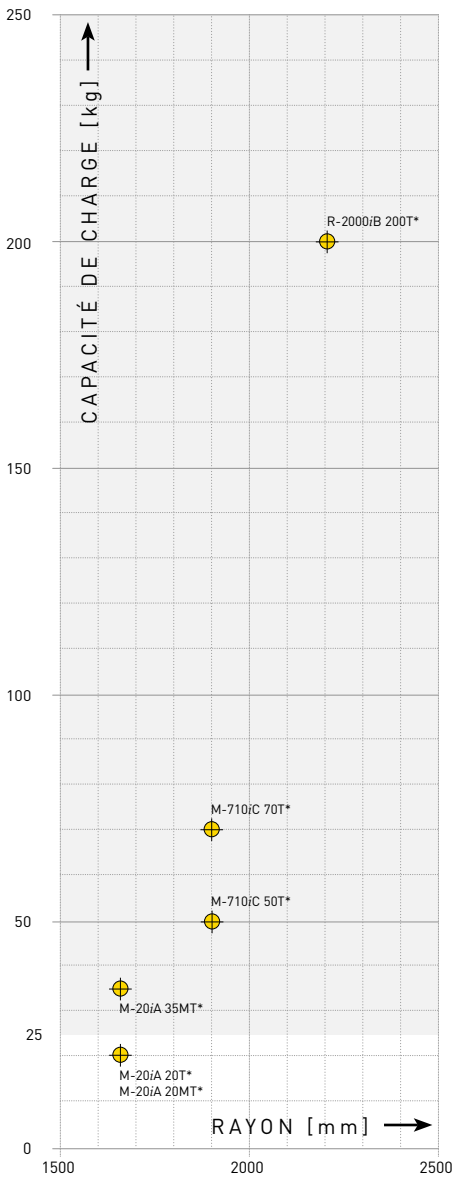
| Robot | | | Contrôleur | | | | | Capacité de charge max. admissible au poignet (kg) | Rayon (mm) | Axes | Répétabilité (mm) | Masse unité mécanique (kg) | Rayon (°) | | | | | | Vitesse de mouvement (°/s) | | | | | | J4 Moment/ Inertie [Nm/kgm²] | J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | Ratio IP | |
|--------|---------|------|------------|----------------|------|--------|--------|--|------------|------|-------------------|----------------------------|-----------|-----|-----|-----|-----|----|----------------------------|-----|-----|-----|-----|----|------------------------------|------------------------------|------------------------------|------------|------|
| Série | Version | Type | Version | Type d'armoire | | | | | | | | | J1 | J2 | J3 | J4 | J5 | J6 | J1 | J2 | J3 | J4 | J5 | J6 | | | | | |
| | | | | Open Air | Mate | Type A | Type B | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| M-710 | iC | 50H | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 50 | 2003 | 5 | ± 0.15 | 540 | 360 | 225 | 440 | 234 | 720 | - | 175 | 175 | 175 | 175 | 720 | - | 150/6.3 | 68/2.5 | - | IP54/IP67 | IP67 |
| R-1000 | iA | 80H | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 80 | 2230 | 5 | ± 0.2 | 610 | 360 | 245 | 215 | 20 | 720 | - | 185 | 180 | 180 | 180 | 500 | - | -/48 | -/25 | - | IP54 /IP56 | IP67 |
| R-2000 | iB | 100H | 30iB | - | - | ● | ○ | 100 | 2655 | 5 | ± 0.2 | 1150 | 360 | 136 | 362 | 250 | 720 | - | 130 | 130 | 130 | 170 | 360 | - | 441/39.2 | 245/15.7 | - | IP54 | IP67 |
| M-410 | iB | 140H | 30iB | - | - | ● | ○ | 140 | 2850 | 5 | ± 0.2 | 1200 | 360 | 155 | 112 | 20 | 720 | - | 140 | 115 | 135 | 135 | 420 | - | 147 | 53 | - | IP54 | IP54 |
| M-410 | iC | 185 | 30iB | - | - | ● | ○ | 185 | 3143 | 4 | ± 0.5 | 1600 (1330) | 360 | 144 | 136 | 720 | - | - | 140 | 140 | 140 | 305 | - | - | 88 | - | - | IP54 | IP54 |
| M-410 | iC | 315 | 30iB | - | - | ● | ○ | 315 | 3143 | 4 | ± 0.5 | 1600 (1330) | 360 | 144 | 136 | 720 | - | - | 90 | 100 | 110 | 195 | - | - | 155 | - | - | IP54 | IP54 |
| M-410 | iB | 450 | 30iB | - | - | ● | ○ | 450 | 3130 | 4 | ± 0.5 | 2430 | 360 | 145 | 135 | 540 | - | - | 70 | 70 | 70 | 180 | - | - | 196 (294) | - | - | IP54 | IP54 |
| M-410 | iB | 700 | 30iB | - | - | ● | ○ | 700 | 3143 | 4 | ± 0.5 | 2700 | 360 | 144 | 136 | 540 | - | - | 60 | 60 | 60 | 120 | - | - | 490 | - | - | IP54 | IP54 |

● standard ○ sur demande - non disponible () avec option matériel ou logiciel

Robots de peinture et soudage arc



Top Mount



Robots de soudage Arc. . Page 25

Robots Top Mount. . . . Page 26

Robots de peinture. . . . Page 27

Série Arc Mate 0



Série Arc Mate 50



Série Arc Mate 100



Série Arc Mate 120



Versions disponibles :

| | |
|--------------|-----------------|
| Arc Mate 0iB | Modèle standard |
|--------------|-----------------|

Versions disponibles :

| | |
|------------------|-----------------|
| Arc Mate 50iD | Modèle standard |
| Arc Mate 50iD/7L | Bras long |

Versions disponibles :

| | |
|--------------------|-----------------|
| Arc Mate 100iC/7L | Bras long |
| Arc Mate 100iC/8L | Bras long |
| Arc Mate 100iC/12S | Bras court |
| Arc Mate 100iC/12 | Modèle standard |

Versions disponibles :

| | |
|--------------------|-----------------|
| Arc Mate 120iC/12L | Bras long |
| Arc Mate 120iC | Modèle standard |

| Robot | | | Contrôleur | | | | | Capacité de charge max. admissible au poignet (kg) | Rayon (mm) | Axes | Répétabilité (mm) | Masse unité mécanique (kg) | Rayon (°) | | | | | | Vitesse de mouvement (°/s) | | | | | | J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | Ratio IP | |
|--------------|---------|------|------------|----------------|------|--------|--------|--|------------|------|-------------------|----------------------------|-----------|-----|-------|-----|-----------|-----------|----------------------------|-----|-----|-----|-----|------|------------------------------|------------------------------|------------------------------|------------|------------|
| Série | Version | Type | Version | Type d'armoire | | | | | | | | | J1 | J2 | J3 | J4 | J5 | J6 | J1 | J2 | J3 | J4 | J5 | J6 | | | | | |
| | | | | Open Air | Mate | Type A | Type B | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| ARC Mate 0 | iB | | 30iB | - | ● | - | - | 3 | 1437 | 6 | ± 0.08 | 145 | 360 | 250 | 455 | 380 | 280 | 720 | 225 | 215 | 225 | 425 | 425 | 625 | 8.9/0.28 | 8.9/0.28 | 3.0/0.035 | IP54 | IP54 |
| ARC Mate 50 | iD | | 30iB | - | ● | - | - | 7 | 717 | 6 | ± 0.02 | 25 | 360 | 245 | 420 | 380 | 250 | 720 | 450 | 380 | 520 | 550 | 545 | 1000 | 16.6/0.47 | 16.6/0.47 | 9.4/0.15 | IP67/IP69K | IP67/IP69K |
| ARC Mate 50 | iD | 7L | 30iB | - | ● | - | - | 7 | 911 | 6 | ± 0.03 | 27 | 360 | 245 | 430 | 380 | 250 | 720 | 370 | 310 | 410 | 550 | 545 | 1000 | 16.6/0.47 | 16.6/0.47 | 9.4/0.15 | IP67/IP69K | IP67/IP69K |
| ARC Mate 100 | iC | 7L | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 3 [7] | 1633 | 6 | ± 0.08 | 135 | 340 [360] | 250 | 447 | 380 | 280 [380] | 540 [720] | 230 | 225 | 230 | 430 | 430 | 630 | 7.7/0.24 | 7.7/0.24 | 0.2/0.0027 | IP54 | IP54 |
| ARC Mate 100 | iC | 8L | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 3 [8] | 2028 | 6 | ± 0.08 | 150 | 340 [370] | 255 | 462 | 400 | 280 [360] | 540 [900] | 200 | 200 | 210 | 430 | 430 | 630 | 7.7/0.24 | 7.7/0.24 | 0.2/0.0027 | IP54 | IP54 |
| ARC Mate 100 | iC | 12S | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 3 [12] | 1098 | 6 | ± 0.08 | 130 | 340 [360] | 250 | 340 | 380 | 280 [380] | 540 [720] | 260 | 280 | 315 | 430 | 430 | 630 | 7.7/0.24 | 7.7/0.24 | 0.2/0.0027 | IP54 | IP54 |
| ARC Mate 100 | iC | 12 | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 3 [12] | 1420 | 6 | ± 0.08 | 130 | 340 [360] | 250 | 447 | 380 | 280 [380] | 540 [720] | 230 | 225 | 230 | 430 | 430 | 630 | 7.7/0.24 | 7.7/0.24 | 0.2/0.0027 | IP54 | IP54 |
| ARC Mate 120 | iC | 12L | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 3 [12] | 2009 | 6 | ± 0.08 | 250 | 370 | 260 | 460,6 | 400 | 280 [360] | 540 [900] | 200 | 175 | 190 | 430 | 430 | 630 | 7.7/0.24 | 7.7/0.24 | 0.22/0.0027 | IP54 | IP54 |
| ARC Mate 120 | iC | | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 3 [20] | 1811 | 6 | ± 0.08 | 250 | 370 | 260 | 458 | 400 | 280 [360] | 540 [900] | 195 | 175 | 180 | 360 | 360 | 550 | 7.7/0.24 | 7.7/0.24 | 0.22/0.0027 | IP54 | IP54 |

● standard ○ sur demande - non disponible () avec option matériel ou logiciel

M-20iA/20T
M-20iA/20MT
M-20iA/35MT

M-710iC/50T
M-710iC/70T

R-2000iB/200T



Versions disponibles :

| | |
|-------------|-----------|
| M-20iA/20T | Top Mount |
| M-20iA/20MT | Top Mount |
| M-20iA/35MT | Top Mount |

Versions disponibles :

| | |
|-------------|-----------|
| M-710iC/50T | Top Mount |
| M-710iC/70T | Top Mount |

Versions disponibles :

| | |
|---------------|-----------|
| R-2000iB/200T | Top Mount |
|---------------|-----------|

| Robot | | | Contrôleur | | | | | Capacité de charge max. admissible au poignet (kg) | Rayon (mm) | Axes | Répétabilité (mm) | Masse unité mécanique (kg) | Rayon [°] | | | | | | Vitesse de mouvement [°/s] | | | | | | J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | Ratio IP | |
|--|---------|------|------------|----------------|------|--------|--------|--|------------|------|-------------------|----------------------------|-----------|-----|-----|-----|-----|-----|----------------------------|-----|-----|--|-----|-----|------------------------------|------------------------------|------------------------------|-----------|------|
| Série | Version | Type | Version | Type d'armoire | | | | | | | | | J1 | J2 | J3 | J4 | J5 | J6 | J1 | J2 | J3 | J4 | J5 | J6 | | | | | |
| | | | | Open Air | Mate | Type A | Type B | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| M-20 | iA | 20T | 30iB | - | - | ● | ○ | 20 | 1662 *1) | 6 | ± 0.08 | 185 | *1) | 300 | 586 | 400 | 360 | 900 | *1) | 175 | 180 | 360 | 360 | 550 | 44/1.04 | 44/1.04 | 22/0.28 | IP54 | IP67 |
| M-20 | iA | 20MT | 30iB | - | - | ● | ○ | 20 | 1663 *1) | 6 | ± 0.08 | 185 | *1) | 300 | 586 | 400 | 280 | 900 | *1) | 175 | 180 | 405 | 405 | 615 | 45.1/2.01 | 45.1/2.01 | 30.0/1.01 | IP54 | IP67 |
| M-20 | iA | 35MT | 30iB | - | - | ● | ○ | 35 | 1663 *1) | 6 | ± 0.08 | 187 | *1) | 300 | 586 | 400 | 280 | 900 | *1) | 180 | 200 | 350 | 350 | 400 | 110/4 | 110/4 | 60.0/1.5 | IP54 | IP67 |
| M-710 | iC | 50T | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 50 | 1900 *1) | 6 | ± 0.07 | 410 | *1) | 261 | 491 | 720 | 250 | 720 | *1) | 175 | 175 | 250 | 250 | 355 | 206/28 | 206/28 | 127/11 | IP54/IP67 | IP67 |
| M-710 | iC | 70T | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 70 | 1900 *1) | 6 | ± 0.07 | 410 | *1) | 261 | 491 | 720 | 250 | 720 | *1) | 120 | 120 | 225 | 225 | 225 | 294/28 | 294/28 | 147/11 | IP54/IP67 | IP67 |
| R-2000 | iB | 200T | 30iB | - | - | ● | ○ | 200 | 2208 *1) | 6 | ± 0.3 | 1100 | *1) | 245 | 406 | 720 | 250 | 720 | *1) | 70 | 90 | 110 | 110 | 155 | 1274/117.6 | 1274/117.6 | 686/58.8 | IP54/IP56 | IP67 |
| ● standard ○ sur demande - non disponible () avec option matériel ou logiciel | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | *1) en fonction des caractéristiques du rail | | | | | | | |

Série
Paint Mate 200

Série P-50

Série P-250



Versions disponibles :

| | |
|---------------------|-----------------|
| Paint Mate 200iA | Modèle standard |
| Paint Mate 200iA/5L | Bras long |

Versions disponibles :

| | |
|------------|-----------------|
| P-50iB/10L | Bras long |
| P-50iB/15 | Modèle standard |

Versions disponibles :

| | |
|------------|-----------------|
| P-250iB/15 | Modèle standard |
|------------|-----------------|

| Robot | | | Controller | | | | | Max. load capacity at wrist (kg) | Reach (mm) | Controlled axes | Repeatability (mm) | Mechanical weight (kg) | Motion range [°] | | | | | | Maximum speed [°/s] | | | | | | J4 Moment/ Inertia (Nm/kgm²) | J5 Moment/ Inertia (Nm/kgm²) | J6 Moment/ Inertia (Nm/kgm²) | Protection | |
|----------------------------|---------|------------------|------------|--------------------------------------|--------------|------------|------------|----------------------------------|--|-----------------|--------------------|------------------------|------------------|-----|-----|------|------|------|---------------------|-----|-----|-----|-----|-----|------------------------------|------------------------------|------------------------------|-------------------------|-----------------------------------|
| Series | Version | Type | Version | Cabinet type | | | | | | | | | J1 | J2 | J3 | J4 | J5 | J6 | J1 | J2 | J3 | J4 | J5 | J6 | | | | Body standard/ optional | Wrist & J3 arm standard/ optional |
| | | | | Open air cabinet | Mate cabinet | A- cabinet | B- cabinet | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Paint Mate 200 | iA | | 30iA | - | ● | - | - | 5 | 704 | 6 | ± 0.02 | 35 | 340 | 200 | 388 | 380 | 240 | 720 | 350 | 350 | 400 | 450 | 450 | 720 | 11.9/0.3 | 11.9/0.3 | 6.7/0.1 | *5) | |
| Paint Mate 200 | iA | 5L | 30iA | - | ● | - | - | 5 | 892 | 6 | ± 0.03 | 37 | 340 | 230 | 373 | 380 | 240 | 720 | 270 | 270 | 270 | 450 | 450 | 720 | 11.9/0.3 | 11.9/0.3 | 6.7/0.1 | *5) | |
| P-50 | iB | 10L | 30iA | - | ● | - | - | 10 | 1800 | 6 | ± 0.2 | 331 | 320 | 240 | 404 | 1080 | 1080 | 1080 | 140 | 140 | 160 | 375 | 430 | 545 | 43.35/1.954 | 36.86/1.413 | 4.90/0.025 | *5) | |
| P-50 | iB | 15 | 30iA | - | ● | - | - | 15 | 1400 | 6 | ± 0.2 | 323 | 320 | 240 | 404 | 1080 | 1080 | 1080 | 140 | 140 | 160 | 375 | 430 | 545 | 65.02/2.931 | 55.29/2.119 | 7.36/0.038 | *5) | |
| P-250 | iB | 15 | 30iB | - | ● | - | - | 15 | 2800 | 6 | ± 0.2 | 530 | 320 | 280 | 330 | 1080 | 1080 | 1080 | 160 | 160 | 160 | 375 | 430 | 545 | 65.4/2.999 | 55.3/2.158 | 7.4/0.073 | *5) | |
| ● standard ○ sur demande | | - non disponible | | () avec option matériel ou logiciel | | | | | *5) ATEX certified Cat. II Group 2G and 2D | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

Le contrôleur R-30iB est la nouvelle norme pour une productivité plus intelligente. Une nouvelle génération à la pointe de la technologie intégrant plus de 250 fonctions logiciels pour des performances robots optimales en terme de temps de cycle, de vitesse, de précision et de sécurité. Faisant preuve d'une plus grande convivialité, il associe une faible consommation d'énergie à une productivité optimale. Dans le but de fournir une solution flexible et rentable, le R-30iB se décline en différents types de contrôleurs. A la fois compactes et empilables, ils vous permettent de gagner de l'espace au sol et d'optimiser votre cellule de production.

Vos avantages :

- Encombrement moindre grâce à une conception compacte et empilable
- Utilisation facilitée grâce au iPendant Touch
- Connexions flexibles grâce à une large gamme de bus de terrain & bus de sécurité
- Conçu pour des fonctions intelligentes telle que la vision, les capteurs, le contrôle d'interférence, etc.
- Intégration flexible via 3 ports Ethernet
- Diagnostic facile grâce à la fonction intégrée iRDiagnostic
- Performance grâce au processeur séparé PMC
- Economies d'énergie grâce à une efficacité et une régénération énergétique optimisée

Contrôleur Open Air

Contrôleur Mate

Contrôleur Taille B

Contrôleur Taille A



iPendant Touch

Conçu pour être à la fois léger et ergonomique, le iPendant Touch, grâce à son interface intuitive, permet un accès plus simple et plus rapide aux instructions basiques de programmation et aux fonctions d'édition.

Vos avantages :

- Fonctionnement agréable grâce à l'interface tactile et l'éditeur graphique
- Commande direct de 2 axes auxiliaires grâce aux nouvelles touches sur le iPendant
- Personnalisation aisée de l'interface Homme/Machine avec pages HTML
- Changement de groupe d'axes rapide grâce à une touche dédiée
- Rend „l'invisible visible“ en utilisant la fonction „4D Graphics“ pour visualiser les repères outils et utilisateurs, les zones de sécurité et trajectoires de robot
- Un plus grand nombre d'informations affichées en utilisant l'affichage multifenêtre
- Configuration et modification facilitées de l'iRVision via l'iPendant
- Interface USB pour clé de stockage, souris ou caméra USB





Accessoires et fonctions FANUC – Intelligence

iRVision

Le système unique „plug & play” de vision intégrée FANUC facilite l'intégration, améliore la flexibilité et réduit les coûts.

iRPickTool (Visual line tracking)

Il combine le système de vision intégré FANUC iRVision avec l'option „Line Tracking” pour augmenter la flexibilité lors de la prise de produit aléatoires sur un convoyeur en mouvement.

Suite iRCalibration

Basé sur le logiciel iRVision, l'outil iRCalibration met à votre disposition diverses fonctions de service, afin de simplifier la calibration et la recalibration du robot, les configurations UFrame et UTool, mais aussi les réglages de déplacement de Frame et de paires coordonnées (configuration facile et précise des coordonnées robots et/ou des positionneurs).

Capteurs d'effort

Les capteurs d'effort intégrés FANUC permettent de contrôler précisément les efforts dans le cadre d'applications diverses comme l'assemblage, l'ébavurage et le polissage.

3D Area Sensor

Système unique et intégré de détection 3D ultra rapide pour la prise aléatoire de produits et la dépalettisation.

Fonctions intelligentes FANUC

Grâce à des instructions spécifiques, des interfaces, des écrans et des caractéristiques exclusives, les fonctions intelligentes FANUC simplifient et standardisent la programmation, l'installation et les opérations de votre robot.



Accessoires et fonctions FANUC – Motion

Axe externe intégré

Sets d'axes externes compréhensifs normalisés et entièrement intégrés – jusqu'à 82 axes, pour un usage facile dans des solutions d'axes externes (unité rail de robot, manipulateur personnalisé, ...)

Multi-Arm

Pour des mouvements de robot multiples coordonnés et complexes commandés par un contrôleur unique.

Positionneurs

Une vaste gamme de positionneurs intégrés FANUC – la solution idéale pour la manipulation de pièces avec des mouvements coordonnés.

Learning Vibration Control

Amélioration du temps de cycle par l'optimisation de la trajectoire du mouvement en utilisant un capteur spécifique pour compenser les vibrations de l'outil.

Fonctions d'asservissement

Fonctions dédiées avec des instructions claires, interfaces, écrans et caractéristiques exclusives pour simplifier et normaliser la programmation, la configuration et le fonctionnement de votre robot.



Accessoires et fonctions FANUC – Sécurité

Sécurité du mouvement

Dual Check Safety (DCS) pour le contrôle fiable de position et vitesse du robot dans des zones tridimensionnelles prédéfinies – sécurité accrue pour les opérateurs, les machines et la périphérie.

Motion guard

HSCD permet de minimiser les dégâts en cas de collision et optimise le temps de cycle et la consommation d'énergie après l'utilisation de la fonction „payload identification”.

Fonctions de sécurité

Fonctions dédiées avec des instructions claires, interfaces, écrans et caractéristiques exclusives pour simplifier et normaliser la programmation, la configuration et le fonctionnement de votre robot.



Accessoires et fonctions FANUC – Interfaces

E/S numériques

Configuration rapide des échanges d'E/S entre robots et périphériques.

Bus de terrain

Utilisation d'une grande variété de bus de terrain standard (Profibus, Modbus, Devicenet, Profinet, Ethernet ...).

Fonctions interface

Grâce à des instructions spécifiques, des interfaces, des écrans et des caractéristiques exclusives, les fonctions intelligentes FANUC simplifient et standardisent la programmation, l'installation et les opérations de votre robot.



Accessoires et fonctions - „Confort”

iPendant Touch

Conçu pour être à la fois léger et ergonomique, le iPendant Touch, grâce à son interface intuitive, permet un accès plus simple et plus rapide aux instructions basiques de programmation et aux fonctions d'édition.

Roboguide

Logiciel de simulation pour la programmation hors-ligne, la conception aisée des cellules robotisées et les études de faisabilité grâce à une grande bibliothèque d'outils de simulation.

Fonctions application

Grâce à des instructions spécifiques, des interfaces, des écrans et des caractéristiques exclusives, les fonctions intelligentes FANUC simplifient et standardisent la programmation, l'installation et les opérations de votre robot.

N'hésitez pas à nous solliciter !



Un vrai robot sur votre PC

Roboguide est un logiciel de programmation hors ligne, d'optimisation de la simulation et aussi un logiciel de formation. En utilisant la technologie "FANUC Virtual Robot Controller", il est possible de réaliser des programmes réalistes identiques à ceux de la production. C'est la solution parfaite pour préparer des programmes à l'avance – minimisation des risques et augmentation de la productivité sans arrêter la production.

Roboguide : Fonctions standards

FANUC Roboguide propose de nombreuses fonctions standards de manière à permettre une meilleure fonctionnalité et une utilisation facile. Les fonctions permettent à l'utilisateur de concevoir la cellule robotique et de travailler sur les zones spécifiques avant sa construction dans l'atelier.

- Interface CAD
- Génération de programme
- Apprentissage rapide
- CAD à la trajectoire
- Détection en boucle fermée
- Vérification d'interférence
- Simulation très précise
- Simulation LVC
- Simulation asservie
- Simulation câble
- Modèle de perle
- Tracé cible
- Affichage de temporisation du signal
- Guide de communication NC
- Communication PLC
- Modèle TPP
- Edit 4D

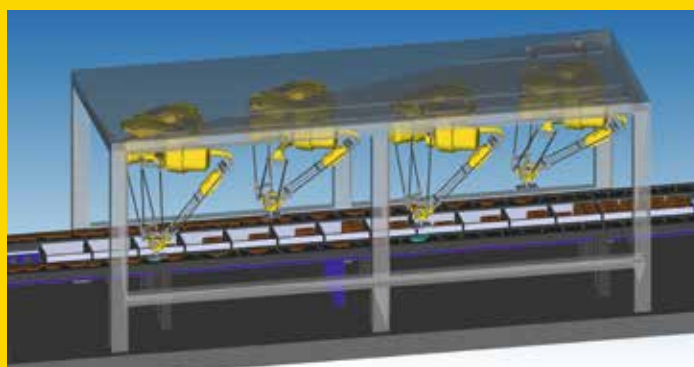
Roboguide : Kit plug-Ins



ChamferingPRO



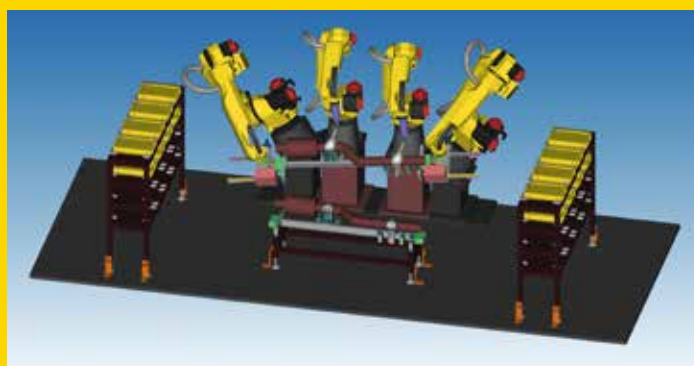
HandlingPRO



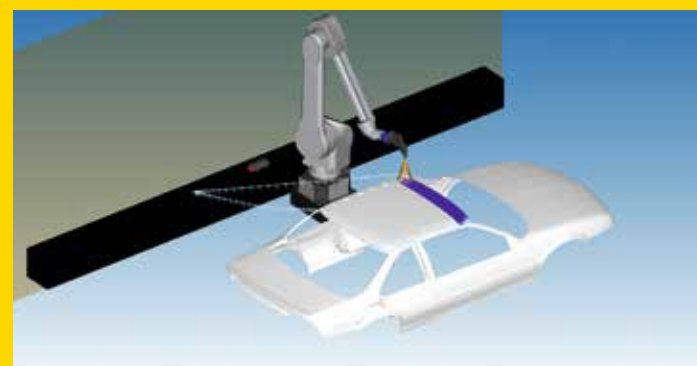
iRPickPRO



PalletPRO-TP



WeldPRO



PaintPRO



FANUC est le partenaire idéal pour vous apporter une meilleure productivité, une plus grande flexibilité et une efficacité incontestable. Notre service client vous propose une gamme complète de solutions – des formules standards jusqu’aux package sur mesure. Nos équipes vous conseillent et vous assistent tout au long de la durée de vie de vos produits FANUC : de la prise de contact à la mise en service jusqu’à la fin de la durée de vie de l’installation. Nous proposons des solutions pour l’optimisation ou la reprogrammation. Pour un succès durable et un très faible coût global de propriété.

Personne ne connaît aussi bien nos produits que nous.



Pièces

- réseau de distribution international
- pièces garanties à vie
- expédition de pièces 24/7
- contrôle de la disponibilité en ligne
- stock consignment
- parc de stock
- services pièces sur mesure



Formation

- réseau international de centres de formation
- instructeurs professionnels FANUC
- dernier support de formation
- programmes de formation sur mesure
- formation sur site



Service

- prédictif
- préventif
- rectificatif
- garanties étendues
- services d’assistance en ligne 24/24
- modification et remise à neuf

Partout où avez besoin de nous : nous sommes là

Où que vous soyez, nous sommes à vos côtés pour vous assister - un réseau FANUC mondial fournissant des prestations de vente, d’assistance et de service client. Nos équipes d’experts sont à votre disposition 24 heures sur 24, chaque jour de l’année et vous assiste de la première prise de contact à la mise en service de l’installation.



FANUC Academy

Nous vous aidons à bénéficier du maximum des possibilités de votre automatisation en optimisant la compétence de vos employés. Les instructeurs certifiés FANUC les forment dans nos centres de formation professionnels entièrement équipés, ou dans vos propres locaux en utilisant des modules de formation standard ainsi que des kits de formation sur mesure de manière à répondre à vos exigences spécifiques.

Optimisez votre productivité.



| Robot | | Contrôleur | | | | | | | Capacité de charge max. admissible au poignet (kg) | Rayon (mm) | Axes | Répétabilité (mm) | Masse unité mécanique (kg) | Rayon (°) | | | | | | Vitesse de mouvement (°/s) | | | | | | J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | Ratio IP | |
|--|---------|------------|---------|----------|------|--------|--------|-----|--|------------|--------|-------------------|----------------------------|-----------|-------|-----|----------|----------|-----|----------------------------|-----|-----|------|------|-----------|------------------------------|------------------------------|------------------------------|------------|--|
| Série | Version | Type | Version | Open Air | Mate | Type A | Type B | J1 | | | | | | J2 | J3 | J4 | J5 | J6 | J1 | J2 | J3 | J4 | J5 | J6 | | | | | | |
| Robots articulés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Série LR Mate | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| LR Mate 200 | iD | 4SH | 30iB | ○ | ● | - | - | 4 | 550 | 5 | ± 0.02 | 19 | 360 | 230 | 402 | 240 | 720 | - | 460 | 460 | 520 | 560 | 1500 | - | 8.86/0.2 | 4.0/0.046 [5.5/0.083] | - | IP67 | IP67 | |
| LR Mate 200 | iD | 4S | 30iB | ○ | ● | - | - | 4 | 550 | 6 | ± 0.02 | 20 | 360 | 230 | 402 | 380 | 240 | 720 | 460 | 460 | 520 | 560 | 560 | 900 | 8.86/0.2 | 8.86/0.2 | 4.9/0.067 | IP67 | IP67 | |
| LR Mate 200 | iD | 4SC | 30iB | ○ | ● | - | - | 4 | 550 | 6 | ± 0.02 | 20 | 360 | 230 | 402 | 380 | 236 | 720 | 460 | 460 | 520 | 560 | 560 | 900 | 8.86/0.2 | 8.86/0.2 | 4.9/0.067 | IP67 | IP67 | |
| LR Mate 200 | iD | 7H | 30iB | ○ | ● | - | - | 7 | 717 | 5 | ± 0.02 | 24 | 360 | 245 | 420 | 250 | 720 | - | 450 | 380 | 520 | 545 | 1500 | - | 16.6/0.47 | 4.0/0.046 [5.5/0.15] | - | IP67/IP69K | IP67/IP69K | |
| LR Mate 200 | iD | 7C | 30iB | ○ | ● | - | - | 7 | 717 | 6 | ± 0.02 | 25 | 360 | 245 | 420 | 380 | 250 | 720 | 450 | 380 | 520 | 550 | 545 | 1000 | 16.6/0.47 | 16.6/0.47 | 9.4/0.15 | IP67 | IP67 | |
| LR Mate 200 | iD | 7WP | 30iB | - | ● | - | - | 7 | 717 | 6 | ± 0.02 | 25 | 360 | 245 | 420 | 380 | 250 | 720 | 450 | 380 | 520 | 550 | 545 | 1000 | 16.6/0.47 | 16.6/0.47 | 9.4/0.15 | IP67/IP69K | IP67/IP69K | |
| LR Mate 200 | iD | | 30iB | ○ | ● | - | - | 7 | 717 | 6 | ± 0.02 | 25 | 360 | 245 | 420 | 380 | 250 | 720 | 450 | 380 | 520 | 550 | 545 | 1000 | 16.6/0.47 | 16.6/0.47 | 9.4/0.15 | IP67/IP69K | IP67/IP69K | |
| LR Mate 200 | iD | 7L | 30iB | ○ | ● | - | - | 7 | 911 | 6 | ± 0.03 | 27 | 360 | 245 | 430 | 380 | 250 | 720 | 370 | 310 | 410 | 550 | 545 | 1000 | 16.6/0.47 | 16.6/0.47 | 9.4/0.15 | IP67/IP69K | IP67/IP69K | |
| LR Mate 200 | iD | 7LC | 30iB | ○ | ● | - | - | 7 | 911 | 6 | ± 0.03 | 27 | 360 | 245 | 430 | 380 | 250 | 720 | 370 | 310 | 410 | 550 | 545 | 1000 | 16.6/0.47 | 16.6/0.47 | 9.4/0.15 | IP67 | IP67 | |
| Série M-430 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| M-430 | iA | 2P | 30iB | - | - | ● | ○ | 2 | 700 | 6 | ± 0.5 | 45 | 360 | 230 | 400 | 380 | 300 | 540 | 300 | 320 | 340 | 300 | 300 | 720 | 3.5/0.032 | 3.5/0.032 | 1.5/0.0065 | IP67 | IP67 | |
| M-430 | iA | 2PH | 30iB | - | - | ● | ○ | 2 | 900 | 6 | ± 0.5 | 57 | 360 | 230 | 383 | 380 | 300 | 540 | 300 | 320 | 320 | 500 | 500 | 1700 | 3.5/0.032 | 3.5/0.032 | 1.5/0.0065 | IP67 | IP67 | |
| M-430 | iA | 4FH | 30iB | - | - | ● | ○ | 4 | 900 | 5 | ± 0.5 | 55 | 360 | 230 | 383 | 300 | 540 | - | 300 | 320 | 320 | 360 | 2000 | - | 3.5/0.064 | 0 /0.01 | - | IP67 | IP67 | |
| Série M-10 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| M-10 | iA | 7L | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 7 | 1633 | 6 | ± 0.08 | 135 | 340[360] | 250 | 447 | 380 | 280[380] | 540[720] | 230 | 225 | 230 | 430 | 430 | 630 | 15.7/0.63 | 10.1/0.38 | 5.9/0.061 | IP54/IP55 | IP67 | |
| M-10 | iA | 8L | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 8 | 2028 | 6 | ± 0.08 | 150 | 340[370] | 255 | 462 | 400 | 280[360] | 540[900] | 200 | 200 | 210 | 430 | 430 | 630 | 7.7/0.24 | 7.7/0.24 | 0.2/0.0027 | IP54/IP55 | IP67 | |
| M-10 | iA | 10MS | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 10 | 1101 | 6 | ± 0.08 | 130 | 340[360] | 250 | 441 | 380 | 280 | 720 | 260 | 280 | 315 | 420 | 420 | 720 | 26.0/0.9 | 26.0/0.9 | 11.0/0.3 | IP54/IP55 | IP67 | |
| M-10 | iA | 10M | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 10 | 1422 | 6 | ± 0.08 | 130 | 340[360] | 250 | 445 | 400 | 280 | 720 | 225 | 205 | 225 | 420 | 420 | 700 | 26.0/0.9 | 26.0/0.9 | 11.0/0.3 | IP54/IP55 | IP67 | |
| M-10 | iA | 12S | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 12 | 1098 | 6 | ± 0.08 | 130 | 340[360] | 250 | 340 | 380 | 280[380] | 540[720] | 260 | 280 | 315 | 430 | 430 | 630 | 22.0/0.65 | 22.0/0.65 | 9.8/0.17 | IP54/IP55 | IP67 | |
| M-10 | iA | 12 | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 12 | 1420 | 6 | ± 0.08 | 130 | 340[360] | 250 | 447 | 380 | 280[380] | 540[720] | 230 | 225 | 230 | 430 | 430 | 630 | 22.0/0.65 | 22.0/0.65 | 9.8/0.17 | IP54/IP55 | IP67 | |
| Série M-20 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| M-20 | iA | 12L | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 12 | 2009 | 6 | ± 0.08 | 250 | 370 | 260 | 460,6 | 400 | 360 | 900 | 200 | 175 | 190 | 430 | 430 | 630 | 22.0/0.65 | 22.0/0.65 | 9.8/0.17 | IP54/IP55 | IP67 | |
| M-20 | iA | 20T | 30iB | - | - | ● | ○ | 20 | 1662 *1) | 6 | ± 0.08 | 185 | *1) | 300 | 586 | 400 | 360 | 900 | *1) | 175 | 180 | 360 | 360 | 550 | 44/1.04 | 44/1.04 | 22/0.28 | IP54 | IP67 | |
| M-20 | iA | | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 20 | 1811 | 6 | ± 0.08 | 250 | 370 | 260 | 458 | 400 | 360 | 900 | 195 | 175 | 180 | 360 | 360 | 550 | 44.0/1.04 | 44.0/1.04 | 22.0/0.28 | IP54/IP55 | IP67 | |
| M-20 | iA | 20M | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 20 | 1813 | 6 | ± 0.08 | 250 | 370 | 260 | 460,6 | 400 | 280 | 900 | 195 | 175 | 180 | 405 | 405 | 615 | 45.1/2.01 | 45.1/2.01 | 30.0/1.01 | IP54/IP55 | IP67 | |
| M-20 | iA | 20MT | 30iB | - | - | ● | ○ | 20 | 1663 *1) | 6 | ± 0.08 | 185 | *1) | 300 | 586 | 400 | 280 | 900 | *1) | 175 | 180 | 405 | 405 | 615 | 45.1/2.01 | 45.1/2.01 | 30.0/1.01 | IP54 | IP67 | |
| M-20 | iB | 25 | 30iB | - | ○ | ● | - | 25 | 1853 | 6 | ± 0.05 | 250 | 340[360] | 240 | 303 | 400 | 290 | 540 | 205 | 205 | 260 | 415 | 415 | 880 | 51/2.2 | 51/2.2 | 31/1.2 | IP67 | IP67 | |
| M-20 | iA | 35M | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 35 | 1813 | 6 | ± 0.08 | 252 | 370 | 260 | 461,0 | 400 | 280 | 900 | 180 | 180 | 200 | 350 | 350 | 400 | 110/4 | 110/4 | 60.0/1.5 | IP54/IP55 | IP67 | |
| M-20 | iA | 35MT | 30iB | - | - | ● | ○ | 35 | 1663 *1) | 6 | ± 0.08 | 187 | *1) | 300 | 586 | 400 | 280 | 900 | *1) | 180 | 200 | 350 | 350 | 400 | 110/4 | 110/4 | 60.0/1.5 | IP54 | IP67 | |
| *1) en fonction des caractéristiques du rail | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Série M-410 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| M-410 | iB | 140H | 30iB | - | - | ● | ○ | 140 | 2850 | 5 | ± 0.2 | 1200 | 360 | 155 | 112 | 20 | 720 | - | 140 | 115 | 135 | 135 | 420 | - | 147 | 53 | - | IP54 | IP54 | |
| M-410 | iC | 185 | 30iB | - | - | ● | ○ | 185 | 3143 | 4 | ± 0.5 | 1600 [1330] | 360 | 144 | 136 | 720 | - | - | 140 | 140 | 140 | 305 | - | - | 88 | - | - | IP54 | IP54 | |
| M-410 | iC | 315 | 30iB | - | - | ● | ○ | 315 | 3143 | 4 | ± 0.5 | 1600 [1330] | 360 | 144 | 136 | 720 | - | - | 90 | 100 | 110 | 195 | - | - | 155 | - | - | IP54 | IP54 | |
| M-410 | iB | 450 | 30iB | - | - | ● | ○ | 450 | 3130 | 4 | ± 0.5 | 2430 | 360 | 145 | 135 | 540 | - | - | 70 | 70 | 70 | 180 | - | - | 196 [294] | - | - | IP54 | IP54 | |
| M-410 | iB | 700 | 30iB | - | - | ● | ○ | 700 | 3143 | 4 | ± 0.5 | 2700 | 360 | 144 | 136 | 540 | - | - | 60 | 60 | 60 | 120 | - | - | 490 | - | - | IP54 | IP54 | |

| Robot | | Contrôleur | | | | | | | Capacité de charge max. admissible au poignet (kg) | Rayon (mm) | Axes | Répétabilité (mm) | Masse unité mécanique (kg) | Rayon (°) | | | | | | Vitesse de mouvement (°/s) | | | | | | J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²) | Ratio IP | |
|-------------|---------|------------|---------|----------|------|--------|--------|----|--|------------|--------|-------------------|----------------------------|-----------|-----|-----|-----|-----|-----|----------------------------|-----|-----|-----|-----|-----------|------------------------------|------------------------------|------------------------------|----------|--|
| Série | Version | Type | Version | Open Air | Mate | Type A | Type B | J1 | | | | | | J2 | J3 | J4 | J5 | J6 | J1 | J2 | J3 | J4 | J5 | J6 | | | | | | |
| Série M-710 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| M-710 | iC | 12L | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 12 | 3123 | 6 | ± 0.15 | 540 | 360 | 225 | 434 | 400 | 380 | 720 | 180 | 180 | 180 | 400 | 430 | 630 | 22.0/0.65 | 22.0/0.65 | 9.8/0.17 | IP54/IP67 | IP67 | |
| M-710 | iC | 20L | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 20 | 3110 | 6 | ± 0.15 | 540 | 360 | 225 | 432 | 400 | 280 | 900 | 175 | 175 | 180 | 350 | 360 | 600 | 39.2/0.88 | 39.2/0.88 | 19.6/0.25 | IP54/IP67 | IP67 | |
| M-710 | iC | 45M | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 45 | 2606 | 6 | ± 0.1 | 570 | 360 | 225 | 440 | 800 | 250 | 800 | 180 | 180 | 180 | 250 | 250 | 360 | 206/28 | 206/28 | 127/20 | IP54/IP67 | IP67 | |
| M-710 | iC | 50S | 30iB | - | ○ | ● | ○ | 50 | 1359 | 6 | ± 0.07 | 545 | 360 | 169 | 376 | 720 | 250 | 720 | 175 | 175 | 175 | | | | | | | | | |

38

[illegible]

● standard ○ sur demande - non disponible () avec option matériel ou logiciel

*1) en fonction des caractéristiques du rail

● standard ○ sur demande - non disponible () avec option matériel ou logiciel

39

Nous fournissons également des solutions performantes pour la mise en réseau dans la réalisation d'architecture de lignes automatisées très complexes. De réels avantages pour réduire vos coûts.



**Push
the
button**



Nous nous réservons le droit d'apporter des modifications techniques sans préavis.
Tous droits réservés.

©2015 FANUC Europe Corporation