

THE FACTORY AUTOMATION COMPANY

FANUC

Роботы

Каталог продукции



От самого компактного до самого сильного



100% FANUC

FANUC предлагает самый широкий модельный ряд промышленных роботов в мире, который охватывает все потребности различных приложений и отраслей промышленности. Роботы являются одним из ключевых компонентов системы. В сочетании со специальными опциями роботы предлагают наиболее гибкие возможности внедрения и предоставляют широкий потенциал системному интегратору.

FANUC - ведущий глобальный производитель автоматизации предприятий, почти с сороколетним опытом в разработке роботизированных технологий, с более чем 680,000 роботами, установленными по всему миру, и множеством довольных клиентов в каждом уголке земного шара.

Ваши преимущества:

- более 100 различных моделей роботов
- грузоподъемность до 2,300 кг
- досягаемость до 4,683 мм
- простота в управлении
- оптимизированное энергопотребление
- доступность запасных частей, на протяжении всего жизненного цикла

Мы делаем сценарии, требующие полной автоматизации, крайне простыми.

Все ЧПУ и роботы FANUC используют одну общую платформу управления. Это означает, что роботы, используемые для загрузки и выгрузки, могут быть быстро и легко интегрированы в конфигурацию Вашего оборудования. Станок и робот могут быть соединены при помощи стандартного интерфейса FANUC. На панели управления ЧПУ и на пульте управления робота добавлены специализированные пункты меню, позволяющие отслеживать состояние и управлять роботом и ЧПУ соответственно.

Мы также предоставляем мощные сетевые решения для построения сложных архитектур автоматических линий и обеспечиваем многие другие преимущества для снижения затрат.

ЕДИНАЯ ПЛАТФОРМА - БЕСКОНЕЧНЫЕ ВОЗМОЖНОСТИ



более
680,000
роботов FANUC
установлено по
всему миру

более
8,000
роботов может производится
ежемесячно

СОДЕРЖАНИЕ

Антропоморфные Роботы

	серии LR Mate	Страница 08
	серии M-800	Страница 14
	Учебный комплект	Страница 09
	серии M-900	Страница 15
	серии M-10	Страница 10
	серии M-2000	Страница 16
	серии M-20	Страница 11
	серии R-1000	Страница 17
	серии M-710	Страница 12
	серии R-2000	Страница 18
	серии M-410	Страница 13

Коллаборативные Роботы

	серии CR серии CRX	Страница 19
---	-----------------------	-------------

SCARA РОБОТЫ

	серии SR	Страница 25
---	----------	-------------

Дельта Роботы

	серии M-1	Страница 21
---	-----------	-------------

Паллетизация Роботы

	M-710iC/50H	Страница 27
	R-1000iA/80H	Страница 27
	серии M-410	Страница 27

	серии DR-3	Страница 24
---	------------	-------------

СОДЕРЖАНИЕ

Дуговая сварка Роботы

	Страница 29	серии ARC Mate 50
	Страница 29	серии ARC Mate 100
	Страница 29	серии ARC Mate 120
	Страница 30	M-710iC/12L
	Страница 30	M-710iC/20L

Покраска Роботы

	Страница 32	серии Paint Mate 200
	Страница 32	серии P-35 / серии P-1000 (комплект для Автомобильной промышленности)
	Страница 32	серии P-40
	Страница 32	серии P-50
	Страница 32	серии P-250
	Страница 32	серии P-350

Контроллер

	Страница 33	Контроллер R-30iB Plus
	Страница 34	Пульт управления роботом iPendant
	Страница 35	Tablet TP

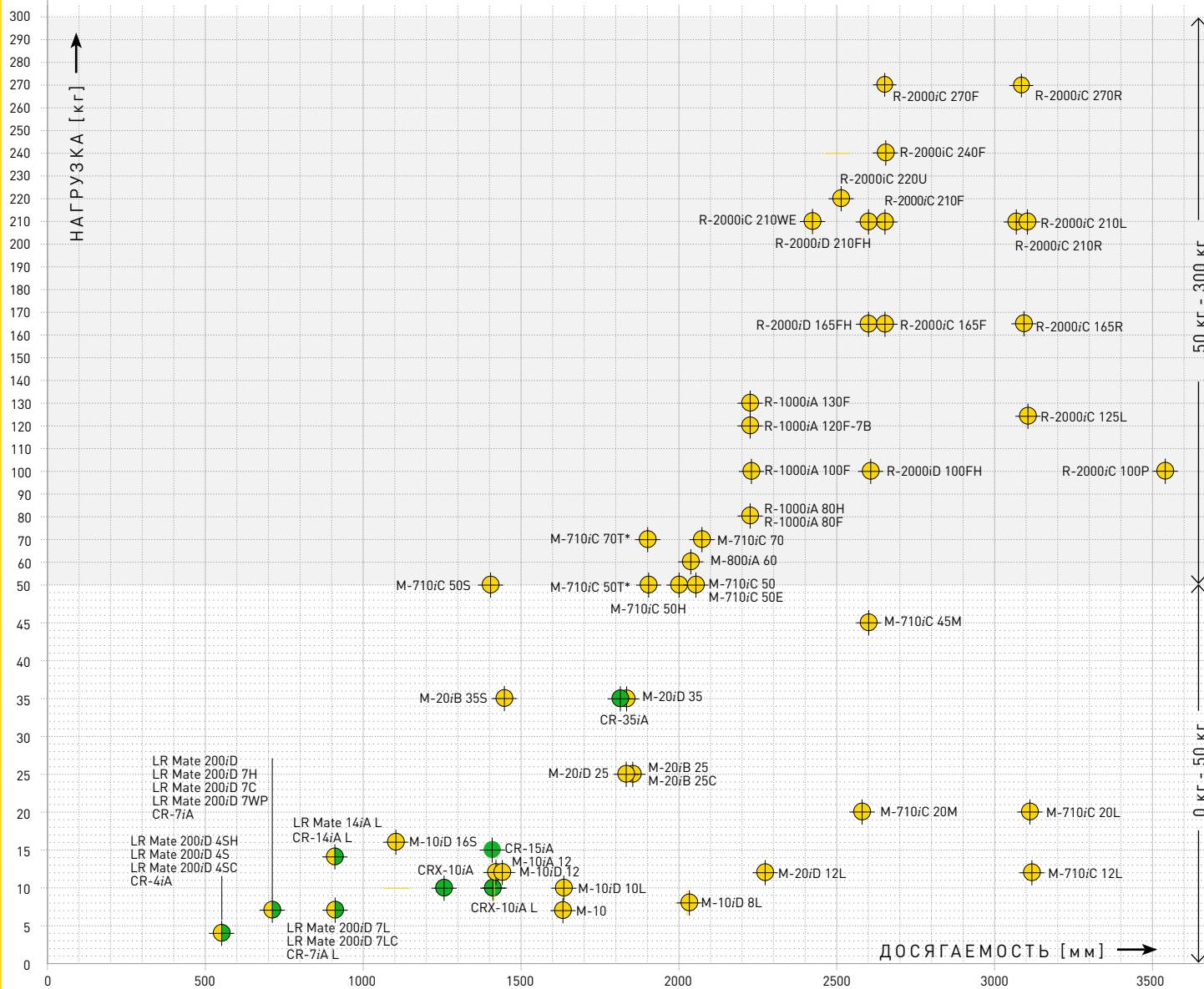
Дополнительные возможности

Страница 36	Система технического зрения iRVision
Страница 39	Нулевое время простоя
Страница 40	Программный комплекс Roboguide
Страница 42	Сервис и поддержка
Страница 44	Обзор роботов

ВЫБЕРИТЕ СЕБЕ

АНТРОПОМОРФНОГО РОБОТА

LR Mate | M-10 | M-20 | M-710 | M-800 | R-1000 | R-2000 | CR | CRX



*1] зависит от спецификации рельсы

Серии LR Mate
Страница..... 8



Серии M-10
Страница..... 10



Серии M-20
Страница..... 11



Серии M-710
Страница..... 12



Серии M-800
Страница..... 14



Серии R-1000
Страница..... 17



Серии R-2000
Страница... 18



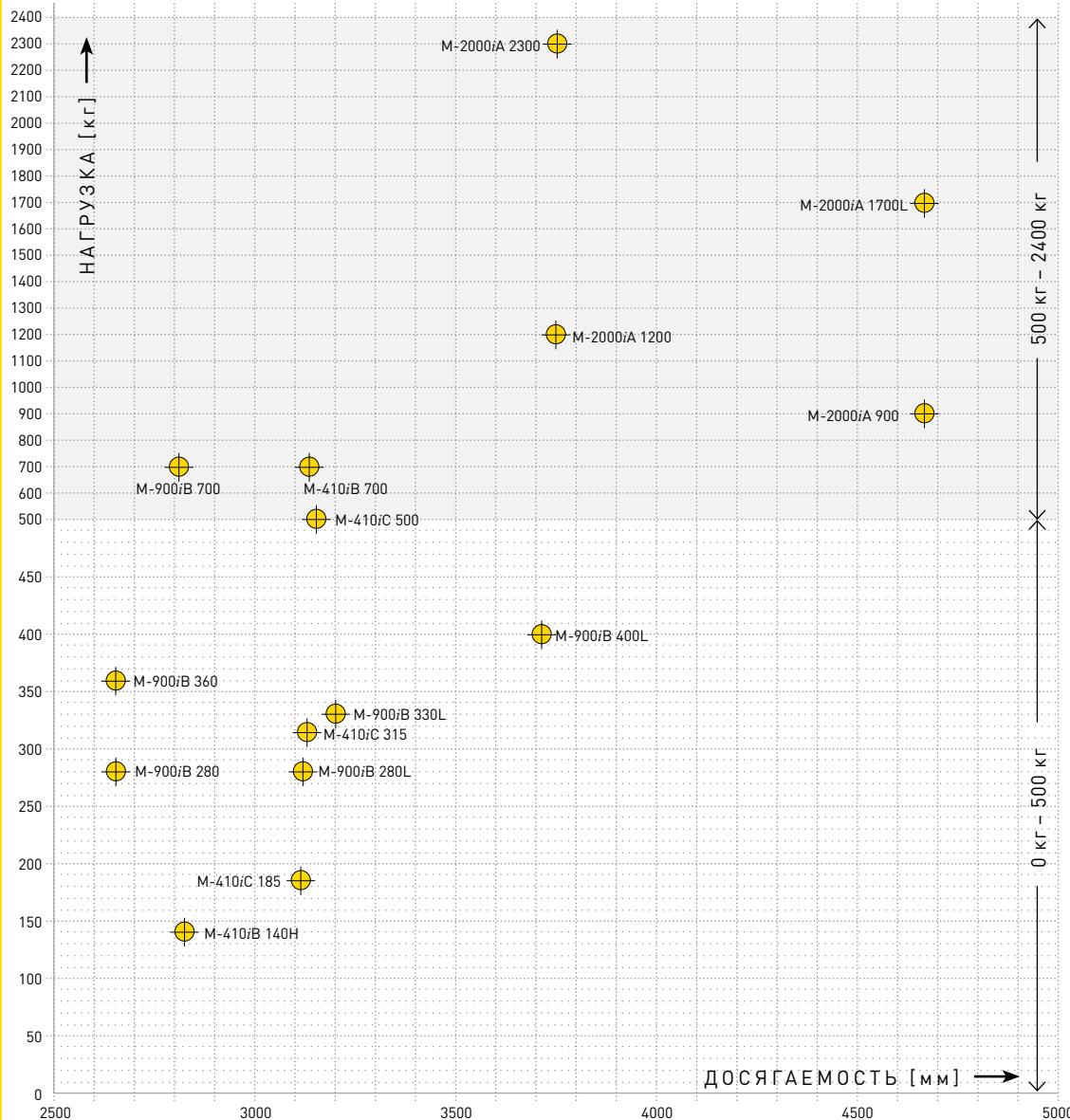
Серии CR
Серии CRX
Страница... 19



ВЫБЕРИТЕ СЕБЕ

АНТРОПОМОРФНОГО РОБОТА

M-410 | M-900 | M-2000



Серии М-410
Страница..... 13



Серии М-900
Страница..... 15



Серии М-2000
Страница..... 16



Роботы серии LR Mate



LR Mate 200iD



Максимальная
нагрузка на
кисть: **14 кг**



Максимальная
достижимость:
911 мм

Модельный ряд роботов:

LR Mate 200iD/4SH	Короткая рука, 5 осей (2 интегрированных соленоидных клапана)
LR Mate 200iD/4S	Короткая рука (2 интегрированных соленоидных клапана)
LR Mate 200iD/4SC	Короткая рука, для использования в чистых помещениях, пищевая смазка (2 интегрированных соленоидных клапана), белая эпоксидная краска
LR Mate 200iD/7H	5 осей, (2* интегрированных соленоидных клапана)
LR Mate 200iD/7C	Для использования в чистых помещениях, пищевая смазка (2* интегрированных соленоидных клапана), белая эпоксидная краска
LR Mate 200iD/7WP	Полная влагозащита
LR Mate 200iD	Стандартная модель (2* интегрированных соленоидных клапана)
LR Mate 200iD/7L	Длинная рука (2* интегрированных соленоидных клапана)
LR Mate 200iD/7LC	Длинная рука, для использования в чистых помещениях, пищевая смазка (2* интегрированных соленоидных клапана), белая эпоксидная краска
LR Mate 200iD/14L	Длинная рука, высокая грузоподъемность (2* интегрированных соленоидных клапана)



Робот			Контроллер						Макси- мальная нагрузка на кисть [кг]	Достигаемость [мм]	Управляемых осей	Повторяе- мость [мм]	Вес [кг]	Угол поворота [°]						Максимальная скорость [°/с] *12						Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции [кгм]	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции [кгм]	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции [кгм]	Среднее потребление энергии [кВт]	Класс IP		
Серия	Версия	Модель	R-30iB	R-30iB Plus	Шкаф Сомбрет	Шкаф OpenAir	Шкаф Mate	Шкаф типа А	Шкаф типа В	J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	Корпус стандарт- ный / опциональ- ный	Запястье и рука J3 стандарт- ный / опциональ- ный									
LR Mate 200	iD	4SH	●	●	-	○	●	-	-	4	550	5	± 0.013**	19	360	230	402	240	720	-	460	460	520	560	1500	-	8.86/0.2	4.0/0.046 (5.5/0.083)	-	0.5	IP67	IP67
LR Mate 200	iD	4S	●	●	-	○	●	-	-	4	550	6	± 0.01**	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	0.5	IP67	IP67
LR Mate 200	iD	4SC	●	●	-	○	●	-	-	4	550	6	± 0.013**	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	0.5	IP67	IP67
LR Mate 200	iD	7H	●	●	-	○	●	-	-	7	717	5	± 0.018**	24	360	245	420	250	720	-	450	380	520	545	1500	-	16.6/0.47	4.0/0.046 (5.5/0.15)	-	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K
LR Mate 200	iD	7C	●	●	-	○	●	-	-	7	717	6	± 0.018**	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	0.5	IP67	IP67
LR Mate 200	iD	7WP	●	●	-	-	●	-	-	7	717	6	± 0.018**	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	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K
LR Mate 200	iD	7L	●	●	-	○	●	-	-	7	717	6	± 0.018**	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	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K
LR Mate 200	iD	7LC	●	●	-	○	●	-	-	7	911	6	± 0.018**	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	0.5	IP67	IP67
LR Mate 200	iD	14L	●	●	-	○	●	-	-	14	911	6	± 0.01**	27	360	245	430	380	250	720	120	61	58	400	240	400	31.0/0.66	31.0/0.66	13.4/0.30	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K

● стандартно

○ по запросу

- недоступно

{ } с аппаратным и/или программным обеспечением

* опционально 3 интегрированных соленоидных клапана

** только для LR Mate 200iD/14L: Максимальная линейная скорость 500 мм/сек

** По стандарту ISO9283

Учебный комплект

Компетенция в промышленной робототехнике для школ и университетов

Все ключевые навыки собраны в одном комплекте.

Разработан специально для студентов, помогает получить первый реальный опыт программирования и управления самым современным промышленным роботом. В комплект включены самые актуальные и востребованные в современном роботизированном производстве приложения, кроме того предусмотрены всевозможные методические материалы для инструкторов.



ER-4iA

Роботы серии M-10



M-10iD/12



Максимальная
нагрузка на
кисть: **16 кг**



Максимальная
досягаемость:
2028 мм

Модельный ряд роботов:

M-10iD/8L	Длинная рука, полое запястье/основание
M-10iD/10L	Длинная рука, полое запястье/основание
M-10iD/12	Полое запястье/основание
M-10iD/16S	Короткая рука, полое запястье



Робот			Контроллер						Макси- мальная нагрузка на кисть [кг]	Досягаемость [мм]	Управляемых осей	Повороте мость [мм]	Вес [кг]	Угол поворота [°]						Максимальная скорость [°/с]						Момент силы J4 [Нм] / Момент инерции (кгм)	Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции (кгм)	Момент силы J6 [Нм] / Момент инерции (кгм)	Среднее Потребление энергии [кВт]	Класс IP	
Серия	Версия	Модель	Версия	R-30iB	R-30iB Plus	Шкаф Сокращ	Шкаф Open Art	Шкаф Mate	Шкаф типа А	Шкаф типа В	J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	Корпус стандарт- ный / опциональ- ный	Запястье и рука J3 стандарт- ный / опциональ- ный							
M-10	iD	8L	•	-	-	○	●	○	8	2032	6	± 0.03**	180	340 (370)	235	455	380	360	900	210	210	220	430	450	720	16.1/0.63	16.1/0.63	5.9/0.061	1	IP54	IP67
M-10	iD	10L	•	-	-	○	●	○	10	1636	6	± 0.03**	150	340 (370)	235	455	380	360	900	260	240	260	430	450	720	22.0/0.65	22.0/0.65	9.8/0.17	1	IP54/IP65	IP67
M-10	iD	12	•	-	-	○	●	○	12	1441	6	± 0.02**	145	340 (370)	235	455	380	360	900	260	240	260	430	450	720	26.0/0.90	26.0/0.90	11.0/0.30	1	IP54/IP65	IP67
M-10	iD	16S	•	-	-	○	●	○	16	1103	6	± 0.02**	140	340 (370)	235	340	380	360	900	290	270	270	430	450	730	26.0/0.90	26.0/0.90	11.0/0.30	1	IP54 /IP65	IP67

● стандартно ○ по запросу - недоступно [] с аппаратным и/или программным обеспечением ** По стандарту ISO9283 ***для пищевой промышленности

Роботы серии M-20



M-20iD/12L



Максимальная
нагрузка на
кисть: **35 кг**



Максимальная
досягаемость:
2272 мм

Модельный ряд роботов:

M-20iA/20T

Портальный робот

M-20iD/12L

Длинная рука, Полое запястье/основание

M-20iB/25

Стандартная модель
(2 интегрированных соленоидных
клапана)

M-20iD/25

Полое запястье/основание

M-20iB/25C

Для использования в чистых помещениях
, пищевая смазка, белая эпоксидная
краска

M-20iB/35S

Короткая рука

M-20iD/35

Высокая инерция, полое запястье



Робот			Контроллер					Макси- мальная нагрузка на кисть [кг]	Досягаемость [мм]	Управляемых осей	Вес (кг)	Угол поворота [°]						Максимальная скорость [°/с]						Момент силы J4 [Нм] / Момент инерции (кгм)	Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции (кгм)	Момент силы J6 [Нм] / Момент инерции (кгм)	Среднее потребление энергии [кВт]	Класс IP					
Серия	Версия	Модель	Версия	R-30iB	R-30iB Plus	Шкаф Compact	Шкаф OpenAir	Шкаф Mate	Шкаф типа A	Шкаф типа B	J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	Корпус стандарт- ный / опциональ- ный	Запястье и рука J3 стандарт- ный / опциональ- ный									
M-20	iA	20T	●	●	-	-	-	-	●	○	20	1662 *1)	6	± 0.04**	185	*1)	300	586	400	360	900	*1)	175	180	360	360	550	44/1.04	44/1.04	22/0.28	1	IP54	IP67
M-20	iD	12L		●	-	-	-	○	●	●	12	2272	6	± 0.03**	250	340 (370)	260	475	400	360	900	210	210	265	420	450	720	22.0/0.65	22.0/0.65	9.8/0.17	1	IP54/IP65	IP67
M-20	iB	25	●	●	-	-	○	●	○	●	25	1853	6	± 0.02**	210	340 (360)	240	303	400	290	540	205	205	260	415	415	880	51/2.2	51/2.2	31/1.2	1	IP54	IP67
M-20	iD	25		●	-	-	-	○	●	○	25	1831	6	± 0.02**	250	340 (370)	260	458	400	280 (360)	540 (900)	210	210	265	420	420	720	52.0/2.4	52.0/2.4	32.0/1.2	1	IP54/IP65	IP67
M-20	iB	25C	●	●	-	-	-	○	●	○	25	1853	6	± 0.023**	210	340 (360)	240	303	400	290	540	205	205	260	415	415	880	51/2.2	51 / 2.2	31 / 1.2	1	IP67	IP67
M-20	iB	35S		●	-	-	-	○	●	○	35	1445	6	± 0.02**	205	340 (360)	240	301.5	400	260	540	205	205	260	415	415	880	51 / 2.2	51 / 2.2	31 / 1.2	1	IP67	IP67
M-20	iD	35		●	-	-	-	○	●	○	35	1831	6	± 0.03**	250	340 (370)	260	458	400	280 (360)	540 (900)	180	180	200	350	350	400	110.0/4.0	110.0/4.0	60.0/1.5	1	IP54/IP65	IP67

● стандартно

○ по запросу

- недоступно

{ } с аппаратным и/или программным обеспечением

*1] зависит от спецификации рельса

** По стандарту ISO9283 ***для пищевой промышленности

Роботы серии M-710



M-710iC 50



Максимальная
нагрузка на
кисть: **70 кг**



Максимальная
досягаемость:
3123 мм

Модельный ряд роботов:

M-710iC/12L, /20L	Длинная рука
M-710iC/20M, /45M	Высокая инерция
M-710iC/50S	Короткая рука
M-710iC/50H	5 осей
M-710iC/50/70	Стандартная модель
M-710iC/50E	Смещенное запястье
M-710iC/50T/70T	Портальный робот



Робот			Контроллер				Макси- мальная нагрузка на кисть [кг]	Достягаемость [мм]	Управляемых осей	Повороте мость [мм]	Вес [кг]	Угол поворота [°]						Максимальная скорость [°/с]						Момент силы J4 [Нм] / Момент инерции [кгм]	Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции [кгм]	Момент силы J6 [Нм] / Момент инерции [кгм]	Среднее Потребление энергии [кВт]	Класс IP					
Серия	Версия	Модель	Версия	R-30iB	R-30iB Plus	Шкаф Сокращ	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа А	Шкаф типа В	J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	Корпус стандарт- ный / опциональ- ный				Запястье J3 стандарт- ный / опциональ- ный						
M-710	iC	12L	●	●	-	-	○	●	○	12	3123	6	± 0.09**	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	2.5	IP54/IP67	IP67	
M-710	iC	20L	●	●	-	-	○	●	○	20	3110	6	± 0.06**	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	2.5	IP54/IP67	IP67	
M-710	iC	20M	●	●	-	-	○	●	○	20	2582	6	± 0.06**	530	360	225	435	400	280	900	175	175	180	350	360	600	39.2/0.88	39.2/0.88	19.6/0.25	2.5	IP54/IP67	IP67	
M-710	iC	45M	●	●	-	-	○	●	○	45	2606	6	± 0.06**	570	360	225	440	800	250	800	180	180	180	250	250	360	206/28	206/28	127/20	2.5	IP54/IP67	IP67	
M-710	iC	50S	●	●	-	-	○	●	○	50	1359	6	± 0.04**	545	360	169	376	720	250	720	175	175	175	250	250	355	206/28	206/28	127/11	2.5	IP54/IP67	IP67	
M-710	iC	50T	●	●	-	-	○	●	○	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	2.5	IP54/IP67	IP67
M-710	iC	50H	●	●	-	-	○	●	○	50	2003	5	± 0.15	540	360	225	440	234	720	-	175	175	175	175	720	-	150/6.3	68/2.5	-	2.5	IP54/IP67	IP67	
M-710	iC	50	●	●	-	-	○	●	○	50	2050	6	± 0.03**	560	360	225	440	720	250	720	175	175	175	250	250	355	206/28	206/28	127/11	2.5	IP54/IP67	IP67	
M-710	iC	50E	●	●	-	-	○	●	○	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	2.5	IP54	IP67	
M-710	iC	70T	●	●	-	-	○	●	○	70	1900 *1)	6	± 0.07	410	*1)	261	491	720	250	720	*1)	120	120	225	225	225	225	294/28	294/28	147/11	2.5	IP54/IP67	IP67
M-710	iC	70	●	●			○	●	○	70	2050	6	± 0.04**	560	360	225	440	720	250	720	160	120	120	225	225	225	294/28	294/28	147/11	2.5	IP54/IP67	IP67	

● стандартно

○ по запросу

- недоступно

[] с аппаратным и/или программным обеспечением

*1) зависит от спецификации рельсы

** По стандарту ISO9283

Роботы серии M-410



M-410iC/185



Максимальная
нагрузка на
кисть: **700 кг**



Максимальная
досягаемость:
3143 мм

Модельный ряд роботов:

M-410iB/140H 5 осей, встроенное запястье

M-410iB/700 Полое запястье

M-410iC/110 встроенное запястье

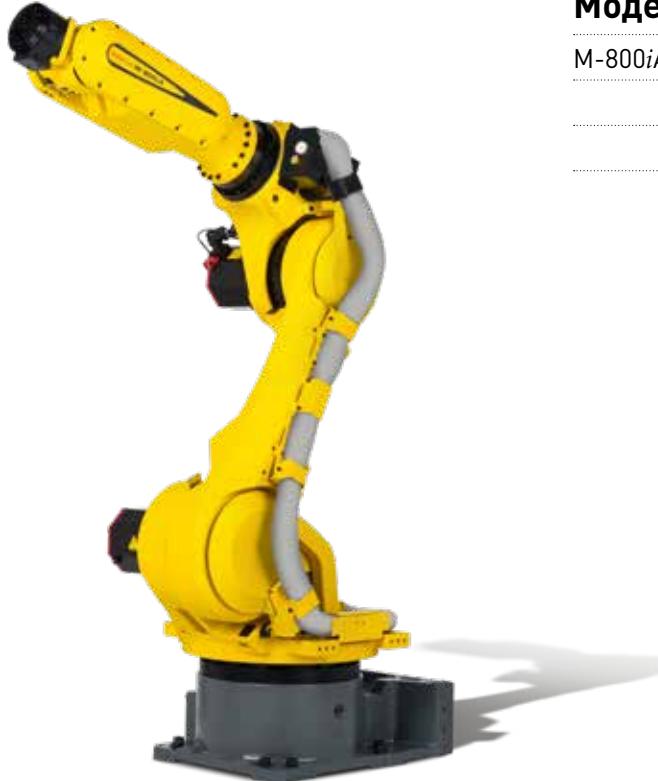
M-410iC/185, /135, /500 Полое запястье



Робот			Контроллер						Управляемых осей	Вес [кг]	Угол поворота [°]						Максимальная скорость [°/с]						Момент силы J4 [Нм] / Момент инерции [кгм]	Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции [кгм]	Момент силы J6 [Нм] / Момент инерции [кгм]	Класс IP						
Серия	Версия	Модель	Версия		Модель шкафа						Повторяе мость [мм]		В	W	Y	Z	Y	Z	Y	Z	Y	Z	Y	Z								
			R-30iB	R-30iB Plus	Шкаф Compact	Шкаф Open Art	Шкаф Mate	Шкаф типа А	Шкаф типа В	В	W	Y	Z	Y	Z	Y	Z	Y	Z	Y	Z	Y	Z									
M-410	iB	140H	●	●	-	-	-	●	○	140	2850	5	± 0.2	1200	360	155	112	20	720	-	140	115	135	135	420	-	147	53	-	3	IP54	IP54
M-410	iC	110		●	-	-	-	●	○	110	2403	4	± 0.5	1030	370	125	140	720	-	-	145	130	140	420	-	-	53	-	-	3	IP54	IP54
M-410	iC	185	●	●	-	-	-	●	○	185	3143	4	± 0.5	1600 (1330)	360	144	136	720	-	-	140	140	140	305	-	-	88	-	-	3	IP54	IP54
M-410	iC	315	●	●	-	-	-	●	○	315	3143	4	± 0.5	1600 (1330)	360	144	136	720	-	-	90	100	110	195	-	-	155	-	-	3	IP54	IP54
M-410	iC	500	●	●	-	-	-	●	○	500	3143	4	± 0.5	2410 (1910)	370	144	136	720	-	-	85	85	85	200	-	-	250	-	-	3	IP54	IP54
M-410	iB	700	●	●	-	-	-	●	○	700	3143	4	± 0.5	2700	360	144	136	540	-	-	60	60	60	120	-	-	490	-	-	3	IP54	IP54

● стандартно ○ по запросу - недоступно [] с аппаратным и/или программным обеспечением ** По стандарту ISO9283

Роботы серии M-800



M-800iA/60



Максимальная
нагрузка на
кисть: **60 kg**

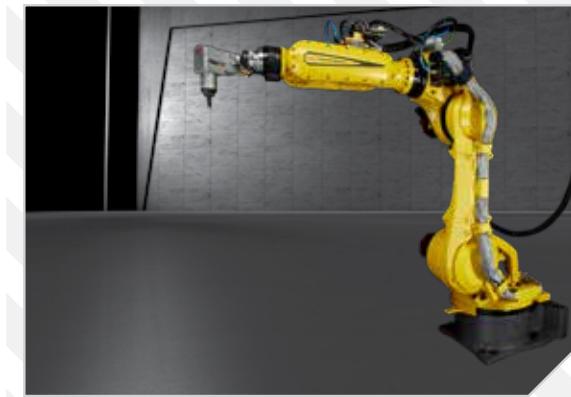
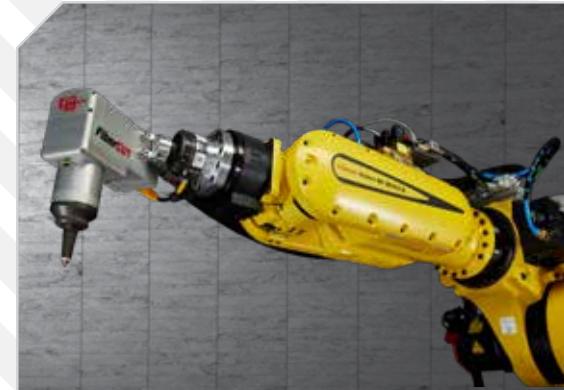


Максимальная
досягаемость:
2040 mm

Модельный ряд роботов:

M-800iA/60

Модель с повышенной жесткостью



Робот			Контроллер						Макси- мальная нагрузка на кисть [кг]	Досягаемость [мм]	Управляемых осей	Повороте моста [мм]	Вес [кг]	Угол поворота [°]						Максимальная скорость [°/с]						Момент силы J4 [Нм] / Момент инерции [кгм]	Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции [кгм]	Момент силы J6 [Нм] / Момент инерции [кгм]	Среднее Потребление [кВт]	Класс IP	
Серия	Версия	Модель	Версия	Шкаф Compact	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A	Шкаф типа B						J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6						
M-800	iA	60	-	●	-	-	-	●	60	2040	6	± 0.03**	820	370	225	340	720	250	720	150	150	150	260	260	400	210/30	210/30	130/20	2,5	-	-

● стандартно ○ по запросу - недоступно [] с аппаратным и/или программным обеспечением ** По стандарту ISO9283

Роботы серии M-900



M-900iB/700



Максимальная
нагрузка на
кисть: **700 кг**



Максимальная
досягаемость:
3704 мм

Модельный ряд роботов:

M-900iB/280

Модель с повышенной жесткостью

M-900iB/360, /700

Стандартная модель

M-900iB/280L, /330L, /400L

Длинная рука



Робот			Контроллер					Максимальная нагрузка на кисть [кг]	Досягаемость [мм]	Управляемых осей	Повторяе мость [мм]	Вес [кг]	Угол поворота [°]						Максимальная скорость [°/с]						Момент силы J4 [Нм] / Момент инерции [кгм]	Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции [кгм]	Момент силы J6 [Нм] / Момент инерции [кгм]	Среднее потребление энергии [кВт]	Класс IP	
Серия	Версия	Модель	R-30iB	R-30iB Plus	Шкаф Старт	Шкаф Open Arc	Шкаф Mate	Шкаф типа А	Шкаф типа В	J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	Корпус стандартный / опциональный	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный							
M-900	iB 280	● ●	- - -	-	●	○	280	2655	6	± 0.1**	1700	370	151	224	720	250	720	110	105	100	110	110	180	1960/260 (460)	1960/260 (460)	1050/160 (360)	3	IP54 / IP56	IP67	
M-900	iB 280L	● ●	- - -	-	●	○	280	3103	6	± 0.1**	1600	370	151	224	720	250	720	110	105	100	125	125	205	1700/215 (340)	1700/215 (340)	950/140 (260)	3	IP54 / IP56	IP67	
M-900	iB 330L	●	- - -	-	●	○	330	3203	6	± 0.1**	1780	370	151	164	720	250	720	100	85	85	90	85	165	2205/340	2205/340	1200/220	3	IP54 / IP56	IP67	
M-900	iB 360	● ●	- - -	-	●	○	360	2655	6	± 0.1**	1540	370	151	224	720	250	720	110	105	100	110	110	180	1960/260 (460)	1960/260 (460)	1050/160 (360)	3	IP54 / IP56	IP67	
M-900	iB 400L	● ●	- - -	-	-	●	400	3704	6	± 0.1**	3150	360	154	160	720	244	720	80	80	80	100	100	160	3400/1098	3400/1098	1725/444	5	IP54 / IP56	IP67	
M-900	iB 700	● ●	- - -	-	-	●	700	2832	6	± 0.1**	2800	360	154	160	720	244	720	80	80	80	100	100	160	3400/1098	3400/1098	1725/444	5	IP54 / IP56	IP67	

● стандартно ○ по запросу - недоступно [] с аппаратным и/или программным обеспечением ** По стандарту ISO9283

Роботы серии М-2000



Максимальная
нагрузка на
кисть: **2300 кг**



Максимальная
достижимость:
4683 мм

Модельный ряд роботов:

M-2000iA/900L, /1700L Длинная рука

M-2000iA/1200, /2300 Стандартная модель



M-2000iA/1700L



Робот			Контроллер					Макси- мальная нагрузка на кисть [кг]	Достижимость [мм]	Управляемых осей	Повторное мостик	Вес [кг]	Угол поворота [°]						Максимальная скорость [°/с]						Момент силы J4 [Нм] / Момент инерции [кгм]	Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции [кгм]	Момент силы J6 [Нм] / Момент инерции [кгм]	Среднее Потребление энергии [кВт]	Класс IP				
Серия	Версия	Модель	Версия	R-30iB	R-30iB Plus	Шкаф Софт Софт	Шкаф Ориг. Air	Шкаф Мате	Шкаф типа А	Шкаф типа В	J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	Корпус стандарт- ный / опциональ- ный	Запястье и рука J3 стандарт- ный / опциональ- ный									
M-2000	iA	900L	●	●	-	-	-	-	●	○	900	4683	6	± 0.27**	9600	330	160	165	720	240	720	45	30	30	50	50	70	14700/2989	14700/2989	4900/2195	8	IP54/IP56	IP67
M-2000	iA	1200	●	●	-	-	-	-	●	○	1200 [1350]	3734	6	± 0.18**	8600	330	160	165	720	240	720	45	30[25]	30	50	50	70	14700/2989	14700/2989	4900/2195	8	IP54/IP56	IP67
M-2000	iA	1700L	●	●	-	-	-	-	●	○	1700	4683	6	± 0.27**	12500	330	160	165	720	240	720	20	14	14	18	18	40	29400/7500	29400/7500	8820/5500	8	IP54/IP56	IP67
M-2000	iA	2300	●	●	-	-	-	-	●	○	2300	3734	6	± 0.18**	11000	330	160	165	720	240	720	20	14	14	18	18	40	29400/7500	29400/7500	8820/5500	8	IP54/IP56	IP67

● стандартно ○ по запросу - недоступно [] с аппаратным и/или программным обеспечением ** По стандарту ISO9283

Роботы серии R-1000



R-1000iA



Максимальная
нагрузка на
кисть: **120 кг**



Максимальная
достижимость:
2230 мм

Модельный ряд роботов:

R-1000iA/80H 5 осей

R-1000iA/80F, /100F Стандартная модель

R-1000iA/120F-7B 7 осей

R-1000iA/130F 6 осей



Робот			Контроллер				Макси- мальная нагрузка на кисть [кг]	Достижимость [мм]	Управляемых осей	Угол поворота [°]							Максимальная скорость [°/с]							Класс IP	
Серия	Версия	Модель	Версия	Модель шкафа						J1	J2	J3	J4	J5	J6	J7	J1	J2	J3	J4	J5	J6	J7		
R-1000	iA	80H	• - - o • o	80	2230	5	± 0.03**	610	360 245 215 20 720 - - 185 180 180 180 500 - - -/48	-25	-	2.5	IP54/IP55	IP67											
R-1000	iA	80F	• - - o • o	80	2230	6	± 0.03**	620	360 245 360 720 250 720 - 170 140 160 230 230 350 - 380/30	380/30	200/20	2.5	IP54 /IP56	IP67											
R-1000	iA	100F	• - - o • o	100	2230	6	± 0.03**	665	360 245 360 720 250 720 - 130 110 120 170 170 250 - 690/57	690/57	260/32	2.5	IP54 /IP56	IP67											
R-1000	iA	120F-7B	• - - o • o	120	2230	7	± 0.03**	790	360 200 385 720 250 720 225 130 110 120 170 170 250 130 800/71	800/71	360/38	2.5	IP54 /IP56	IP67											
R-1000	iA	130F	• - - o • o	130	2230	6	± 0.03**	675	360 245 360 720 250 720 - 130 110 120 170 170 250 - 800/71	800/71	360/38	3	IP54 /IP56	IP67											

● стандартно ○ по запросу - недоступно [] с аппаратным и/или программным обеспечением ** По стандарту ISO9283

Роботы серии R-2000



R-2000iD/210FH



Максимальная
нагрузка на
кисть: **270 кг**



Максимальная
достижимость:
3540 мм

Модельный ряд роботов:

R-2000iC/100P

Установка на платформу

R-2000iC/125L, /210L

Длинная рука

R-2000iD/100FH, /165FH, /210FH

Полые запястье

R-2000iC/220U

Установка в потолочном положении

R-2000iC/165F, /210F, /240F, /270F

Стандартная модель

R-2000iC/165R, /210R, /270R

Установка на стойку

R-2000iC/210WE

Для работы в чистых помещениях



Робот			Контроллер						Максимальная нагрузка на кисть [кг]	Достижимость [мм]	Управляемых осей	Вес [кг]	Угол поворота [°]						Максимальная скорость [°/с]						Момент силы J4 [Нм] / Момент инерции [кгм]	Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции [кгм]	Момент силы J6 [Нм] / Момент инерции [кгм]	Класс IP					
Серия	Версия	Модель	Версия		Модель шкафа								J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6				Корпус стандартный / опциональный					
			R-30iB	R-30iB Plus	Шкаф Compact	Шкаф OpenAir	Шкаф Mate	Шкаф типа 'А'																				Запястье и рука J3 стандартный / опциональный	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный				
R-2000	iC	100P	●	-	-	-	-	●	○	100	3540	6	± 0.05**	1470	370	200	375	720	250	720	120	100	115	140	140	210	1000/227	1000/227	706/196	2.5	IP54	IP67	
R-2000	iD	100FH	●	-	-	○	●	○	○	100	2605	6	± 0.05**	1150	370	140	234	420	250	420	105	130	130	200	160	300	850/90	850/90	450/50	2.5	IP54	IP67	
R-2000	iC	125L	●	-	-	○	●	○	○	125	3100	6	± 0.05**	1115	370	136	301	720	250	720	130	115	125	180	180	260	710/72	710/72	355/40	2.5	IP54	IP56	IP67
R-2000	iC	165F	●	-	-	○	●	○	○	165	2655	6	± 0.05**	1090	370	136	312	720	250	720	130	115	125	180	180	260	940/120	940/120	490/100	2.5	IP54	IP56	IP67
R-2000	iD	165FH	●	-	-	○	●	○	○	165	2605	6	± 0.05**	1130	370	140	234	420	250	420	130	110	115	175	170	280	1000/122	1000/122	620/100	2.5	IP54	IP67	
R-2000	iC	165R	●	-	-	-	●	○	○	165	3095	6	± 0.05**	1370	370	200	375	720	250	720	115	110	125	180	180	260	940/89	940/89	490/46	2.5	IP54	IP56	IP67
R-2000	iC	210F	●	-	-	○	●	○	○	210	2655	6	± 0.05**	1090	370	136	312	720	250	720	120	105	110	140	140	220	1360/225.4	1360/225.4	735/196	2.5	IP54	IP56	IP67
R-2000	iD	210FH	●	-	-	○	●	○	○	210	2605	6	± 0.05**	1130	370	140	234	420	250	420	120	90	100	140	130	220	1380/228	1380/228	735/196	2.5	IP54	IP67	
R-2000	iC	210L	●	-	-	-	●	○	○	210	3100	6	± 0.05**	1350	370	136	301	720	250	720	105	90	85	120	120	200	1700/320	1700/320	900/230	2.5	IP54	IP56	IP67
R-2000	iC	210WE	●	-	-	-	●	○	○	210	2450	6	± 0.1**	1180	330	141	318	720	250	720	95	85	95	120	120	190	1333/141.1	1333/141.1	706/78.4	3	IP67	IP67	
R-2000	iC	210R	●	-	-	-	●	○	○	210	3095	6	± 0.05**	1370	370	200	375	720	250	720	105	100	110	140	140	220	1360/147	1360/147	735/82	2.5	IP54	IP56	IP67
R-2000	iC	220U	●	-	-	-	●	○	○	220	2518	6	± 0.05**	1020	370	136	312	720	250	720	120	85	110	140	140	220	1360/147	1360/147	735/82	3	IP54	IP67	
R-2000	iC	240F	●	-	-	○	●	○	○	240	2655	6	± 0.05**	1090	370	136	312	720	250	720	115	90	105	130	130	210	1400/250	1400/250	800/200	3			
R-2000	iC	270F	●	-	-	-	●	○	○	270	2655	6	± 0.05**	1320	370	136	312	720	250	720	105	90	85	120	120	200	1730/320	1730/320	900/230	2.5	IP54	IP56	IP67
R-2000	iC	270R	●	-	-	-	●	○	○	270	3095	6	± 0.05**	1590	370	200	375	720	250	720	105	85	85	120	120	200	1730/320	1730/320	900/230	3	IP54	IP67	

● стандартно

○ по запросу

- недоступно

[] с аппаратным и/или программным обеспечением

*1] зависит от спецификации рельсы

** По стандарту ISO9283

Коллаборативная серия



CR-35iA

CRX-10iA/L



Максимальная
нагрузка на
кисть: **35 кг**



Максимальная
достижимость:
1813 мм

Модельный ряд роботов:

CR-35iA Стандартная модель

CR-15iA Полое запястье

CR-14iA/L Длинная рука

CR-7iA Стандартная модель

CR-7iA/L Длинная рука

CR-4iA Стандартная модель

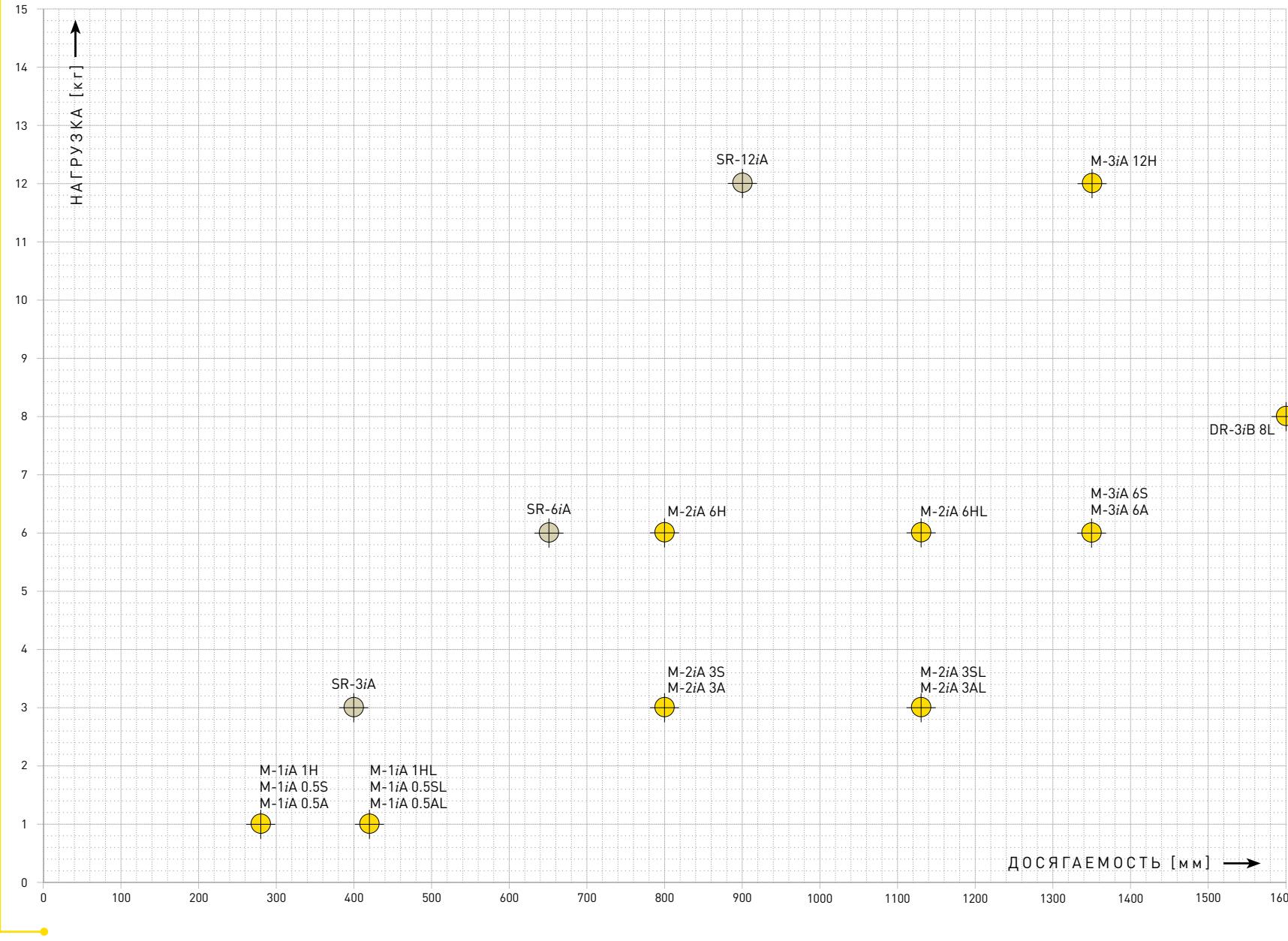
CRX-10iA Стандартная модель

CRX-10iA/L Длинная рука



Робот			Контроллер						Максимальная нагрузка на кисть [кг]	Достижимость [мм]	Управляемых осей	Повторное мосты [мм]	Вес [кг]	Угол поворота [°]					Максимальная скорость [°/с]					Максимальная сила Z оси [Н]	Момент силы J4 [Нм] / Момент инерции (кгм)	Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции (кгм)	Момент силы J6 [Нм] / Момент инерции (кгм)	Среднее потребление энергии [кВт]	Класс IP				
Серия	Версия	Модель	Версия	Mini Plus	Шкаф Compact	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа А	Шкаф типа В					J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6								
CR-35	iA		• R-30iB	-	-	-	-	•	○	35	1813	6	± 0.03**	990	370	165	258	400	220	900	750 [*7]	110/4	110/4	60.0/1.5	1	IP54	IP67						
CR-15	iA		• R-20iB Plus	-	-	-	-	•	-	15	1441	6	± 0.02**	255	340	180	305	380	280	900	800/1500[*14]	26.0/0.90	26.0/0.90	11.0/0.30	1	IP54	IP67						
CR-14	iA	L	•	-	-	•	-	-	-	14	911 [*15]	6	± 0.01**	55	340	166	383	380	240	720	500 [*16]	31.0/0.66	31.0/0.66	13.4/0.30	0.5	IP67	IP67						
CR-7	iA	L	•	•	-	-	○	•	-	-	7	911	6	± 0.01**	55	340	166	383	380	240	720	1000 [*7]	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67	IP67					
CR-7	iA		•	•	-	-	○	•	-	-	7	717	6	± 0.01**	53	340	166	373	380	240	720	1000 [*7]	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67	IP67					
CR-4	iA		•	•	-	-	○	•	-	-	4	550	6	± 0.01**	48	340	150	354	380	200	720	1000 [*7]	8.86/02	8.86/02	4.9/0.067	0.5	IP67	IP67					
CRX	iA	10	•	•	-	-	-	-	-	10	1249	6	± 0.05**	40	380	360	570	380	360	380	120	120	180	180	180	180	1000 [*17]	34.8 / 1.28	26.0 / 0.90	11.0 / 0.30	0.5	IP67	IP67
CRX	iA	10L	•	•	-	-	-	-	-	10	1418	6	± 0.05**	40	360	360	540	380	360	380	120	120	180	180	180	180	1000 [*17]	34.8 / 1.28	26.0 / 0.90	11.0 / 0.30	0.5	IP67	IP67

● стандартно ○ по запросу - недоступно *7] необходимо установить скорость перемещения исходя из анализа риска столкновения с окружающими препятствиями. *14] максимальная декартовская скорость 800мм/сек (1500мм/сек, при проверке безопасности)
 *15] 911 мм (грузоподъемность < 12кг) - 820 мм (грузоподъемность >12 кг) *16] При коротких пробегах, возможно не достижение максимальной установленной скорости *17] 2000 мм/сек в высокоскоростном режиме ** По стандарту ISO9283



M-1iA Страница 21



M-2iA Страница 22



M-3iA Страница 23



DR-3iB Страница 24



серии SR Страница 25

Роботы серии M-1



M-1iA/0.5A



Максимальная
нагрузка на
кисть: **1 кг**



Максимальная
достижимость:
420 мм

Модельный ряд роботов:

M-1iA/1H	3 осей
M-1iA/0.5S	4 осей
M-1iA/0.5A	6 осей
M-1iA/1HL	3 осей, Длинная рука
M-1iA/0.5SL	4 осей, Длинная рука
M-1iA/0.5AL	6 осей, Длинная рука



Робот			Контроллер						Макси- мальная нагрузка на кисть [кг]	Достижимость [мм]	Управляемых осей	Повторяе- мость [мм]	Вес [кг]	Угол поворота [°]						Максимальная скорость [°/с]						Момент силы J4 [Нм] / Момент инерции [кгм]	Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции [кгм]	Момент силы J6 [Нм] / Момент инерции [кгм]	Среднее Потребление Энергии [кВт]	Класс IP			
Серия	Версия	Модель	Версия		Модель шкафа									J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6								
			R-30iB	R-30iB Plus	Шкаф Сократ	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа А	Шкаф типа В																								
M-1	iA	1H	●	●	-	●	○	-	-	1	280	3	± 0.02	18 ^[*2]	Ø 280 x 100 ^[*3]	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	*4)	0.2	IP20	IP20			
M-1	iA	0.5S	●	●	-	●	○	-	-	0.5 (1)	280	4	± 0.02	20 ^[*2]	Ø 280 x 100 ^[*3]	720	-	-	-	-	-	3000	-	-	-	-	-	-	*4)	0.2	IP20	IP20	
M-1	iA	0.5A	●	●	-	●	○	-	-	0.5 (1)	280	6	± 0.02	23 ^[*2]	Ø 280 x 100 ^[*3]	720	300	720	-	-	-	1440	1440	1440	-	-	-	-	*4)	0.2	IP20	IP20	
M-1	iA	1HL	●	●	-	●	○	-	-	1	420	3	± 0.03	21 ^[*2]	Ø 420 x 150 ^[*3]	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	*4)	0.2	IP20	IP20		
M-1	iA	0.5SL	●	●	-	●	○	-	-	0.5 (1)	420	4	± 0.03	23 ^[*2]	Ø 420 x 150 ^[*3]	720	-	-	-	-	-	3000	-	-	-	-	-	-	*4)	0.2	IP20	IP20	
M-1	iA	0.5AL	●	●	-	●	○	-	-	0.5 (1)	420	6	± 0.03	26 ^[*2]	Ø 420 x 150 ^[*3]	720	300	720	-	-	-	1440	1440	1440	-	-	-	-	*4)	0.2	IP20	IP20	

● стандартно ○ по запросу - недоступно [] с аппаратным и/или программным обеспечением *2] вместе с базой *3] Ø в мм по высоте *4] см. диаграмму нагрузки запястья

Роботы серии M-2



M-2iA/3S



Максимальная
нагрузка на
кисть: **6 кг**



Максимальная
достижимость:
1130 мм

Модельный ряд роботов:

M-2iA/3S	4 осей, полое запястье
M-2iA/3SL	4 осей, Длинная рука, полое запястье
M-2iA/3A	6 осей, встроенное запястье
M-2iA/3AL	6 осей, Длинная рука, встроенное запястье
M-2iA/6H	3 осей, полое запястье
M-2iA/6HL	3 осей, Длинная рука, полое запястье



Робот			Контроллер						Макси- мальная нагрузка на кисть [кг]	Достижимость [мм]	Управляемых осей	Повторяе- мость [мм]	Вес [кг]	Угол поворота [°]						Максимальная скорость [°/с]						Момент силы J4 [Нм] / Момент инерции [кгм]	Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции [кгм]	Момент силы J6 [Нм] / Момент инерции [кгм]	Среднее Потребление энергии [кВт]	Класс IP			
Серия	Версия	Модель	Версия		Модель шкафа									J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6								
			R-30iB	R-30iB Plus	Шкаф Сократ	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа А	Шкаф типа В																								
M-2	iA	3S	●	●	-	●	○	○	○	-	3	800	4	± 0.1	120	Ø 800 x 300 (*3)	720	-	-	-	-	3500	-	-	*4)	2.5	IP67/IP69K	IP69K					
M-2	iA	3A	●	●	-	●	○	○	○	-	3	800	6	± 0.1	140	Ø 800 x 300 (*3)	720	300	720	-	-	1700	1700	1700	*4)	2.5	IP67/IP69K	IP69K					
M-2	iA	3SL	●	●	-	●	○	○	○	-	3	1130	4	± 0.1	120	Ø 1130 x 400 (*3)	720	-	-	-	-	3500	-	-	*4)	2.5	IP67/IP69K	IP69K					
M-2	iA	3AL	●	●	-	●	○	○	○	-	3	1130	6	± 0.1	140	Ø 1130 x 400 (*3)	720	300	720	-	-	1700	1700	1700	*4)	2.5	IP67/IP69K	IP69K					
M-2	iA	6H	●	●	-	●	○	○	○	-	6	800	3	± 0.1	115	Ø 800 x 300 (*3)	-	-	-	-	-	-	-	-	*4)	2.5	IP67/IP69K	IP69K					
M-2	iA	6HL	●	●	-	●	○	○	○	-	6	1130	3	± 0.1	115	Ø 1130 x 400 (*3)	-	-	-	-	-	-	-	-	*4)	2.5	IP67/IP69K	IP69K					

● стандартно ○ по запросу - недоступно

(*3) с аппаратным и/или программным обеспечением

*4) Ø в мм по высоте

(*4) см. диаграмму нагрузки запястья

Роботы серии М-3



M-3iA/6S



Максимальная
нагрузка на
кисть: **12 кг**



Максимальная
досягаемость:
1350 мм

Модельный ряд роботов:

M-3iA/6S 4 осей, полое запястье

M-3iA/6A 6 осей, встроенное запястье

M-3iA/12H 3 осей, полое запястье



Робот			Контроллер					Макси- мальная нагрузка на кисть [кг]	Досягаемость [мм]	Управляемых осей	Повороте моста [мм]	Вес [кг]	Угол поворота [°]						Максимальная скорость [°/с]						Момент силы J4 [Нм] / Момент инерции [кгм]	Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции [кгм]	Момент силы J6 [Нм] / Момент инерции [кгм]	Среднее потребление энергии [кВт]	Класс IP	
Серия	Версия	Модель	Версия	R-30iB	R-30iB Plus	Шкаф Compact	Шкаф OpenAir	Шкаф Mate	Шкаф типа А	Шкаф типа В	J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	Корпус стандарт- ный / опциональ- ный	Запястье и рука J3 стандарт- ный / опциональ- ный						
M-3	iA	6S	●	●	-	●	○	○	○	-	6 [8]	1350	4	± 0.1	160	ø 1350 x 500 [*3]	720	-	-	-	-	4000	-	-	-	*4)	2.5	IP67	IP67	
M-3	iA	6A	●	●	-	●	○	○	○	-	6	1350	6	± 0.1	175	ø 1350 x 500 [*3]	720	300	720	-	-	4000	2000	2000	-	*4)	2.5	IP67	IP67	
M-3	iA	12H	●	●	-	●	○	○	○	-	12	1350	3	± 0.1	155	ø 1350 x 500 [*3]	-	-	-	-	-	-	-	-	-	*4)	2.5	IP67	IP67	

● стандартно ○ по запросу - недоступно [] с аппаратным и/или программным обеспечением *3] Ø в мм по высоте *4] см. диаграмму нагрузки запястья

Роботы серии DR-3



DR-3iB/8L



Максимальная
нагрузка на
кисть: **8 кг**

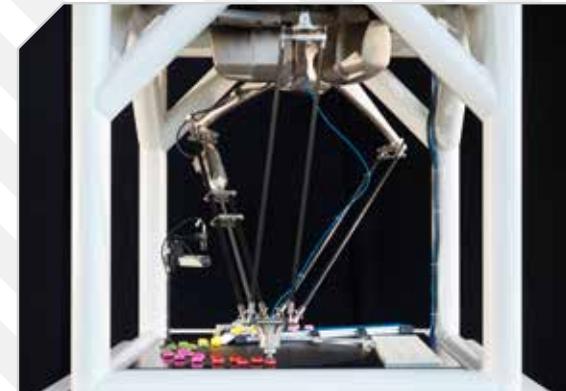


Максимальная
достижимость:
1600 мм

Модельный ряд роботов:

DR-3iB/8L

4 осей, длинная рука, полое запястье
белая эпоксидная краска
покрытие



Робот			Контроллер						Макси- мальная нагрузка на кисть [кг]	Достижимость [мм]	Управляемых осей	Повторное мостик	Вес [кг]	Угол поворота [°]						Максимальная скорость [°/с]						Момент силы J4 [Нм] / Момент инерции [кгм]	Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции [кгм]	Момент силы J6 [Нм] / Момент инерции [кгм]	Среднее Потребление Энергии [кВт]	Класс IP	
Серия	Версия	Модель	Версия	Модель шкафа		J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6														
DR-3	iB	8L	●	-	●	-	○	-	8	1600	4	± 0.03**	1y0	ø 1600 x 500 [*3]	720	-	-	10000	2000	-	-	-- / 0.2	*4)	2.5	IP69K	IP69K					

● стандартно

○ по запросу

- недоступно

[] с аппаратным и/или программным обеспечением

*3] ø в мм по высоте

*4] см. диаграмму нагрузки запястья

Роботы SCARA



SR-3iA

Робот			Контроллер					Максимальная нагрузка на кисть [кг]	Достигаемость [мм]	Управляемых осей	Повторяе-мость [мм]	Вес [кг]	Угол поворота [°]						Максимальная скорость [°/с]						Максимальная сила Z ось [Н]	Среднее потребление энергии [кВт]	Класс IP						
Серия	Версия	Модель	R-30iB	R-30iB Plus	Шкаф Compact	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа А	Шкаф типа В				J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6			Корпус стандартный / опциональный	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный					
SR-3	iA		•	•	-	-	-	-	-	3	400	4	$\pm 0.01 [J1, J2]$ $\pm 0.01 [J3]$ $\pm 0.004^\circ [J4]$	19	284	290	200 mm *	1400	-	-	720	780	1800 mm/s	3000	-	-	--/0.06	-	-	150	0.25	IP20	IP20
SR-3	iA	H	•	•	-	-	-	-	-	3	400	3	$\pm 0.01 [J1, J2]$ $\pm 0.01 [J3]$	17	284	290	200 mm *	-	-	-	720	780	1800 mm/s	-	-	-	-	-	-	150	0.25	IP20	IP20
SR-6	iA		•	•	-	-	-	-	-	6	650	4	$\pm 0.01 [J1, J2]$ $\pm 0.01 [J3]$ $\pm 0.004^\circ [J4]$	30	296	300	210 mm *	1400	-	-	440	700	2000 mm/s	2500	-	-	--/0.12	-	-	200	0.35	IP20	IP20
SR-6	iA	H	•	•	-	-	-	-	-	6	650	3	$\pm 0.01 [J1, J2]$ $\pm 0.01 [J3]$	28	296	300	210 mm *	-	-	-	440	700	2000 mm/s	-	-	-	-	-	-	200	0.35	IP20	IP20
SR-12	iA		•	•	-	-	-	-	-	12	900	4	$\pm 0.015 [J1, J2]$ $\pm 0.01 [J3]$ $\pm 0.005^\circ [J4]$	53	290	290	450 mm optional 300 mm	1400	-	-	440	510	2800 mm/s	2500	-	-	--/0.30	-	-	250	0.5	IP20 / IP65	IP20 / IP65

● стандартно О по запросу - недоступно () с аппаратным и/или программным обеспечением * з ось



Максимальная
нагрузка на
кисть: **12 кг**



Максимальная
достижимость:
900 мм

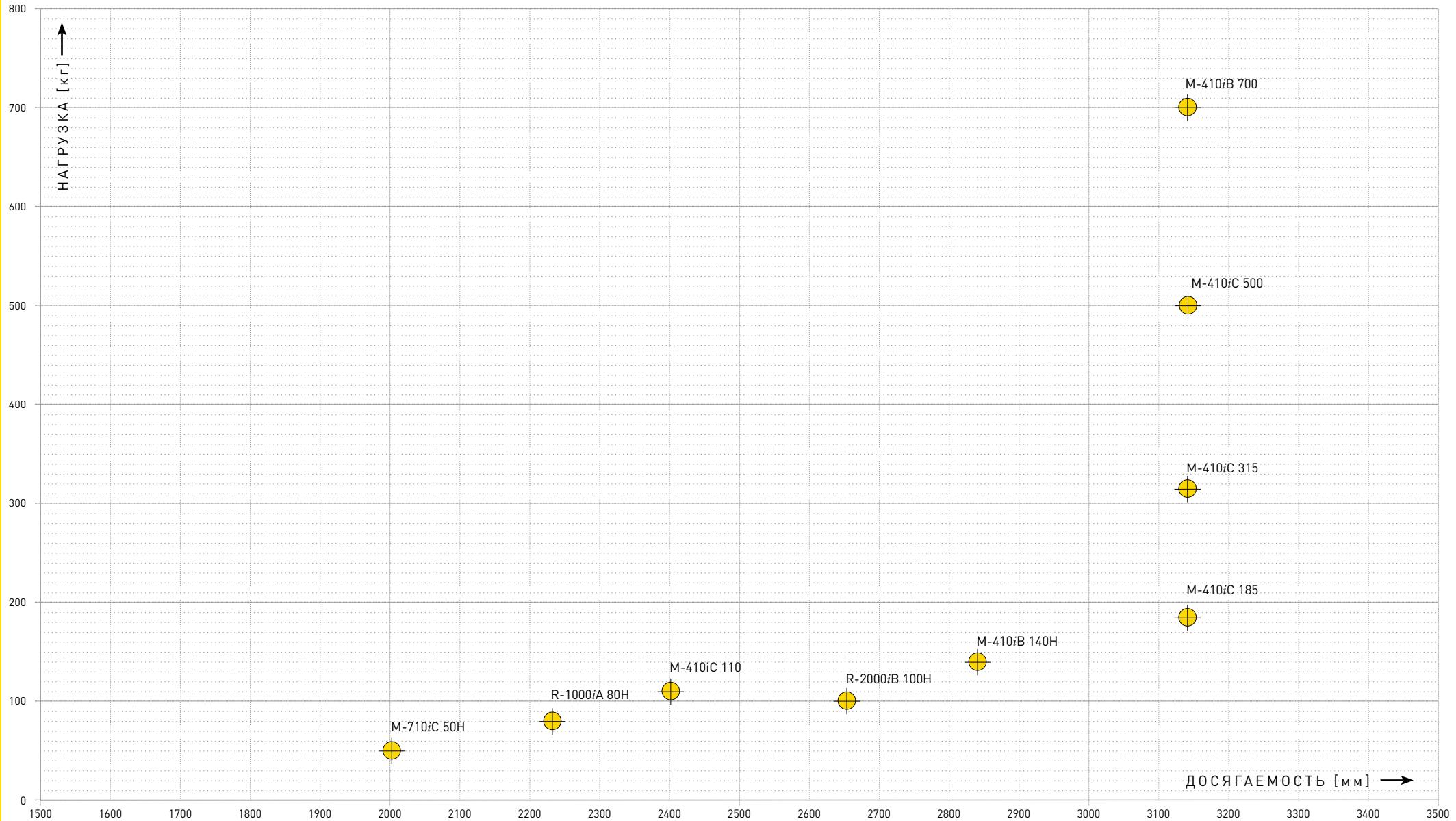
Модельный ряд роботов:

- SR-3iA 4 оси, полая Z ось
- SR-3iA/H 3 оси, полая Z ось
- SR-6iA 4 оси, полая Z ось
- SR-6iA/H 3 оси, полая Z ось
- SR-12iA 4 оси, полая Z ось

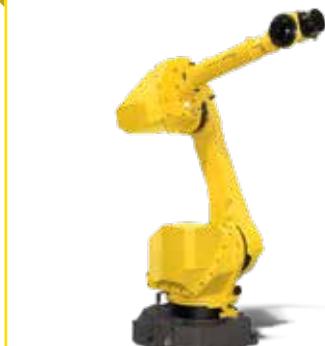


ВЫБЕРИТЕ СЕБЕ

РОБОТА ДЛЯ ПАЛЛЕТИЗАЦИИ



Роботы для паллетизации



M-710iC/50H



M-410iC/110



R-1000iA/80H



M-410 Series

Модельный ряд роботов:

M-710iC/50H

5 осей, встроенное запястье

R-1000iA/80H

5 осей, встроенное запястье

M-410iC/110

встроенное запястье

M-410iB/140H

5 осей, встроенное запястье

M-410iB/700

Полое запястье

M-410iC/185, /315, /500

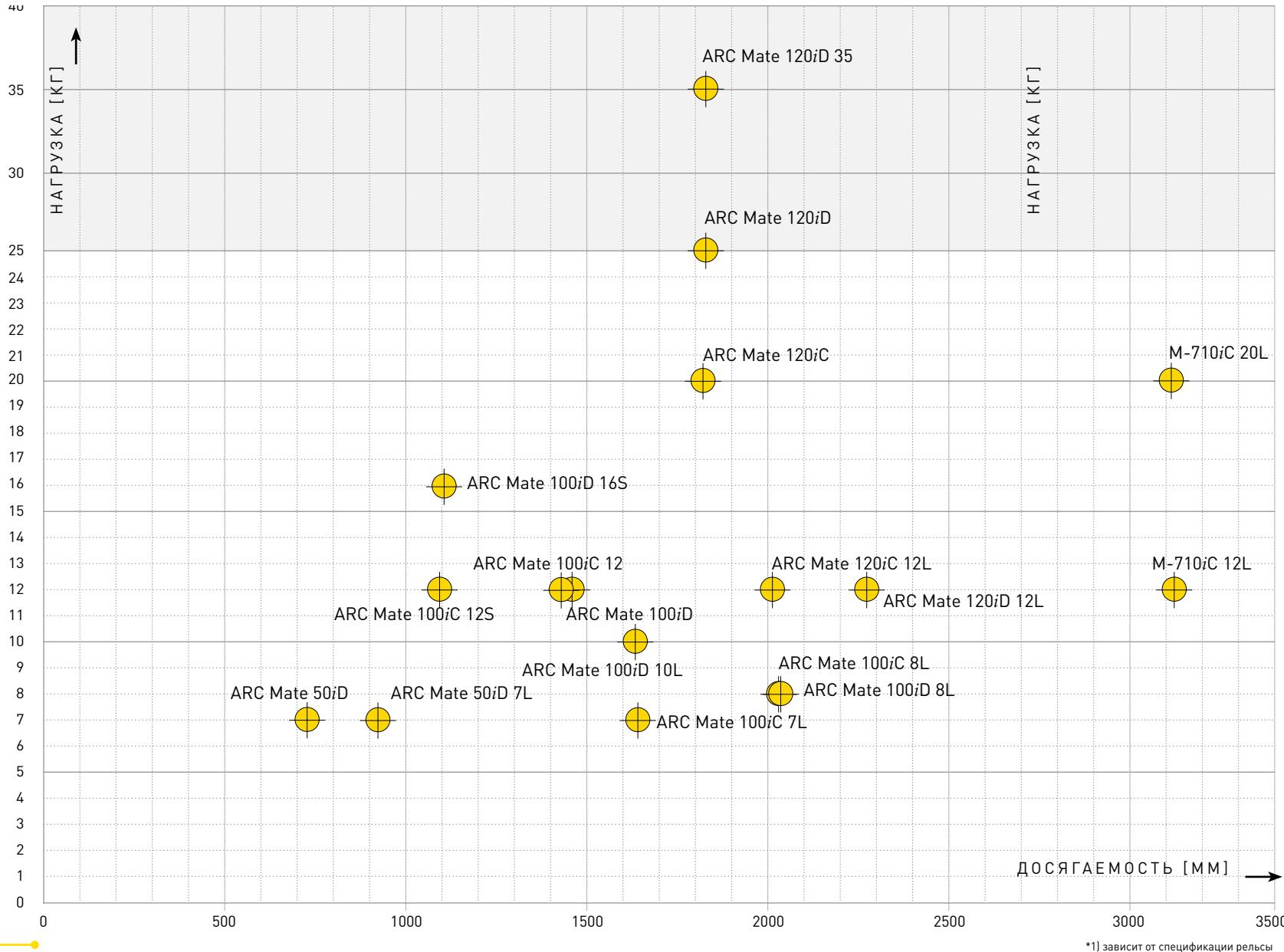
Полое запястье



Робот			Контроллер						Максимальная нагрузка на кисть [кг]	Достигаемость [мм]	Управляемых осей	Вес [кг]	Угол поворота [°]						Максимальная скорость [°/с]						Класс IP							
Серия	Версия	Модель	Версия		Модель шкафа								J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	Момент силы J4 [Нм] / Момент инерции [кгм]	Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции [кгм]	Момент силы J6 [Нм] / Момент инерции [кгм]	Среднее потребление энергии [кВт]				
			R-30iB	R-30iB Plus	Шкаф Старт	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа А	Шкаф типа В																			Корпус стандартный / опциональный	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный			
M-710	iC	50H	●	●	-	-	○	●	○	50	2003	5	± 0.15	540	360	225	440	234	720	-	175	175	175	175	720	-	150/6.3	68/2.5	-	2.5	IP54/IP67	IP67
R-1000	iA	80H	●	●	-	-	○	●	○	80	2230	5	± 0.03**	610	360	245	215	20	720	-	185	180	180	180	500	-	-/48	-/25	-	2.5	IP54/IP56	IP67
M-410	iC	110	●	●	-	-	-	●	○	110	2403	4	± 0.2	1030	370	125	140	720	-	-	145	130	140	420	-	-	-	-	-	1	IP54	IP67
M-410	iB	140H	●	●	-	-	-	●	○	140	2850	5	± 0.2	1200	360	155	112	20	720	-	140	115	135	135	420	-	147	53	-	3	IP54	IP54
M-410	iC	185	●	●	-	-	-	●	○	185	3143	4	± 0.5	1600(1330)	360	144	136	720	-	-	140	140	140	305	-	-	88	-	-	3	IP54	IP54
M-410	iC	315	●	●	-	-	-	●	○	315	3143	4	± 0.5	1600(1330)	360	144	136	720	-	-	90	100	110	195	-	-	155	-	-	3	IP54	IP54
M-410	iC	500	●	●	-	-	-	●	○	500	3143	4	± 0.5	2410(1910)	370	144	136	720	-	-	85	85	85	200	-	-	250	-	-	3	IP54	IP54
M-410	iB	700	●	●	-	-	-	●	○	700	3143	4	± 0.5	2700	360	144	136	540	-	-	60	60	60	120	-	-	490	-	-	3	IP54	IP54

● стандартно ○ по запросу - недоступно [] с аппаратным и/или программным обеспечением ** По стандарту ISO9283

Роботы для сварки. Роботы для покраски.



Портальные роботы



серии Arc Mate 50 ... Страница 29



серии Arc Mate 100 ... Страница 29



серии Arc Mate 120 ... Страница 29



серии M-710Страница 29

Роботы для
покраски Страница 32

Роботы для дуговой сварки



серии ARC Mate 50



серии ARC Mate 100



серии ARC Mate 120

Модельный ряд роботов:

ARC Mate 50iD	Ультра компактная модель
ARC Mate 50iD/7L	Компактная модель
ARC Mate 100iD	Стандартная модель, полое запястье/рука/основание
ARC Mate 100iD/10L	Длинная рука, полое запястье/рука/основание
ARC Mate 100iD/8L	Длинная рука, полое запястье/рука/основание
ARC Mate 100iD/16S	Короткая рука, полое запястье
ARC Mate 120iD/12L	Длинная рука, полые запястье/рука/основание
ARC Mate 120iD/35	Стандартная модель, полое запястье
ARC Mate 120iD	Полые запястье/рука



Серия	Версия	Модель	Контроллер				Максимальная нагрузка на кисть [кг]	Достигаемость [мм]	Управляемых осей	Повторное маневрирование [мм]	Вес [кг]	Угол поворота [°]						Максимальная скорость [°/с]						Момент силы J4 [Нм] / Момент инерции [кгм]	Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции [кгм]	Момент силы J6 [Нм] / Момент инерции [кгм]	Среднее потребление энергии [кВт]	Класс IP				
			R-30iB		R-30iB Plus							Модель шкафа				J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					
			Шкаф Compact	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа А	Шкаф типа В																									
ARC Mate 50	iD		●	●	-	-	●	-	-	7	717	6	± 0.018**	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	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K
ARC Mate 50	iD	7L	●	●	-	-	●	-	-	7	911	6	± 0.018**	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	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K
ARC Mate 100	iD	8L	●	-	-	-	○	●	○	8	2032	6	± 0.03**	180	340 (370)	235	455	380	360	900	210	210	220	430	450	720	16.1/0.63	16.1/0.63	5.9/0.061	1	IP54	IP67
ARC Mate 100	iD	10L	●	-	-	-	○	●	○	10	1636	6	± 0.03**	150	340 (370)	235	455	380	360	900	260	240	260	430	450	720	22.0/0.65	22.0/0.65	9.8/0.17	1	IP54	IP67
ARC Mate 100	iD	16S	●	-	-	○	○	○	○	16	1103	6	± 0.02**	140	340 (370)	235	340	380	360	900	290	270	270	430	450	730	26.0/0.90	26.0/0.90	11.0/0.30	1	IP54	IP67
ARC Mate 100	iD		●	-	-	○	●	○	○	12	1441	6	± 0.02**	145	340 (370)	235	455	380	360	900	260	240	260	430	450	720	26.0/0.90	26.0/0.90	11.0/0.30	1	IP54	IP67
ARC Mate 120	iD	12L	●	-	-	○	●	○	○	12	2272	6	± 0.03**	250	340 (370)	260	475	400	360	900	210	210	265	420	450	720	22.0/0.65	22.0/0.65	9.8/0.17	1	IP54	IP67
ARC Mate 120	iD	35	●	-	-	○	○	○	○	35	1831	6	± 0.03**	250	340 (370)	260	458	400	280 (360)	540 (900)	180	180	200	350	350	400	110.0/4.0	110.0/4.0	60.0/1.5	1	IP54	IP67
ARC Mate 120	iD		●	-	-	○	●	○	○	25	1831	6	± 0.02**	250	340 (370)	260	458	400	280 (360)	540 (900)	210	210	265	420	420	720	52.0/2.4	52.0/2.4	32.0/1.2	1	IP54	IP67

● стандартно ○ по запросу - недоступно [] с аппаратным и/или программным обеспечением ** По стандарту ISO9283

Роботы для дуговой сварки

M-710iC/12L



M-710iC/20L



Модельный ряд роботов:

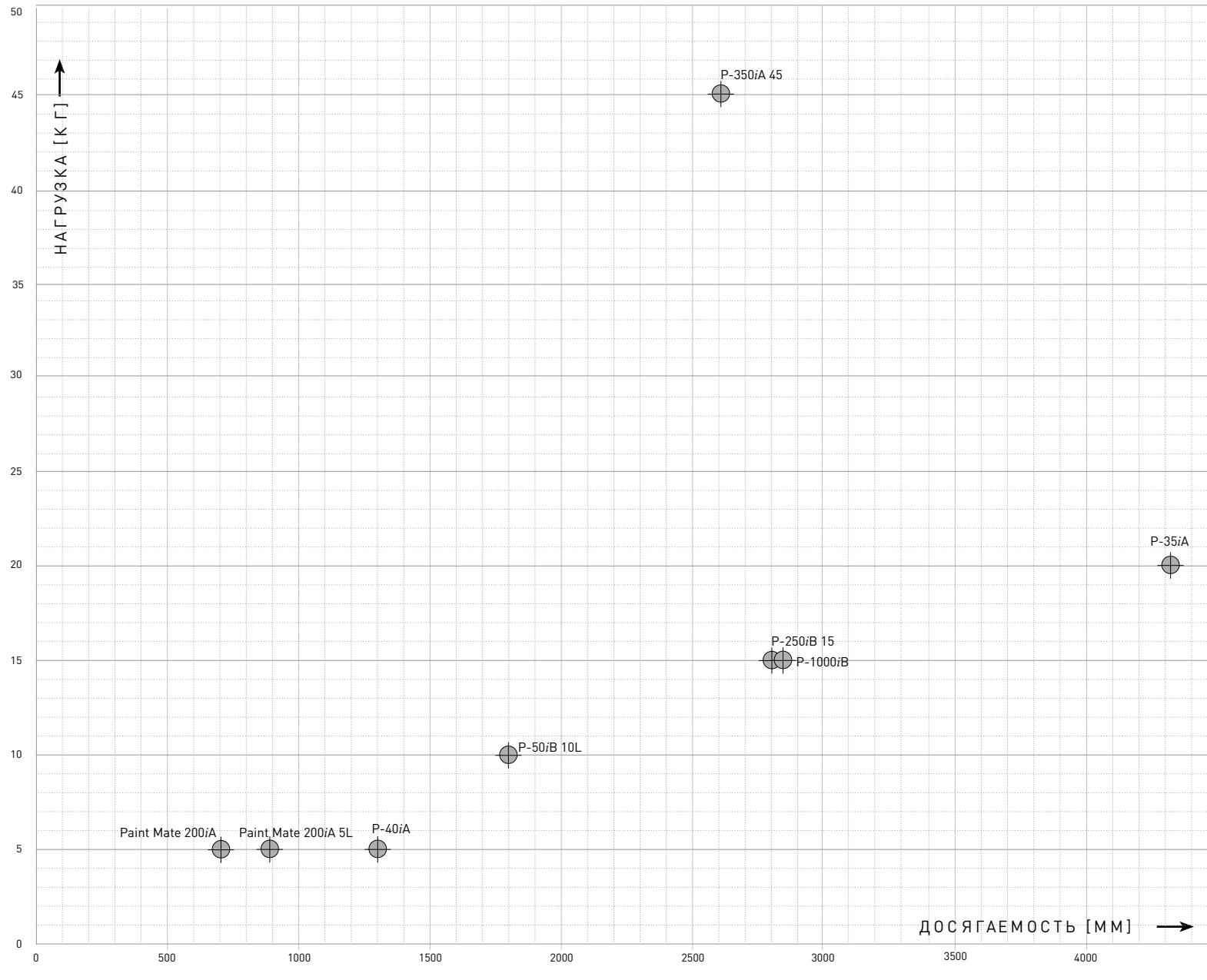
M-710iC/12L Длинная рука, полые запястье/рука

M-710iC/20L Длинная рука



Робот			Контроллер					Максимальная нагрузка на кисть [кг]	Достижимость [мм]	Управляемых осей	Повторяемость [мм]	Вес (кг)	Угол поворота [°]						Максимальная скорость [°/с]						Момент силы J4 [Нм] / Момент инерции (кгм)	Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции (кгм)	Момент силы J6 [Нм] / Момент инерции (кгм)	Класс IP				
Серия	Версия	Модель	Версия		Модель шкафа								J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6				Корпус стандартный / опциональный	Запястье J3 стандартный / опциональный			
			R-30iB	R-30iB Plus	Шкаф Compact	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа А	Шкаф типа В																			Среднее потребление энергии [кВт]	Запястье J3 стандартный / опциональный			
M-710	iC	12L	●	●	-	-	○	●	○	12	3123	6	± 0.09**	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	2.5	IP54/IP67	IP67
M-710	iC	20L	●	●	-	-	○	●	○	20	3110	6	± 0.11**	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	2.5	IP54/IP67	IP67

● стандартно ○ по запросу - недоступно [] с аппаратным и/или программным обеспечением ** По стандарту ISO9283



серии Paint Mate 200 Страница 32



серии P-40 Страница 32



серии P-50 Page 32



серии P-250 Page 32



серии P-350 Page 32

Роботы для покраски



серии Paint Mate 200



серии P-40



серии P-50



серии P-250



серии P-350



P-35/P-1000

Модельный ряд роботов:

Paint Mate 200iA	Стандартная модель
Paint Mate 200iA/5L	Длинная рука
P-35iA	Стандартная модель
P-40iA	Стандартная модель
P-50iB/10L	Длинная рука
P-250iB/15	Стандартная модель
P-350iA/45	Стандартная модель
P-1000iB	Стандартная модель



Робот			Контроллер						Максимальная нагрузка на кисть [кг]	Достигаемость [мм]	Управляемых осей	Повторное мостик [мм]	Вес [кг]	Угол поворота [°]						Максимальная скорость [°/с]						Момент силы J4 [Нм] / Момент инерции [кгм]	Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции [кгм]	Момент силы J6 [Нм] / Момент инерции [кгм]	Класс IP			
Серия	Версия	Модель	Ver.30iB	Ver.30iB Plus	Шкаф Compact	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа А	Шкаф типа В					J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	Корпус стандартный / опциональный			Запястье J3 стандартный / опциональный			
Paint Mate 200	iA	●	-	-	●	-	-	-	-	5	704	6	± 0.2 **	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	0.5	*5]	
Paint Mate 200	iA	5L	●	-	-	-	●	-	-	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	0.5	*5]	
P-40	iA	-	●	-	-	●	-	-	-	5	1300	6	± 0.03 **	110	360	255	395	380	240	720	220	190	240	450	450	720	11.9/0.3	11.9/0.3	6.7/0.1	0.8	*5]	
P-50	iB	10L	●	-	-	-	●	-	-	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	0.8	*5]	
P-250	iB	15	-	●	-	-	-	●	-	15	2800	6	± 0.2 **	530	360	280	330	1080	1080	1080	160	160	160	375	430	545	65.4/2.999	55.3/2.158	7.4/0.073	3.5	*5]	
P-350	iB	45	●	-	-	-	-	●	-	45	2606	6	± 0.1 **	590	360	225	440	800	250	800	180	180	180	250	250	360	206 / 28	206 / 28	127 / 20	2.5	*5]	
комплект для Автомобильной промышленности																											3.5	*5]				
P-35	iA	Opener	-	-	-	-	-	●	-	20	4318	5	± 0.05 **	700	220	370	590	270	360		75	100	100	50	50					3.5	*5]	
P-1000	iB		-	-	-	-	-	●	-	15	2848	7	± 0.05 **	700	220	150	240	160	1440	1440	1440	125	125	120	200	200	200				3.5	*5]

● стандартно

○ по запросу

- недоступно

{ } с аппаратным и/или программным обеспечением

*5] сертифицировано ATEX Cat. II Group 2G and 2D ** По стандарту ISO90283

Контроллер R-30iB Plus



Контроллер R-30iB plus является стандартом FANUC в сфере эффективного управления роботом.

В нем реализованы новые поколения программно-аппаратных средств и функций, напрямую определяющих эффективность робота, его скорость, цикл, точность и безопасность. Улучшенная эргономичность, низкое энергопотребление и высокая эффективность увеличивают общую функциональность, надежность и производительность контроллера. Разные форм-факторы исполнения контроллера позволяют сделать оптимальный выбор.

Ваши преимущества:

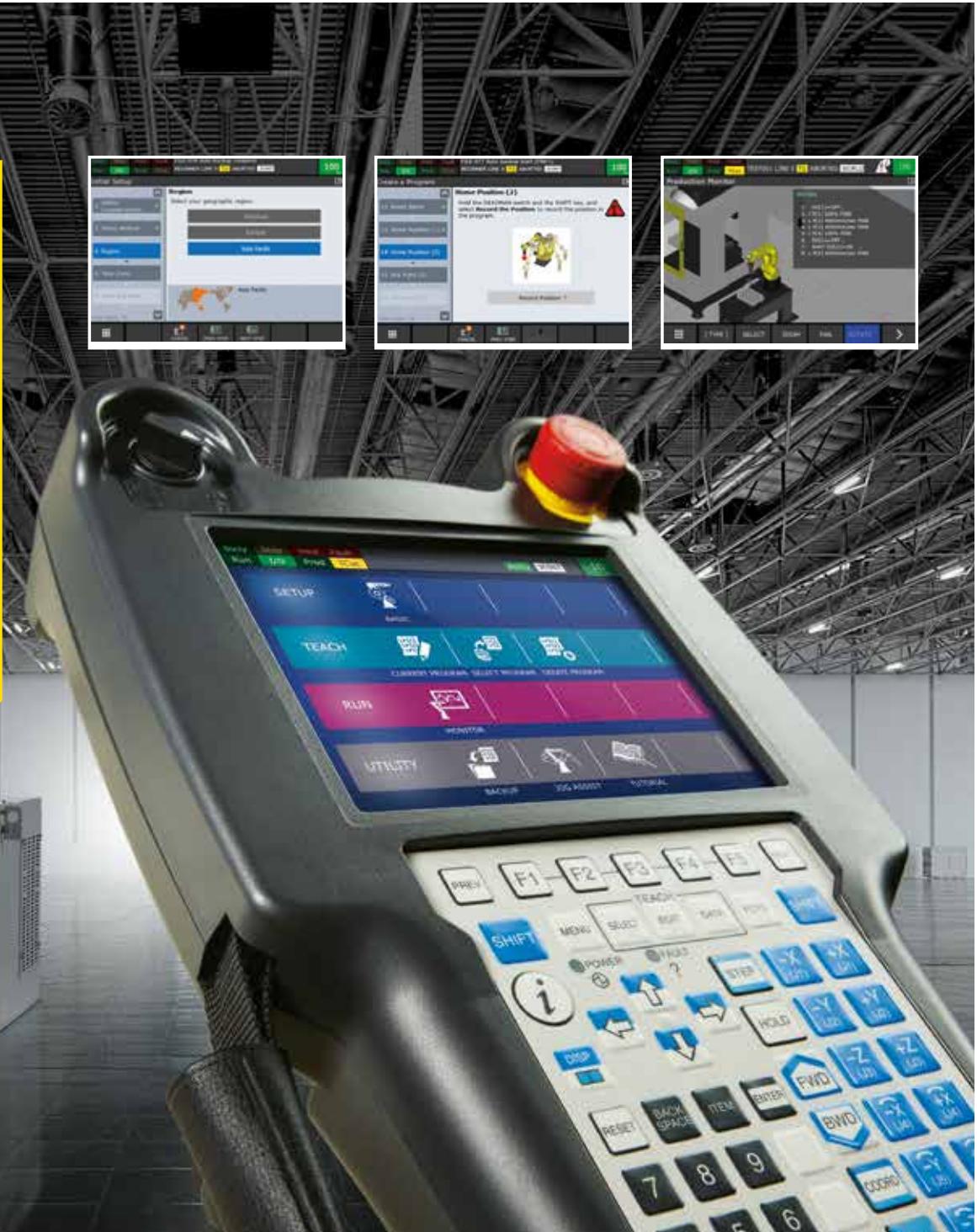
- более производительный ЦПУ и материнская плата с увеличенной памятью
- компактный, модульный дизайн
- простое управление при помощи iPendant Touch
- разнообразие поддерживаемых интерфейсов стандартов fieldbus и safety bus
- встроенная поддержка функций технического зрения iRVision, силомоментных датчиков, функций защиты от взаимопересечений
- функции диагностики через встроенный функционал iRDiagnostic
- улучшенная энергоэффективность и регенерация энергии
- укороченное время обработки сигналов;
- новый интерфейс и кабельная проводка для технического зрения
- высокоскоростной сетевой обмен данными, увеличенный объем передачи информации через USB для быстрого резервного копирования

Пульт iPendant Touch

Легкий и эргономичный пульт управления FANUC iPendant Touch с интуитивно понятным интерфейсом iHMI, на котором реализуется простой и понятный алгоритм программирования робота, как для операторов, так и для опытных наладчиков.

Ваши преимущества:

- небывалая простота использования и настройки, а также поддержка сложных процессов - все это благодаря новому интерфейсу iHMI
- использование встроенного программного гида, даже новичок сможет всего за 30 минут по шагам создать и выполнить программу перемещения робота
- улучшенная эффективность
- простая настройка и работа с кастомизированными HTML панелями;
- отображение невидимого - наглядная 4D визуализация положений систем координат и инструмента, зон безопасности и траекторий движений робота
- больший объем информации благодаря мульти-оконному дисплею
- простая настройка/модификация системы технического зрения iRVision через пульт



Tablet TP

Tablet TP с большим сенсорным экраном был разработан для интуитивного программирования робота. Функция drag & drop позволяет легко запрограммировать любое приложение за считанные минуты.

Ваши преимущества:

- соответствует стандартам промышленной безопасности (кнопка аварийного останова, трехпозиционный переключатель, ударопрочность, защита от пыли и воды)
- доступны два интерфейса:

Новый пользовательский интерфейс

Интуитивно понятный для новичков интерфейс с фокусом на простых функциях для легкого управления

Пользовательский интерфейс iPendant

Тот же интерфейс, что и у iPendant Touch включая полные спецификации и, следовательно, обеспечение плавного перехода от традиционного iPendant к Tablet TP

- доступны опциональный держатель и крючок



Новый пользовательский интерфейс



iPendant Пользовательский интерфейс



ДОПОЛНИТЕЛЬНЫЕ ВОЗМОЖНОСТИ FANUC

ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНЫЕ ОПЦИИ

iRVision

Уникальная полностью интегрированная система технического зрения FANUC (2D, 2½D, 3D, 3D-Laser, 3D-Map), работающая по принципу plug & play, представляет собой гибкое и эффективное решение поиска произвольно расположенных стационарных объектов. Также поддерживается в ПО ROBOGUIDE.

Force Sensors

Интегрированный датчик силы FANUC обеспечивает "проверку касанием" для очень чувствительного контроля за прибором при операциях зачистки, полировки и многих других.

iRPickTool (Visual line tracking)

Сочетание встроенного технического зрения FANUC iRVision с системой отслеживания перемещения конвейера предоставляет большие возможности захвата продукции в произвольном положении с движущегося конвейера.

3D Vision Sensor

Различные варианты интегрированной высокоскоростной 3D системы оптического обнаружения для систем Bin Picking, депалетирования и / или оптического слежения за конвейером.

iRCalibration suite

Используя функциональность iRVision, iRCalibration предлагает различные сервисные функции, призванные упростить юстировку робота, повторную юстировку, настройку UFrame и UTool, сдвиг системы координат и настройку скоординированной пары (простая и точная установка скоординированных роботов и/или позиционеров).

Интеллектуальные функции

Специальные функции с упрощенными инструкциями, интерфейсами, графическими пользовательскими экранами и специальными опциями для стандартизации и упрощения программирования, настройки и эксплуатации вашего робота.

ДВИЖЕНИЕ

Дополнительные оси

Полностью интегрируемые с контроллером робота и стандартизованные комплекты дополнительных осей. Контроллер робота поддерживает до 72 осей. На их основе создаются многоосные решения (робот на рельсе, порталы, спец. позиционеры и т.п.).

Функция оптимизации движения

Learning Vibration Control

Сокращение времени цикла, благодаря оптимизации движения с помощью акселерометра, для компенсации колебаний инструмента.

Multi-arm

Для комплексных или скоординированных перемещений нескольких роботов, управляемых с одного контроллера.

Функции перемещения

Специальные инструкции и экраны со специальными функциями для оптимизации движения вашего робота и упрощения программирования и настройки.

Позиционеры

Большой модельный ряд позиционеров FANUC - идеальное решение для скоординированного движения и точного позиционирования изделий.

Ручное перемещение

Опция перемещения робота "вручную" позволяет двигать и программировать его при помощи джойстика, расположенного на фланце. Например, может быть использована для простого программирования робота для забора и перемещения изделий.



БЕЗОПАСНОСТЬ

Функция безопасного движения

Dual Check Safety (DCS)

Для надежного контроля положения и скорости робота в заранее заданной трехмерной зоне.

Повышенная безопасность для операторов, станков и периферии.

Функция защиты от столкновения

High Sensitive Collision Detection (HSCD)

Высокочувствительное обнаружение столкновений позволяет минимизировать повреждения при столкновении. В совокупности с функцией определения параметров полезной нагрузки, оптимизирует время цикла и потребление энергии.

Функции безопасности

Специальные функции с наглядными инструкциями, интерфейсами, экранными изображениями и эксклюзивными особенностями, направленные на упрощение и стандартизацию программирования, установки и эксплуатации вашего робота. Простое соединение через (DeviceNet Safety, EtherNet/IP Safety, PROFINET Safety).



ИНТЕРФЕЙСЫ

Цифровые входы/выходы

Простое меню настройки цифровых входов/выходов для взаимодействия робота с любыми периферийными устройствами.

Промышленная шина

Быстрая настройка синхронизации с использованием широкого круга промышленных интерфейсов (Profibus, Modbus, Devicenet, Profinet, Ethernet...).

Функции интерфейса

Специальные функции с наглядными инструкциями, интерфейсами, экранными изображениями и эксклюзивными особенностями, направленные на упрощение и стандартизацию программирования, установки и эксплуатации вашего робота.



КОМФОРТ

iPendant Touch

Такой пульт управления не только поддерживает простое и быстрое программирование, используя интуитивный iHMI интерфейс и функциональные пиктограммы, но и позволяет сэкономить на HMI панелях. Снабжен цветным сенсорным экраном, с поддержкой интернет-подключения.

ROBOGUIDE

Симуляционное программное обеспечение для автономного программирования, простой установки ячейки робота и технико-экономическими исследованиями с огромной библиотекой инструментов моделирования.

Функции приложений

Специальные функции с наглядными инструкциями, интерфейсами, экранными изображениями и эксклюзивными особенностями, направленные на упрощение и стандартизацию программирования, установки и эксплуатации вашего робота.



СПРАШИВАЙТЕ ОФИЦИАЛЬНОГО
ПРЕДСТАВИТЕЛЯ FANUC В ВАШЕМ РЕГИОНЕ!

iRVision – мы предоставляем роботам возможность видеть

iRVision – это уникальная система компании FANUC, полностью интегрированная в робот для выполнения визуального поиска. Возможность робота "видеть" позволяет настроить производство на большие скорости, сделать его "умнее" и надежнее.



2D зрение

Определение объектов, расположенных в одном слое (X,Y,R)



2½D зрение

Определение объектов, расположенных в двух или более слоях (X,Y,Z,R)



3D лазерное зрение

Определение положения и позиции с помощью лазерной проекции (X,Y,Z,W,P,R)



3D Vision Sensor

Определение объектов по 3D карте (построенной световой проекцией) (X,Y,Z,W,P,R)



iRPickTool

Определение объектов "на лету" при слежении за конвейером (X,Y,R). Для обнаружения может использоваться не только камера, но также 3DV сенсор.



iRCalibration

iRCalibration функция упрощает процесс начальной настройки, ускоряет процесс полной интеграции



iRVision Weld Tip Inspection / iRTorch-Mate

Поддерживает оптический контроль износа и состояния

Простая технология plug & play системы

iRVision позволяет полностью интегрировать ее в робот, не требуется установка внешних устройств, мониторов, ПК или дополнительных шкафов управления для работы и установки.

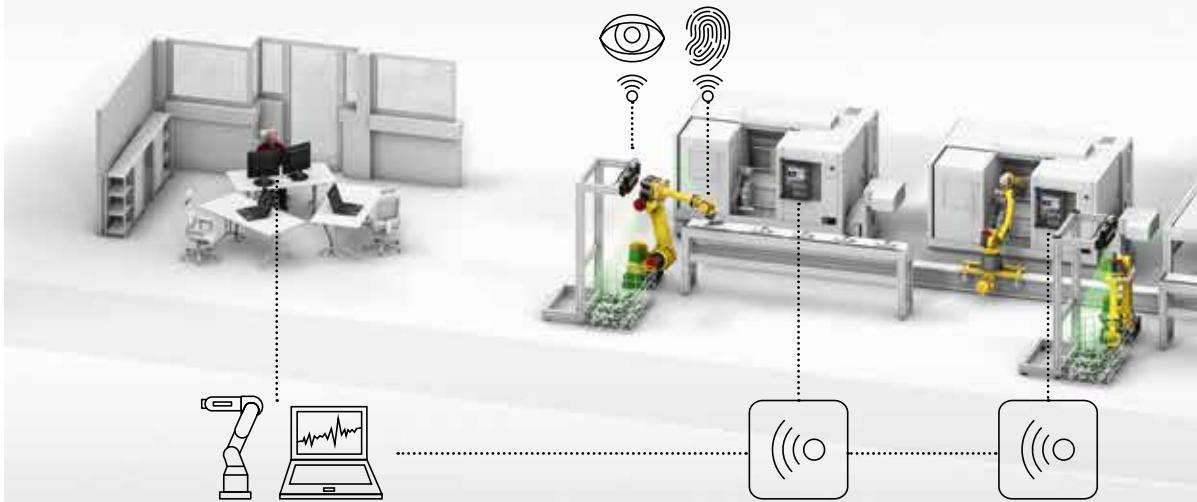
Эффективность простого применения

Решение позволяет быстро пройти процесс настройки и инструктирует на каждом этапе. Мощный набор визуальных инструментов, интегрированный в стандартный пакет iRVision, поддерживает любые индивидуальные задачи.

Простая симуляция

Все возможные инструменты iRVision поддерживаются программным обеспечением ROBOGUIDE.

Нулевое время простоя



Интеллектуальная диагностика для роботов

Непредвиденное время простоя системы может оцениваться в €5,000 в минуту. С помощью инструмента для диагностики ZDT от компании FANUC, мы можем обеспечить исключение появления времени простоя. Система ZDT постоянно контролирует состояние механических узлов каждого робота, периоды проведения ТО и параметры процесса работы в реальном времени, активно обнаруживает потенциальные проблемы робота, контроллера и процесса перед появлением непредвиденного простоя. Уведомления могут быть отображены на смартфоне.

Комплекты ZDT

Компания FANUC разработала набор комплектов системы ZDT, которые могут быть использованы для индикации состояния робота посредством мониторинга и предоставления такой информации как:

- данные с сервоклещей и мониторинг износа колпачков
- данные состояния редуктора, мотора и тормоза
- данные о работе для крутящего момента мотора для каждой оси
- данные по мониторингу отключения сервопривода (Экстренный останов)
- сервочасы и основные напоминания о замене смазки
- одометр (уровень пробега) для оси

Предоставляет в реальном времени информацию о:

- диагностика состояния редуктора, мониторинг крутящего момента мотора, запись сообщений об ошибках и т.д.
- статус выполнения процесса, результаты обнаружения техническим зрением, мониторинг состояния сервоклещей и т.д.
- информация об ошибках в работоспособности системы, использование памяти, нагрузка на процессор и сеть, и т.д.
- время проведения ТО и замены смазки, время замены батареек, смазка втулок балансира и т.д.

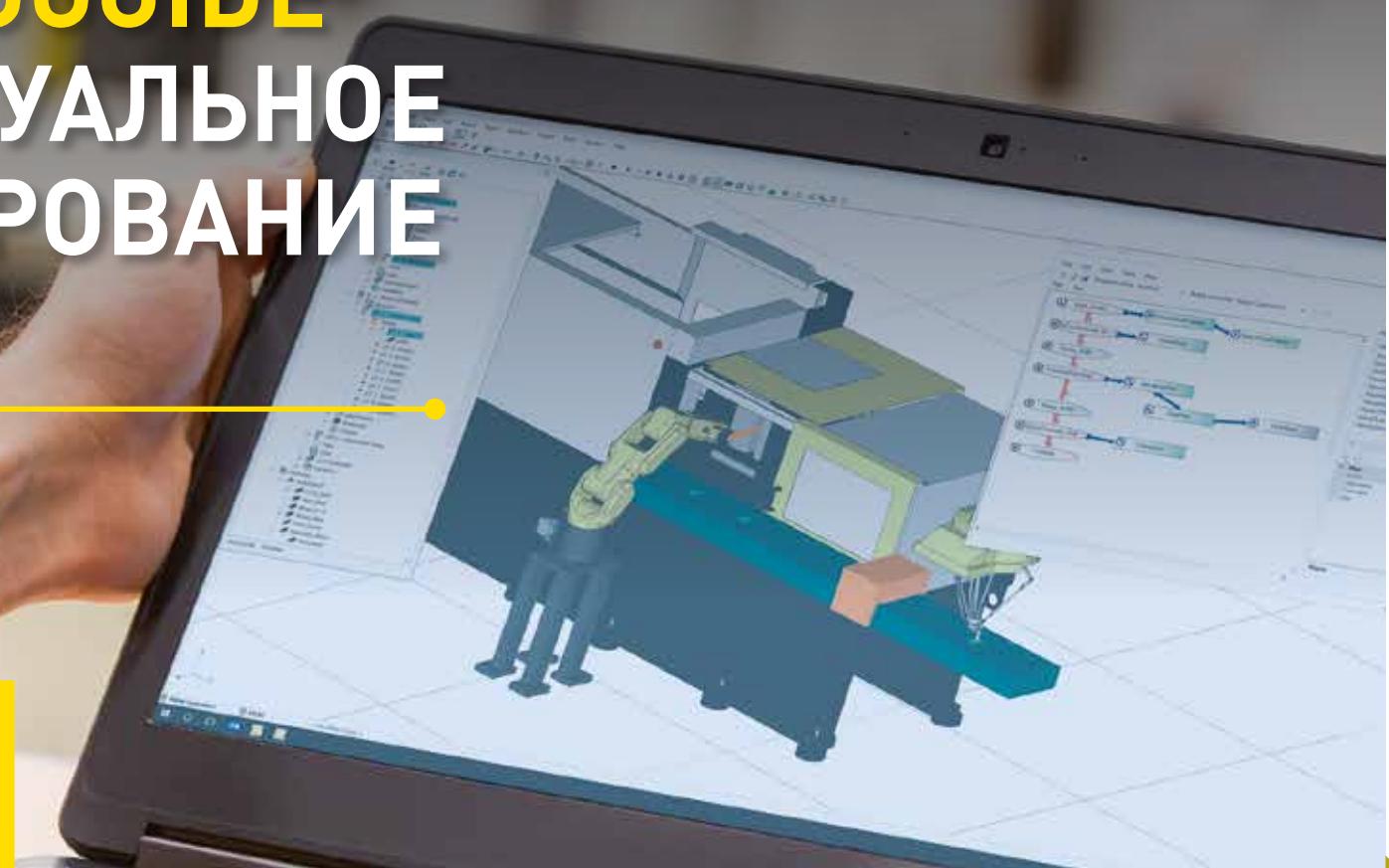
Вся информация может централизованно управляться с сервера и может быть отправлена в реальном времени на удаленные устройства такие как симафоры. Помимо конфигурации "robot-only", также можно выбрать более подходящую конфигурацию для вашей среды, такую как "cell-by-cell" или "factory-by-factory".

Повышает производительность благодаря:

- Упреждающему обнаружению потенциальных проблем оборудования перед появлением непредвиденного простоя
- Продвинутая аналитика и отчетность обеспечивают помощь в оптимизации использования оборудования в таких областях как:
 - умные уведомления об обслуживании для продления срока эксплуатации оборудования и оптимизации затрат на ТО
 - рекомендации по действиям для продления срока эксплуатации робота, уменьшения времени цикла и потребления электроэнергии
- Предоставление расширенных услуг по сервисной поддержке для повышения производительности и общего удовлетворения потребителя

FANUC ROBOGUIDE

ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЕ 3D МОДЕЛИРОВАНИЕ



FANUC ROBOGUIDE - это программный пакет для оффлайн симулирования, который позволяет симулировать движения робота и ход процесса, значительно сократить время, которое требуется для создания новых настроек движения.

Для обеспечения минимального влияния на производственный процесс, виртуальные ячейки могут быть разработаны с использованием импортированных CAD моделей, оттестированы и модифицированы полностью оффлайн. Разработанный как интуитивно понятный и очень простой в использовании ROBOGUIDE требует незначительного тренинга перед началом использования. Построен на основе виртуальных контроллеров роботов, чтобы предоставить точную информацию по движению и времени цикла.

Расчет рабочей ячейки и времени цикла

ROBOGUIDE позволяет Вам запрограммировать роботов до начала установки, и проверить траектории робота и параметры Dual Check Safety (DCS) прежде, чем загрузить программы на реальный робот.

Заблаговременное программирование сохраняет ваше время

ROBOGUIDE позволяет Вам запрограммировать роботов до установки, и подтвердить траектории робота и параметры Dual Check Safety (DCS) прежде, чем загрузить программы на реальный робот.

Установка и тестирование сложной системы

Шаблоны ROBOGUIDE делают подготовку вспомогательных осей, позиционеров и машин мультигруппы легкой. Они могут быть проверены на функциональность, чтобы подтвердить время цикла, энергоёмкость и мощность.

СИМУЛЯЦИЯ ЯЧЕЙКИ БЕЗ ВРЕМЕНИ ПРОСТОЯ

Быстрое и экономное решение проблем

Загрузка резервной копии системы в ROBOGUIDE помогает легко исправить ошибки и возобновить работу.

Подтверждение функциональности всего процесса

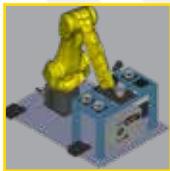
Симулятор робота содержит полный пакет инструментов проверки процесса включая движение, выполнение и проверку времени цикла, а также обнаружение столкновений.

Улучшение без времени простоя

Улучшение и отладка могут иметь место с производством, работающим с нулевым риском времени простоя.

От дизайна до подтверждения - Высокоточный интерфейс и специальные инструменты

С помощью встроенной библиотеки CAD моделей Вы обеспечены полным доступом к моделям роботов FANUC, станкам и простым инструментам. Симулирование робота и функция "Profiler" содержат полный набор сведений о проверке процесса, включая движение, проверку времени цикла, а также обнаружения и предотвращения столкновений. Система также доступна со специальными инструментами для конкретных применений.



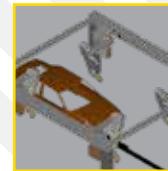
ChamferingPRO

Постепенный навигатор ChamferingPRO позволяет Вам генерировать и моделировать программы зачистки автоматически. Чтобы генерировать пути зачистки, просто щелкните по ячейке для зачистки на 3D данных CAD



HandlingPRO

Позволяет моделировать и тестировать процессы обработки материалов и проводить технико-экономические исследования для робототехнических приложений без физической необходимости и расходов по созданию прототипа рабочей ячейки.



PaintPRO

Графический программный пакет, упрощающий разработку процесса покраски и записи траекторий движения. Он также содержит набор специальных функций для установки распылителя краски, размера области распыления, наслоения, слоях краски, скорости нанесения и времени запуска.



OLPCPRO

Программное обеспечение для разработки программ, которое поддерживает разработку и обслуживание KAREL и Teach Pendant программ.



PalletPRO

Может быть использован для создания, отладки и проверки процессов паллетирования в режиме оффлайн. Данные, созданные в PalletPRO могут быть загружены в контроллер реального робота, содержащий ПО PalletTool



WeldPRO

Позволяет имитировать процесс сварки в 3D мире. Приводимый в движение эксклюзивно при помощи FANUC Virtual Robot Controller, WeldPRO обладает наиболее точными средствами записи программ и получения информации о времени цикла, чем какое-либо из существующих симуляционных программных пакетов.



iRPickPRO

Новейший плагин для инструмента оффлайн программирования ROBOGUIDE, позволяющий пользователям имитировать высокоскоростные процедуры взятия и укладки. iRPickPRO также может быть загружен в контроллер реального робота, содержащий ПО iRPickTool

Протестируйте ROBOGUIDE сейчас

Положитесь на ноу-хау компании FANUC и более 16 лет опыта с ПО ROBOGUIDE, которое постоянно совершенствуется и обновляется. Обратитесь к вашему локальному представителю FANUC для получения собственного опыта работы с ROBOGUIDE.

НАШИ СИЛЬНЫЕ СТОРОНЫ: СЕРВИС И ТЕХНИЧЕСКАЯ ПОДДЕРЖКА



Запчасти

"Производитель оригинального оборудования"

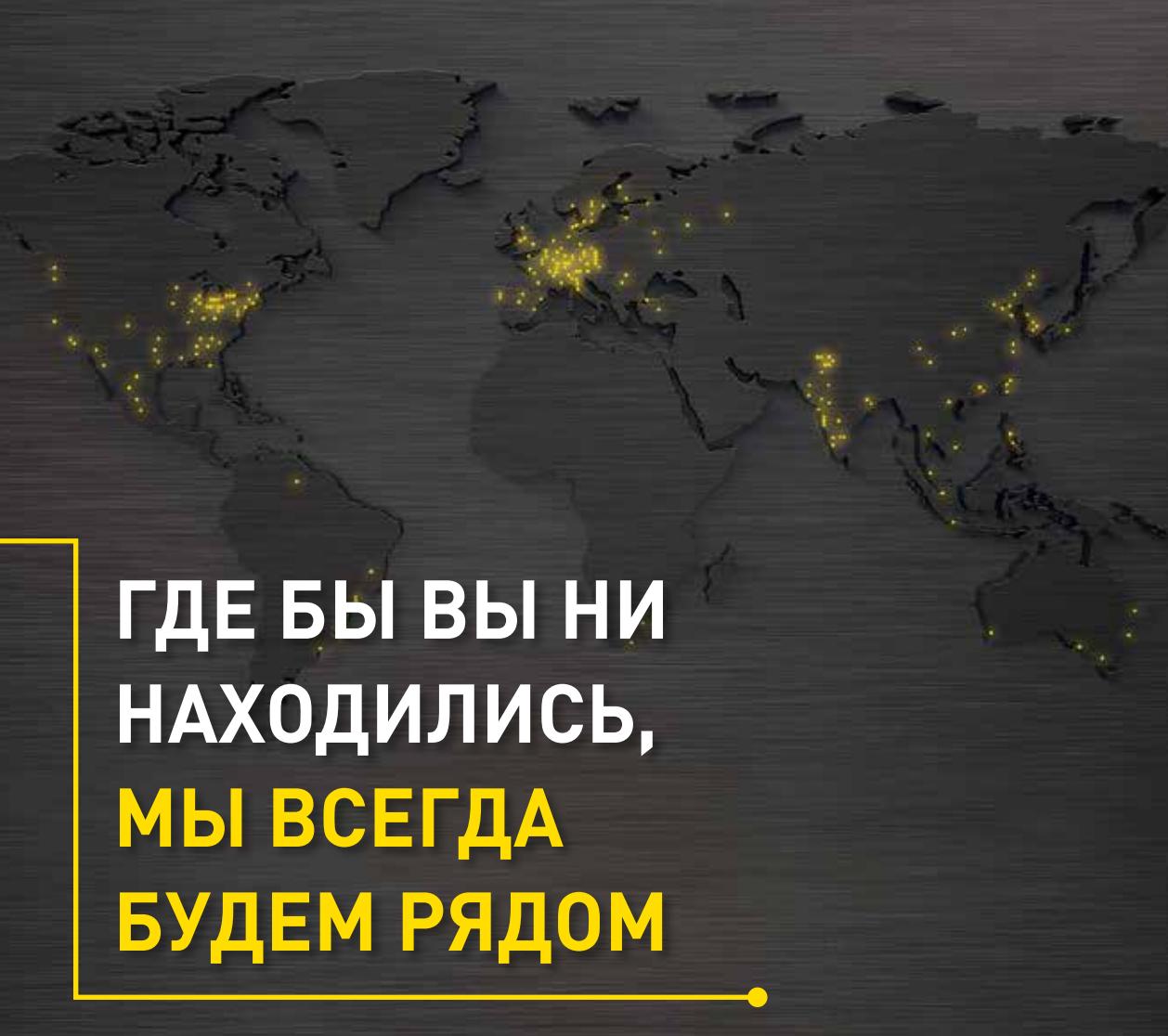
1. Поставка запасных частей на протяжении всего срока службы робота
2. Доставка комплектующих по всему миру 24/7
3. Европейский ремонтный центр
4. Онлайн-система проверки наличия и покупки запчастей
5. Комплект экстренной помощи
6. Резервирование запчастей
7. Хранение у клиента



Сервис

"Учитывая ваши потребности"

- Круглосуточная телефонная линия поддержки
- Сервисные контракты по
 - a. Услуги по прогнозированию "Эффективный мониторинг оборудования"
 - b. Профилактический ремонт "Увеличение срока службы вашего оборудования"
 - c. Устранение неисправностей "Услуги экстренной помощи"
 - d. Услуги по ремонту "Новая жизнь ваших запчастей и оборудования"
 - e. Услуги по восстановлению "Увеличение срока службы вашего оборудования"



**ГДЕ БЫ ВЫ НИ
НАХОДИЛИСЬ,
МЫ ВСЕГДА
БУДЕМ РЯДОМ**

Service First 

- Обслуживание на протяжении всего срока службы
- Минимизация времени простоя
- Всемирная сеть поддержки
- Надежный
- Предсказуемый
- Простой в ремонте



FANUC Академия

"Позвольте нам повысить Вашу производительность"

1. Тренинги от FANUC
2. Тренинги в учебных центрах или производстве
3. Сертифицированные тренеры FANUC
4. Знания, полученные из первых рук
5. Комплексно оборудованные учебные центры





LR MATE 200

M-10

РОБОТ СЕРИЯ		4SH	4S	4SC	7H	7C	7WP	-	7L	7LC	14L *12	8L	10L	12	16S
Версия		iD										iD			
Тип		4SH	4S	4SC	7H	7C	7WP	-	7L	7LC	14L *12	8L	10L	12	16S
КОНТРОЛЛЕР	Модель шкафа	R-30iB	•	•	•	•	•	•	•	•	-	-	-	-	-
	R-30iB Plus	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Шкаф Compact	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Шкаф Open Air	○	○	○	○	○	-	○	○	○	○	-	-	-	-
	Шкаф Mate	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	○	○	○	○
	Шкаф типа А	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	•	•	•	•
	Шкаф типа В	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	○	○	○	○
Максимальная нагрузка на кисть [кг]		4	4	4	7	7	7	7	7	7	14	8	10	12	16
Достигаемость [мм]		550	550	550	717	717	717	717	911	911	911	2032	1636	1441	1103
Управляемых осей		5	6	6	5	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
Повторяемость [мм]		± 0.013**	± 0.01**	± 0.013**	± 0.018**	± 0.018**	± 0.018**	± 0.01**	± 0.01**	± 0.018**	± 0.01**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.02 **	± 0.02 **
Вес [кг]		19	20	20	24	25	25	25	27	27	27	180	150	145	140
УГОЛ ПОВОРОТА [°]	J1	360	360	360	360	360	360	360	360	360	360	340 [370]	340 [370]	340 [370]	340 [370]
	J2	230	230	230	245	245	245	245	245	245	245	235	235	235	235
	J3	402	402	402	420	420	420	420	430	430	430	455	455	455	340
	J4	240	380	380	250	380	380	380	380	380	380	380	380	380	380
	J5	720	240	236	720	250	250	250	250	250	250	360	360	360	360
	J6	-	720	720	-	720	720	720	720	720	720	900	900	900	900
	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
МАКСИМАЛЬНАЯ СКОРОСТЬ [°/S]	J1	460	460	460	450	450	450	450	370	370	120	210	260	260	290
	J2	460	460	460	380	380	380	380	310	310	61	210	240	240	270
	J3	520	520	520	520	520	520	520	410	410	58	220	260	260	270
	J4	560	560	560	545	550	550	550	550	550	400	430	430	430	430
	J5	1500	560	560	1500	545	545	545	545	545	240	450	450	450	450
	J6	-	900	900	-	1000	1000	1000	1000	1000	400	720	720	720	730
	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Момент силы J4 [Нм] / Момент инерции [кгм]		8.86/02	8.86/02	8.86/02	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	31.0/0.66	16.1/0.63	22.0/0.65	26.0/0.90	26.0/0.90
Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции [кгм]		4.0/0.046 (5.5/0.083)	8.86/02	8.86/02	4.0/0.046 (5.5/0.15)	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	31.0/0.66	16.1/0.63	22.0/0.65	26.0/0.90	26.0/0.90
Момент силы J6 [Нм] / Момент инерции [кгм]		-	4.9/0.067	4.9/0.067	-	9.4/0.15	9.4/0.15	9.4/0.15	9.4/0.15	9.4/0.15	13.4/0.30	5.9/0.061	9.8/0.17	11.0/0.30	11.0/0.30
Среднее Потребление энергии [кВт]		0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	1	1	1	1
Класс IP	Корпус стандартный / опциональный	IP67	IP67	IP67	IP67/IP69K	IP67	IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP67	IP67	IP54	IP54/IP65	IP54/IP65	IP54 /IP65
	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный	IP67	IP67	IP67	IP67/IP69K	IP67	IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67

● стандартно ○ по запросу - недоступно [] с аппаратным и/или программным обеспечением *11) с опцией для пищевой промышленности *12) Максимальная линейная скорость 500 мм/сек. ** По стандарту ISO9283



M-20



M-410



РОБОТ СЕРИЯ

Версия		iA	iD	iB	iD	iB	iB	iD	iB	iC				iB
Тип		20T	12L	25	25	25C	35S	35	140H	110	185	315	500	700
КОНТРОЛЛЕР	Модель шкафа	•	-	•	-	•	-	-	•	-	•	•	•	•
	R-30iB Plus	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Шкаф Compact	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Шкаф Open Air	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Шкаф Mate	-	○	○	○	○	-	○	-	-	-	-	-	-
	Шкаф типа А	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Шкаф типа В	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
Максимальная нагрузка на кисть [кг]		20	12	25	25	25	35	35	140	110	185	315	500	700
Достигаемость [мм]		1662 *1)	2272	1853	1831	1853	1445	1831	2850	2403	3143	3143	3143	3143
Управляемых осей		6	6	6	6	6	6	6	5	4	4	4	4	4
Повторяемость [мм]		± 0.04**	± 0.03**	± 0.02**	± 0.02**	± 0.023**	± 0.02**	± 0.03**	± 0.2	± 0.05	± 0.5	± 0.5	± 0.5	± 0.5
Вес [кг]		185	250	210	250	210	205	250	1200	1030	1600*8 [1330*9]	1600*8 [1330*9]	2410*8 [1910*9]	2700
УГОЛ ПОВОРОТА [°]	J1	*1)	340 [370]	340 [360]	340 [370]	340 [360]	340 [360]	340 [370]	360	370	360	360	370	360
	J2	300	260	240	260	240	240	260	155	125	144	144	144	144
	J3	586	475	303	458	303	301.5	458	112	140	136	136	136	136
	J4	400	400	400	400	400	400	400	20	720	720	720	720	540
	J5	360	360	290	280 [360]	290	260	280 [360]	720	-	-	-	-	-
	J6	900	900	540	540 [900]	540	540	540 [900]	-	-	-	-	-	-
	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
МАКСИМАЛЬНАЯ СКОРОСТЬ [°/S]	J1	*1)	210	205	210	205	205	180	140	145	140	90	85	60
	J2	175	210	205	210	205	205	180	115	130	140	100	85	60
	J3	180	265	260	265	260	260	200	135	140	140	110	85	60
	J4	360	420	415	420	415	415	350	135	420	305	195	200	120
	J5	360	450	415	420	415	415	350	420	-	-	-	-	-
	J6	550	720	880	720	880	880	400	-	-	-	-	-	-
	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Момент силы J4 [Нм] / Момент инерции [кгм]		44/1.04	22.0/0.65	51/2.2	52.0/2.4	51/2.2	51/2.2	110.0/4.0	147	53	88	155	250	490
Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции [кгм]		44/1.04	22.0/0.65	51/2.2	52.0/2.4	51/2.2	51/2.2	110.0/4.0	53	-	-	-	-	-
Момент силы J6 [Нм] / Момент инерции [кгм]		22/0.28	9.8/0.17	31/1.2	32.0/1.2	31/1.2	31/1.2	60.0/1.5	-	-	-	-	-	-
Среднее Потребление энергии [кВт]		1	1	1	1	1	1	1	3	3	3	3	3	3
Класс IP	Корпус стандартный / опциональный	IP54	IP54/IP65	IP67	IP54/IP65	IP67	IP67	IP54/IP65	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54
	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54

● стандартно

○ по запросу

- недоступно

[] с аппаратным и/или программным обеспечением

*1) зависит от спецификации рельсы

*8) Оснащенный пьедесталом [с контроллером]

*9) Компактный, без пьедестала [без контроллера]

*11) с опцией для пищевой промышленности

** По стандарту ISO9283



M-710

РОБОТ СЕРИЯ



M-800

Версия		iC											iA
Тип		12L	20L	20M	45M	50S	50T	50H	50	50E	70T	70	60
КОНТРОЛЛЕР	Модель шкафа	R-30iB	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	-
	R-30iB Plus	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Шкаф Compact	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Шкаф Open Air	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Шкаф Mate	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	-
	Шкаф типа A	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Шкаф типа B	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	Максимальная нагрузка на кисть [кг]	12	20	20	45	50	50	50	50	50	70	70	60
	Достигаемость [мм]	3123	3110	2582	2606	1359	1900 *1)	2003	2050	2050	1900 *1)	2050	2040
	Управляемых осей	6	6	6	6	6	6	5	6	6	6	6	6
Повторяемость [мм]		± 0.09**	± 0.06**	± 0.06**	± 0.06**	± 0.04**	± 0.07	± 0.15	± 0.03**	± 0.07	± 0.07	± 0.04**	± 0.03**
Вес [кг]		540	540	530	570	545	410	540	560	560	410	560	820
УГОЛ ПОВОРОТА [°]	J1	360	360	360	360	360	*1)	360	360	360	*1)	360	370
	J2	225	225	225	225	169	261	225	225	225	261	225	225
	J3	434	432	435	440	376	491	440	440	440	491	440	340
	J4	400	400	400	800	720	720	234	720	720	720	720	720
	J5	380	280	280	250	250	250	720	250	380	250	250	250
	J6	720	900	900	800	720	720	-	720	720	720	720	720
	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	J1	180	175	175	180	175	*1)	175	175	175	*1)	160	150
	J2	180	175	175	180	175	175	175	175	175	120	120	150
	J3	180	180	180	180	175	175	175	175	175	120	120	150
МАКСИМАЛЬНАЯ СКОРОСТЬ [°/с]	J4	400	350	350	250	250	250	175	250	250	225	225	260
	J5	430	360	360	250	250	250	720	250	240	225	225	260
	J6	630	600	600	360	355	355	-	355	340	225	225	400
	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Момент силы J4 [Нм] / Момент инерции [кгм]	22.0/0.65	39.2/0.88	39.2/0.88	206/28	206/28	206/28	150/6.3	206/28	206/28	294/28	294/28	210/30
	Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции [кгм]	22.0/0.65	39.2/0.88	39.2/0.88	206/28	206/28	206/28	68/2.5	206/28	176/10.8	294/28	294/28	210/30
	Момент силы J6 [Нм] / Момент инерции [кгм]	9.8/0.17	19.6/0.25	19.6/0.25	127/20	127/11	127/11	-	127/11	98/3.3	147/11	147/11	130/20
Среднее Потребление энергии [кВт]		2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
Класс IP	Корпус стандартный / опциональный	IP54/IP67	IP54	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54							
	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP64						

● стандартно ○ по запросу - недоступно [] с аппаратным и/или программным обеспечением *1] зависит от спецификации рельсы

** По стандарту ISO9283



M-900



РОБОТ СЕРИЯ

M-2000



R-1000



Версия		iB						iA				iA				
Тип		280	280L	330L	360	400L	700	900L	1200	1700L	2300	80H	80F	100F	120F-7B	130F
КОНТРОЛЛЕР	Модель шкафа	•	•	-	•	•	•	•	•	•	•	-	-	-	-	-
	R-30iB Plus	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Шкаф Compact	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Шкаф Open Air	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Шкаф Mate	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	○	○	○	○	○
	Шкаф типа А	•	•	•	•	-	-	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Шкаф типа В	○	○	○	○	•	•	○	○	○	○	○	○	○	○	○
Максимальная нагрузка на кисть [кг]		280	280	330	360	400	700	900	1200[1350]	1700	2300	80	80	100	120	130
Достигаемость [мм]		2655	3103	3203	2655	3704	2832	4683	3734	4683	3734	2230	2230	2230	2230	2230
Управляемых осей		6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	5	6	6	7	6
Повторяемость [мм]		± 0.1**	± 0.1**	± 0.1**	± 0.1**	± 0.1**	± 0.1**	± 0.27**	± 0.18**	± 0.27**	± 0.18**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.03**
Вес [кг]		1700	1600	1780	1540	3150	2800	9600	8600	12500	11000	610	620	665	790	675
УГОЛ ПОВОРОТА [°]	J1	370	370	370	370	360	360	330	330	330	330	360	360	360	360	360
	J2	151	151	151	151	154	154	160	160	160	160	245	245	245	200	245
	J3	224	224	164	224	160	160	165	165	165	165	215	360	360	385	360
	J4	720	720	720	720	720	720	720	720	720	720	20	720	720	720	720
	J5	250	250	250	250	244	244	240	240	240	240	720	250	250	250	250
	J6	720	720	720	720	720	720	720	720	720	720	-	720	720	720	720
	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	225	-
МАКСИМАЛЬНАЯ СКОРОСТЬ [°/S]	J1	110	110	100	110	80	80	45	45	20	20	185	170	130	130	130
	J2	105	105	85	105	80	80	30	30 (25)	14	14	180	140	110	110	110
	J3	100	100	85	100	80	80	30	30	14	14	180	160	120	120	120
	J4	110	125	90	110	100	100	50	50	18	18	180	230	170	170	170
	J5	110	125	85	110	100	100	50	50	18	18	500	230	170	170	170
	J6	180	205	165	180	160	160	70	70	40	40	-	350	250	250	250
	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	130	-
Момент силы J4 [Нм] / Момент инерции [кгм]		1960/260[460]	1700/215[340]	2205/340	1960/260[460]	3400/1098	3400/1098	14700/2989	14700/2989	29400/7500	29400/7500	-/48	380/30	690/57	800/71	800/71
Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции [кгм]		1960/260[460]	1700/215[340]	2205/340	1960/260[460]	3400/1098	3400/1098	14700/2989	14700/2989	29400/7500	29400/7500	-/25	380/30	690/57	800/71	800/71
Момент силы J6 [Нм] / Момент инерции [кгм]		1050/160[360]	950/140[260]	1200/220	1050/160[360]	1725/444	1725/444	4900/2195	4900/2195	8820/5500	8820/5500	-	200/20	260/32	360/38	360/38
Среднее Потребление энергии [кВт]		3	3	3	3	5	5	8	8	8	8	2.5	2.5	2.5	2.5	3
Класс IP	Корпус стандартный / опциональный	IP54/IP56	IP54/IP56	IP54 /IP56	IP54/IP56	IP54/IP56	IP54/IP56	IP54 /IP56								
	Запястие и рука J3 стандартный / опциональный	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67

● стандартно

○ по запросу

- недоступно

[]

с аппаратным и/или программным обеспечением

*1] зависит от спецификации рельсы

** По стандарту ISO9283



R-2000



РОБОТ СЕРИЯ



о запросу - недоступ

*1) зависит от сп

фикации рельсы

обходимо установи

скорость перемещения

одя из анализа риска

Иновения с окружаю-

и препятствиями. *

максимальная декарт

жая скорость 800мм/сек

500мм/сек, при прове-

безопасности)



КОБОТ

M-1

M-2

M-3

DR-3

РОБОТ СЕРИЯ		CRX		M-1					M-2					M-3					DR-3		
Версия		iA		iA							iA							iA			iB
Тип		10	10L	1H	0.5S	0.5A	1HL	0.5SL	0.5AL	3S	3A	3SL	3AL	6H	6HL	6S	6A	12H	8L		
КОНТРОЛЛЕР	Модель шкафа	R-30iB	-	-	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	-		
	R-30iB Plus	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•		
	Mini Plus	•	•	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
	Шкаф Compact	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
	Шкаф Open Air	-	-	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•		
	Шкаф Mate	-	-	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○		
	Шкаф типа А	-	-	-	-	-	-	-	-	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○		
	Шкаф типа В	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
	Максимальная нагрузка на кисть [кг]	10	10	1	0.5 (1)	0.5 (1)	1	0.5 (1)	0.5 (1)	3	3	3	3	6	6	6(8)	6	12	8		
Достигаемость [мм]		1249	1418	280	280	280	420	420	420	800	800	1130	1130	800	1130	1350	1350	1350	1600		
Управляемых осей		6	6	3	4	6	3	4	6	4	6	4	6	3	3	4	6	3	4		
Повторяемость [мм]		± 0.05**	± 0.05**	± 0.02	± 0.02	± 0.02	± 0.03	± 0.03	± 0.03	± 0.1	± 0.1	± 0.1	± 0.1	± 0.1	± 0.1	± 0.1	± 0.1	± 0.1	± 0.03**		
Вес [кг]		40	40	18 [*2]	20 [*2]	23 [*2]	21 [*2]	23 [*2]	26 [*2]	120	140	120	140	115	115	160	175	155	170		
УГОЛ ПОВОРОТА [°]	J1	380	360	ø 280x100 [*3]	ø 280x100 [*3]	ø 280x100 [*3]	ø 420x150 [*3]	ø 420x150 [*3]	ø 420x150 [*3]	ø 800x300 [*3]	ø 800x300 [*3]	ø 1130x400 [*3]	ø 1130x400 [*3]	ø 800x300 [*3]	ø 1130x400 [*3]	ø 1350x500 [*3]	ø 1350x500 [*3]	ø 1350x500 [*3]	ø 1600x500 [*3]		
	J2	360	360		ø 280x100 [*3]	ø 280x100 [*3]	ø 420x150 [*3]	ø 420x150 [*3]	ø 420x150 [*3]	ø 800x300 [*3]	ø 800x300 [*3]	ø 1130x400 [*3]	ø 1130x400 [*3]	ø 800x300 [*3]	ø 1130x400 [*3]	ø 1350x500 [*3]	ø 1350x500 [*3]	ø 1350x500 [*3]	ø 1600x500 [*3]		
	J3	570	540		ø 280x100 [*3]	ø 280x100 [*3]	ø 420x150 [*3]	ø 420x150 [*3]	ø 420x150 [*3]	ø 800x300 [*3]	ø 800x300 [*3]	ø 1130x400 [*3]	ø 1130x400 [*3]	ø 800x300 [*3]	ø 1130x400 [*3]	ø 1350x500 [*3]	ø 1350x500 [*3]	ø 1350x500 [*3]	ø 1600x500 [*3]		
	J4	380	380		-	720	720	-	720	720	720	720	720	720	-	-	720	720	-	720	
	J5	360	360		-	-	300	-	-	300	-	300	-	300	-	-	-	300	-	-	
	J6	380	380		-	-	720	-	-	720	-	720	-	720	-	-	-	720	-	-	
МАКСИМАЛЬНАЯ СКОРОСТЬ [°/с]	J1	120	120		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	10000 mm/sec		
	J2	120	120		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-			
	J3	180	180		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-			
	J4	180	180		-	3000	1440	-	3000	1440	3500	1700	3500	1700	-	-	4000	4000	-	2000	
	J5	180	180		-	-	1440	-	-	1440	-	1700	-	1700	-	-	-	2000	-	-	
	J6	180	180		-	-	1440	-	-	1440	-	1700	-	1700	-	-	-	2000	-	-	
Максимальная линейная скорость [мм/с]		1000 [*17]	1000 [*17]		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
Момент силы J4 [Нм] / Момент инерции [кгм]		34.8 / 1.28	34.8 / 1.28	*4)							*4)							*4)			-- / 0.2
Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции [кгм]		26.0 / 0.90	26.0 / 0.90	*4)							*4)							*4)			*4)
Момент силы J6 [Нм] / Момент инерции [кгм]		11.0 / 0.30	11.0 / 0.30	*4)							*4)							*4)			*4)
Среднее потребление энергии [кВт]		0.5	0.5	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	
Класс IP	Корпус стандартный / опциональный	IP67	IP67	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67	IP67	IP67	IP69K		
	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный	IP67	IP67	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP69K	IP69K	IP69K	IP69K	IP69K	IP69K	IP67	IP67	IP67	IP69K		

● стандартно

○ по запросу

- недоступно

{ } с аппаратным и/или программным обеспечением

*2) вместе с базой

*3) Ø в мм по высоте в мм

*4) см. диаграмму нагрузки запястья

*17) 2000 мм/сек в высокоскоростном режиме

** По стандарту ISO9283



SR

Паллетайзеры

		Робот серия																
		iA					iC		iA		iC		iB		iC		iB	
Версия		3	3H	6	6H	12	50H	80H	110	140H	185	315	500	700				
КОНТРОЛЛЕР	Модель шкафа	R-30iB	-	-	-	-	•	•	-	•	•	•	•	•	•	•		
	R-30iB Plus	•	•	•	•	-	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•		
	Шкаф Compact	•	•	•	•	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
	Шкаф Open Air	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
	Шкаф Mate	-	-	-	-	-	○	○	-	-	-	-	-	-	-	-		
	Шкаф типа А	-	-	-	-	-	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•		
	Шкаф типа В	-	-	-	-	-	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○		
Максимальная нагрузка на кисть [кг]		3	3	6	6	12	50	80	110	140	185	315	500	700				
Досягаемость [мм]		400	400	650	650	900	2003	2230	2403	2850	3143	3143	3143	3143				
Управляемых осей		4	3	4	3	4	5	5	4	5	4	4	4	4				
Повторяемость [мм]		± 0.01 [J1, J2] ± 0.01 [J3] ± 0.004° [J4]	± 0.01 [J1, J2] ± 0.01 [J3]	± 0.01 [J1, J2] ± 0.01 [J3] ± 0.004° [J4]	± 0.01 [J1, J2] ± 0.01 [J3]	± 0.015 [J1, J2] ± 0.01 [J3] ± 0.005° [J4]	± 0.15	± 0.03**	± 0.2	± 0.2	± 0.5	± 0.5	± 0.5	± 0.5				
Вес [кг]		19	17	30	28	53	540	610	1030	1200	1600 *8 (1330 *9)	1600 *8 (1330 *9)	2410 *8 (1910 *9)	2700				
УГОЛ ПОВОРОТА (°)	J1	284	284	296	296	290	360	360	370	360	360	360	370	360				
	J2	290	290	300	300	290	225	245	125	155	144	144	144	144				
	J3	200 mm *13]	200 mm *13]	210 mm *13]	210 mm *13]	450 mm optional 300 mm	440	215	140	112	136	136	136	136				
	J4	1440	-	1440	-	1440	234	20	720	20	720	720	720	540				
	J5	-	-	-	-	-	720	720	-	720	-	-	-	-				
	J6	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-				
	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-				
МАКСИМАЛЬНАЯ СКОРОСТЬ (рад/с)	J1	720	720	440	440	440	175	185	145	140	140	90	85	60				
	J2	780	780	700	700	510	175	180	130	115	140	100	85	60				
	J3	1800 mm/sec	1800 mm/sec	2000 mm/sec	2000 mm/sec	2800 mm/sec	175	180	140	135	140	110	85	60				
	J4	3000	-	2500	-	2500	175	180	420	135	305	195	200	120				
	J5	-	-	-	-	-	720	500	-	420	-	-	-	-				
	J6	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-				
	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-				
Момент силы J4 [Нм] / Момент инерции [кгм]		--/0.06	-	--/0.12	-	--/0.30	150/6.3	-/48	53	147	88	155	250	490				
Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции [кгм]		-	-	-	-	-	68/2.5	-/25	-	53	-	-	-	-				
Момент силы J6 [Нм] / Момент инерции [кгм]		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-				
Среднее потребление энергии [кВт]		0.25	0.25	0.35	0.35	0.5	2.5	2.5	1	3	3	3	3	3				
Класс IP	Корпус стандартный / опциональный	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20 / IP65	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54				
	Запястие и рука J3 стандартный / опциональный	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20 / IP65	IP67	IP67	IP67	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54				

● стандартно ○ по запросу - недоступно { } с аппаратным и/или программным обеспечением *8] на пьедестале [с контроллером] *9] на компактном основании [без контроллера] *13] ось z ** По стандарту ISO9283



Роботы для сварки

ARC MATE 50



ARC MATE 100



ARC MATE 120



Роботы для покраски

PAINT MATE 50



P-40



P-50



P-250



P-350



комплект для Автомобильной промышленности

P-35/P-1000

РОБОТ СЕРИЯ

		ARC MATE 50	ARC MATE 100	ARC MATE 120			PAINT MATE 50	P-40	P-50	P-250	P-350							
Версия		iD						iA		iB		iB		iA		iB		
Тип		-	7L	8L	10L	16S	-	12L	35	-	-	5L	-	10L	15	45	-	
КОНТРОЛЛЕР	Модель шкафа	R-30iB	•	•	-	-	-	-	-	•	•	-	•	•	•	•		
	R-30iB Plus	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•		
	Шкаф Compact	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
	Шкаф Open Air	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
	Шкаф Mate	•	•	○	○	○	○	○	○	•	•	•	•	-	-	-		
	Шкаф типа A	-	-	•	•	○	•	•	○	-	-	-	•	•	•	•		
УГЛЫ ПОВОРОТА [°]	J1	360	360	340 (370)	340 (370)	340 (370)	340 (370)	340 (370)	340 (370)	340	340	360	320	320	360	220	220	
	J2	245	245	235	235	235	235	260	260	260	200	230	255	240	280	225	370	150
	J3	420	430	455	455	340	455	475	458	458	388	373	395	404	330	440	590	240
	J4	380	380	380	380	380	380	400	400	400	380	380	380	1080	1080	800	270	160
	J5	250	250	360	360	360	360	360	280 (360)	280(360)	240	240	240	1080	1080	250	360	1440
	J6	720	720	900	900	900	900	900	540 (900)	540(900)	720	720	720	1080	1080	800	-	1440
МАКСИМАЛЬНАЯ СКОРОСТЬ [°/с]	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	J1	450	370	210	260	290	260	210	180	210	350	270	220	140	160	180	75	125
	J2	380	310	210	240	270	240	210	180	210	350	270	190	140	160	180	100	125
	J3	520	410	220	260	270	260	265	200	265	400	270	240	160	160	180	100	120
	J4	550	550	430	430	430	430	420	350	420	450	450	450	375	375	250	50	120
	J5	545	545	450	450	450	450	450	350	420	450	450	450	430	250	50	200	
Класс IP	J6	1000	1000	720	720	730	720	720	400	720	720	720	720	545	545	250	-	200
	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	Момент силы J4 [Нм] / Момент инерции [кгм]	16.6/0.47	16.6/0.47	16.1/0.63	22.0/0.65	26.0/0.90	26.0/0.90	22.0/0.65	110.0/4.0	52.0/2.4	11.9/0.3	11.9/0.3	11.9/0.3	43.35/1.954	65.4/2.999	206 / 28		
	Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции [кгм]	16.6/0.47	16.6/0.47	16.1/0.63	22.0/0.65	26.0/0.90	26.0/0.90	22.0/0.65	110.0/4.0	52.0/2.4	11.9/0.3	11.9/0.3	11.9/0.3	36.86/1.413	55.3/2.158	206 / 28		
	Момент силы J6 [Нм] / Момент инерции [кгм]	9.4/0.15	9.4/0.15	5.9/0.061	9.8/0.17	11.0/0.30	11.0/0.30	9.8/0.17	60.0/1.5	32.0/1.2	6.7/0.1	6.7/0.1	6.7/0.1	4.90/0.025	7.4/0.073	127 / 20		
	Среднее потребление энергии [кВт]	0.5	0.5	1	1	1	1	1	1	1	0.5	0.5	0.8	0.8	3.5	2.5	3.5	
Класс IP	Корпус стандартный / опциональный	IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	*5]	*5]	*5]	*5]	*5]	*5]	*5]	*5]
	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный	IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	*5]	*5]	*5]	*5]	*5]	*5]	*5]	*5]

● стандартно

○ по запросу

- недоступно

[] с аппаратным и/или программным обеспечением

*1) зависит от спецификации рельсы

*5) сертифицировано ATEX Cat. II Group 2G and 2D

** По стандарту ISO9283

Единая платформа – бесконечные возможности ЭТО FANUC!



FA
Системы ЧПУ,
контроллеры,
приводы и
лазерные системы

РОБОТЫ
Промышленные
роботы, аксессуары
и ПО

ROBOCUT
Электроэррозионные
проводочно-
вырезные
станки с ЧПУ

ROBODRILL
Компактные
фрезерные
обрабатывающие
центры с ЧПУ

ROBOSHOT
Электрические
термопластавтоматы
с ЧПУ

ROBONANO
Ультра
прецзионный
станок

IoT
Решения для
Индустрии 4.0