发那科机器人

1. 弧焊机器人

|  |  |
| --- | --- |
| **FANUC R-0iA** | |
|  |  |
| http://www.jnguansen.com/images/UploadFile/201481682719866.jpg  ■ 机器人主要参数   |  |  |  | | --- | --- | --- | | 机器人型号  Robot model | | R-0iA | | 轴数  Controlled axes | | 6 axes | | 最大运动半径  Max. reach | | 1437mm | | 有效运动范围  Stroke | | 1074mm | | 最大负载  Max. load capacity at wrist | | 3kg | | 运动范围  Motion range | J1 | 6.28rad (360deg) | | J2 | 4.36rad (250deg) | | J3 | 7.94rad (445deg) | | J4 | 6.63rad (380deg) | | J5 | 4.89rad (280deg) | | J6 | 12.57rad (720deg) | | 最大运动速度  Max. speed | J1 | 3.93rad/s (210deg/s) | | J2 | 3.75rad/s (190deg/s) | | J3 | 3.93rad/s (210deg/s) | | J4 | 7.42rad/s (400deg/s) | | J5 | 7.42rad/s (400deg/s) | | J6 | 10.91rad/s (600deg/s) | | 重复精度  Repeatability | | ±0.08mm | | 机械本体重量  Mechanical unit mass | | 110kg | | 安装条件  [Installation](app:ds:installation) [condition](app:ds:condition) | | 环境温度：0-45℃  环境湿度：通常在75%RH以下           （无结露或霜冻）            短期在95%RH以下           （1月之内）  振动值：0.5G以下 | |

|  |  |
| --- | --- |
| **FANUC M-10iA** | |
|  |  |
| http://www.jnguansen.com/images/UploadFile/201481682957102.jpg  ■ 机器人主要参数   |  |  |  | | --- | --- | --- | | 机器人型号 Robot model | | M-10iA | | 轴数 Controlled axes | | 6 axes | | 最大运动半径 Max. reach | | 1420mm | | 有效运动范围 Stroke | | 1066mm | | 最大负载 Max. load capacity at wrist | | 10kg | | 运动范围  Motion range | J1 | 5.93rad (360deg) | | J2 | 4.36rad (250deg) | | J3 | 7.76rad (445deg) | | J4 | 6.63rad (380deg) | | J5 | 6.63rad (380deg) | | J6 | 12.57rad (720deg) | | 最大运动速度  Max. speed | J1 | 3.67rad/s (210deg/s) | | J2 | 3.32rad/s (190deg/s) | | J3 | 3.67rad/s (210deg/s) | | J4 | 6.98rad/s (400deg/s) | | J5 | 6.98rad/s (400deg/s) | | J6 | 10.47rad/s (600deg/s) | | 重复精度 Repeatability | | ±0.08mm | | 机械本体重量 Mechanical unit mass | | 130kg | |

|  |  |
| --- | --- |
| **FANUC M-20iA** | |
|  |  |
| http://www.jnguansen.com/images/UploadFile/2014910135841393.jpg  ■ 机器人主要参数   |  |  |  | | --- | --- | --- | | 机器人型号 Robot model | | M-20iA | | 轴数 Controlled axes | | 6 axes | | 最大运动半径 Max. reach | | 1811mm | | 有效运动范围 Stroke | | 1430mm | | 最大负载 Max. load capacity at wrist | | 20kg | | 运动范围  Motion range | J1 | 6.09rad (370deg) | | J2 | 4.53rad (260deg) | | J3 | 7.98rad (458deg) | | J4 | 6.97rad (400deg) | | J5 | 15.7rad (900deg) | | J6 | 12.57rad (720deg) | | 最大运动速度  Max. speed | J1 | 3.40rad/s (195deg/s) | | J2 | 3.05rad/s (175deg/s) | | J3 | 3.14rad/s (180deg/s) | | J4 | 6.28rad/s (360deg/s) | | J5 | 6.28rad/s (360deg/s) | | J6 | 9.60rad/s (550deg/s) | | 重复精度 Repeatability | | ±0.08mm | | 机械本体重量 Mechanical unit mass | | 250kg | |

1. 切割机器人

|  |  |
| --- | --- |
| **FANUC M-10iA** | |
|  |  |
| http://www.jnguansen.com/images/UploadFile/201491014348754.jpg  ■ 主要用途  切割机器人主要用于汽车零部件、工程机械、重工、机车、造船等行业复杂产品的切割和坡口加工。  ■ 主要优点  ● 稳定和提高切割质量，保证其一致性；  ● 提高生产率，一天可24小时连续生产；  ● 改善工人劳动条件，可在有害环境下长期工作；  ● 降低对工人操作技术的要求；  ● 缩短产品改型换代的周期，减少相应的投资设备；  ■ 系统介绍  切割机器人一般是由示教盒、控制柜、机器人本体、切割系统组件等部分组成。可以在计算机的控制下实现连续轨迹控制和点位控制。切割机器人主要有激光切割作业、等离子切割作业和火焰切割作业三种类型，具有可长期进行切割作业、保证切割作业的高生产率、高质量和高稳定性等特点。 |

|  |  |
| --- | --- |
| **FANUC M-20iA** | |
|  |  |
| http://www.jnguansen.com/images/UploadFile/2014910135932649.jpg  ■ 机器人主要参数   |  |  |  | | --- | --- | --- | | 机器人型号 Robot model | | M-20iA | | 轴数 Controlled axes | | 6 axes | | 最大运动半径 Max. reach | | 1811mm | | 有效运动范围 Stroke | | 1430mm | | 最大负载 Max. load capacity at wrist | | 20kg | | 运动范围  Motion range | J1 | 6.09rad (370deg) | | J2 | 4.53rad (260deg) | | J3 | 7.98rad (458deg) | | J4 | 6.97rad (400deg) | | J5 | 15.7rad (900deg) | | J6 | 12.57rad (720deg) | | 最大运动速度  Max. speed | J1 | 3.40rad/s (195deg/s) | | J2 | 3.05rad/s (175deg/s) | | J3 | 3.14rad/s (180deg/s) | | J4 | 6.28rad/s (360deg/s) | | J5 | 6.28rad/s (360deg/s) | | J6 | 9.60rad/s (550deg/s) | | 重复精度 Repeatability | | ±0.08mm | | 机械本体重量 Mechanical unit mass | | 250kg |     ■ 配套系统        三维激光切割系统    等离子切割系统   火焰切割系统 |

1. 搬运机器人

|  |  |
| --- | --- |
| **FANUC R-1000iA** | |
|  |  |
| http://www.jnguansen.com/images/UploadFile/2014910133758828.jpg  ■ 主要用途  搬运机器人【transfer robot】是可以进行自动化搬运作业的[工业机器人](http://detail.1688.com/offer/1219793486.html)。搬运机器人可安装不同的末端执行器以完成各种不同形状和状态的工件搬运工作，大大减轻了人类繁重的体力劳动。目前世界上使用的搬运机器人逾10万台，被广泛应用于机床上下料、冲压机自动化生产线、自动装配流水线、码垛搬运、集装箱等的自动搬运。  ■ 主要优点  ● 提高生产率，一天可24小时连续生产；  ● 改善工人劳动条件，可在有害环境下长期工作；  ● 降低工人劳动强度，减少人工；  ● 缩短产品改型换代的周期，减少相应的投资设备；  ● 可实现工厂自动化、无人化生产；  ■ 系统介绍  搬运机器人一般是由示教盒、控制柜、机器人本体、末端执行器等部分组成。可以在计算机的控制下实现连续轨迹控制和点位控制。打磨机器人根据被加工零部件光洁度要求配置不同的打磨机和磨头。具有可长期进行打磨作业、保证产品的高生产率、高质量和高稳定性等特点。 |

|  |  |
| --- | --- |
| **FANUC R-2000iB** | |
|  |  |
| http://www.jnguansen.com/images/UploadFile/20148168463159.jpg  搬运机器人【transfer robot】是可以进行自动化搬运作业的[工业机器人](http://detail.china.alibaba.com/offer/1219793486.html)。搬运机器人可安装不同的末端执行器以完成各种不同形状和状态的工件搬运工作，大大减轻了人类繁重的体力劳动。目前世界上使用的搬运机器人逾10万台，被广泛应用于机床上下料、冲压机自动化生产线、自动装配流水线、码垛搬运、集装箱等的自动搬运。  ■ 主要优点  ● 提高生产率，一天可24小时连续生产；  ● 改善工人劳动条件，可在有害环境下长期工作；  ● 降低工人劳动强度，减少人工；  ● 缩短产品改型换代的周期，减少相应的投资设备；  ● 可实现工厂自动化、无人化生产；  ■ 系统介绍  搬运机器人一般是由示教盒、控制柜、机器人本体、末端执行器等部分组成。可以在计算机的控制下实现连续轨迹控制和点位控制。打磨机器人根据被加工零部件光洁度要求配置不同的打磨机和磨头。具有可长期进行打磨作业、保证产品的高生产率、高质量和高稳定性等特点。 |

1. 码垛机器人

|  |  |
| --- | --- |
| **FANUC M-410iB** | |
|  |  |
| http://www.jnguansen.com/images/UploadFile/201491014744394.jpg |