

THE FACTORY AUTOMATION COMPANY

FANUC

Roboter

Produktübersicht



VOM KLEINSTEN BIS ZUM STÄRKSTEN



100% FANUC

FANUC bietet das weltweit größte Sortiment an Robotern für verschiedenste Anwendungen und Branchen. Sie sind eine wichtige Standardkomponente – absolut flexibel dank anwendungsspezifischer Optionen und umkomplizierter Integration. Die richtige Wahl für anspruchsvolle Automatisierungslösungen.

FANUC ist der weltweit führende Hersteller für Fabrikautomation mit fast 40 Jahren Erfahrung in der Entwicklung von Robotertechnologie, über 440.000 weltweit installierten Robotern und zufriedenen Kunden rund um den Globus.

Ihre Vorteile:

- über 100 unterschiedliche Robotermodelle
- Traglast bis 2.300 kg
- Reichweite bis 4.683 mm
- 99,99 % Zuverlässigkeit
- einfache Bedienung
- optimierter Energieverbrauch
- Ersatzteile während der gesamten Standzeit verfügbar

Mit uns werden anspruchsvolle Automatisierungslösungen ganz einfach:

Alle Roboter, CNCs und Maschinen von FANUC haben die gleiche Steuerungsplattform. Das heißt, dass sich zum Laden und Entladen eingesetzte Roboter schnell und problemlos in Ihre Maschinenkonfigurationen integrieren lassen. Eine Maschine und ein Roboter können ganz einfach über eine FANUC Schnittstelle miteinander verbunden werden. Mit den Bildschirmen der CNC kann der Roboter überwacht und gesteuert werden und umgekehrt.

Darüber hinaus bieten wir leistungsstarke Netzwerklösungen zum Anschluss automatisierter Produktionsanlagen und Bearbeitungssysteme.

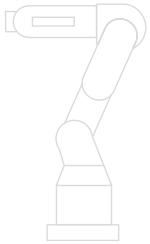
EINE STEUERUNGSPLATTFORM UNENDLICHE MÖGLICHKEITEN



mehr als
440.000
Roboterinstallationen
weltweit

bis zu
5.000
Roboter
Produktionsleistung
pro Monat

INHALTSVERZEICHNIS



Gelenk-Roboter



LR Mate Serie

seite
07



M-710 Serie

seite
12



M-430 Serie

seite
08



M-900 Serie

seite
13



M-10 Serie

seite
09



M-2000 Serie

seite
14



M-20 Serie

seite
10



R-1000 Serie

seite
15



M-410 Serie

seite
11



R-2000 Serie

seite
16

Kollaborative Roboter



Serie CR

seite
17

Delta Roboter



M-1 Serie

seite
19



M-2 Serie

seite
20



M-3 Serie

seite
21

Palettier Roboter



M-710iC/50H

seite
23



R-1000iA/80H

seite
23



R-2000iB/100H

seite
23

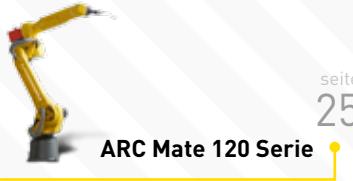


M-410 Serie

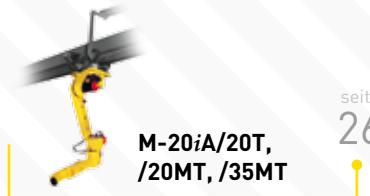
seite
23

INHALTSVERZEICHNIS

Schweiß-Roboter

seite
25seite
25seite
25seite
25seite
25seite
25

Portalmontierte Roboter

seite
26seite
26seite
26

Lackier-Roboter

seite
27seite
27seite
27seite
27

Steuerung

seite
28seite
28

Zubehör und Optionen
seite
30

ROBOGUIDE
seite
32

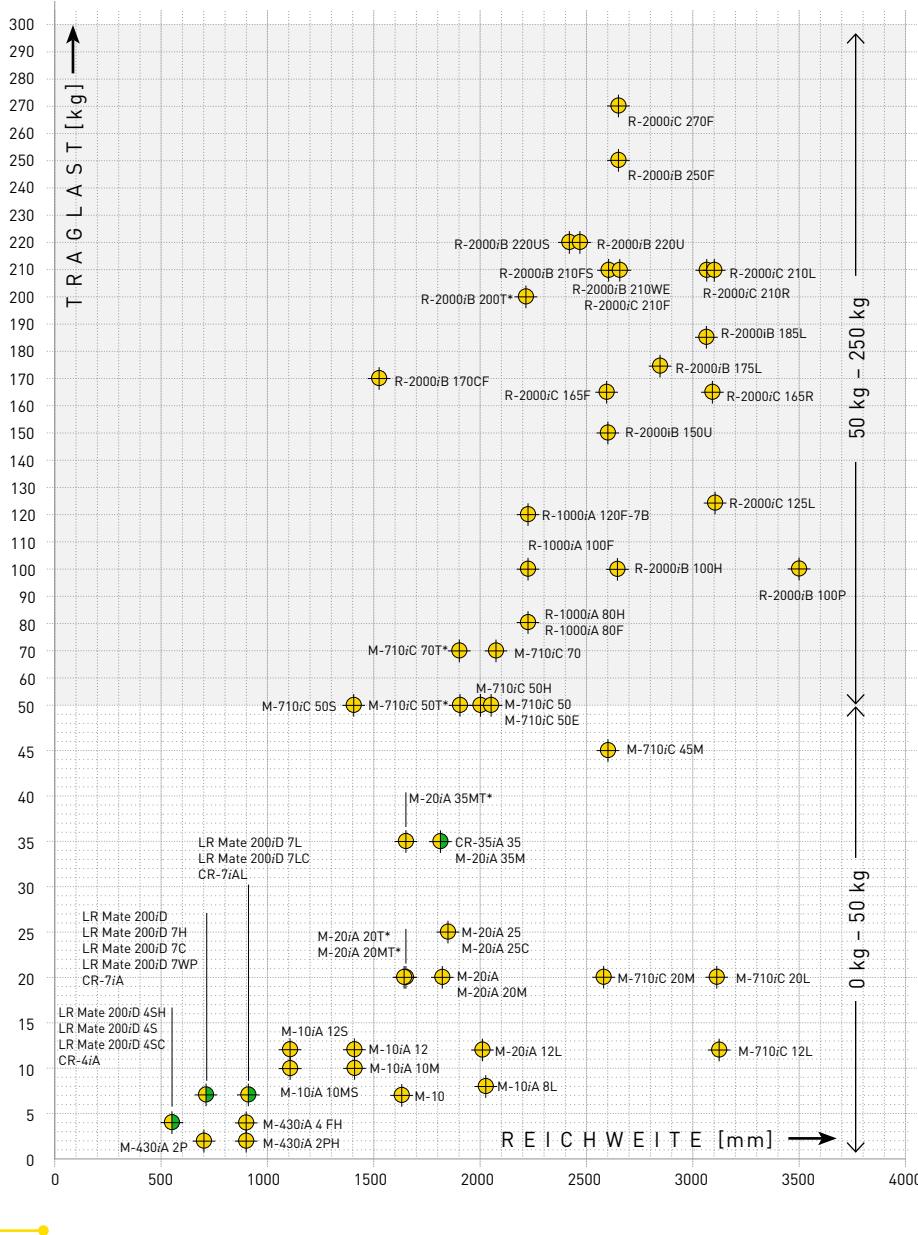
Service and Support
seite
34

Roboterübersicht
seite
36

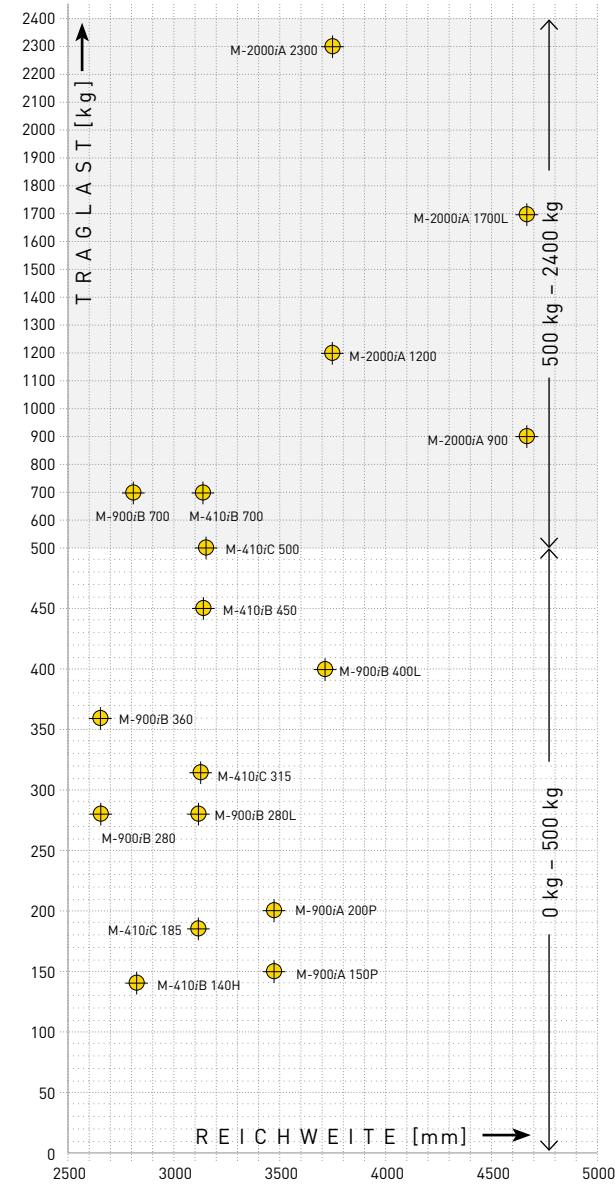
FINDEN SIE IHREN

GELENKROBOTER

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



M-410 | M-900 | M-2000



*1) abhängig von Schienenspezifikation



LR Mate Serie



LR Mate 200iD



Max. Traglast am
Handgelenk: **7 kg**



Max. Reichweite:
911 mm

Verfügbare Roboterversionen:

LR Mate 200iD/4SH	Kurzer Arm, 5 Achsen (2 integrierte Magnetventile)
LR Mate 200iD/4S	Kurzer Arm (2 integrierte Magnetventile)
LR Mate 200iD/4SC	Kurzer Arm, reinraum, food grade grease (2 integrierte Magnetventile)
LR Mate 200iD/7H	5 Achsen, (3 integrierte Magnetventile)
LR Mate 200iD/7C	Reinraum, food grade grease (3 integrierte Magnetventile)
LR Mate 200iD/7WP	Reinigungsapplikation
LR Mate 200iD	Standardmodell (3 integrierte Magnetventile)
LR Mate 200iD/7L	Langer Arm (3 integrierte Magnetventile)
LR Mate 200iD/7LC	Langer Arm, reinraum, food grade grease (3 integrierte Magnetventile)



Roboter				Steuerung				Max. Traglast am Hand- gelenk (kg)	Reich- weite (mm)	Achsan- zahl	Wiederhol- genauigkeit (mm)	Gewicht der Mechanik (kg)	Arbeitsbereich [°]						Achsgeschwindigkeit [°/s]						A4 Moment/ Trägheit (Nm/kgm ²)	A5 Moment/ Trägheit (Nm/kgm ²)	A6 Moment/ Trägheit (Nm/kgm ²)	Durch- schnittliche Leistung- saufnahme (kW)	Schutzart					
Serie	Version	Type	Variante	Schranktyp										A1	A2	A3	A4	A5	A6	A1	A2	A3	A4	A5	A6				Mechanik	Hand & A3 arm standard/ optional				
				Open air	Mate	A	B																											
LR Mate 200	iD	4SH	R-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)	-	0.5	IP67	IP67				
LR Mate 200	iD	4S	R-30iB	o	●	-	-	4	550	6	± 0.013**	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	R-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	0.5	IP67	IP67				
LR Mate 200	iD	7H	R-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)	-	0.5	IP67/ IP69K	IP67/IP69K				
LR Mate 200	iD	7C	R-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	0.5	IP67	IP67				
LR Mate 200	iD	7WP	R-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	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K				
LR Mate 200	iD		R-30iB	o	●	-	-	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	R-30iB	o	●	-	-	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				
LR Mate 200	iD	7LC	R-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	0.5	IP67	IP67				

● standard ○ auf Anfrage - nicht verfügbar [] mit Hardware- und/oder Softwareoption

M-430 Serie



M-430iA/4FH



Max. Traglast am
Handgelenk: **4 kg**



Max. Reichweite:
900 mm

Verfügbare Roboterversionen:

M-430iA/2P	6 Achsen
M-430iA/2PH	6 Achsen
M-430iA/4FH	5 Achsen



Roboter			Steuerung				Max. Traglast am Hand- gelenk (kg)	Reich- weite (mm)	Achsan- zahl	Wiederhol- genauigkeit (mm)	Gewicht der Mechanik (kg)	Arbeitsbereich [°]						Achsgeschwindigkeit [°/s]						A4 Moment/ Trägheit (Nm/kgm ²)	A5 Moment/ Trägheit (Nm/kgm ²)	A6 Moment/ Trägheit (Nm/kgm ²)	Durch- schnittliche Leistung- saufnahme (kW)	Schutzart						
Serie	Version	Type	Schranktyp										A1	A2	A3	A4	A5	A6	A1	A2	A3	A4	A5	A6				Mechanik	Hand & A3 arm standard/ optional					
			Open air	Mate	A	B																												
M-430	iA	2P	R-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	1	IP67	IP67				
M-430	iA	2PH	R-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	1	IP67	IP67				
M-430	iA	4FH	R-30iB	-	-	●	○	4	900	5	± 0.5	55	360	230	383	300	540	-	300	320	320	360	2000	-	3.5/0.064	0 / 0.01	-	1	IP67	IP67				

● standard ○ auf Anfrage - nicht verfügbar [] mit Hardware- und/oder Softwareoption

M-10 Serie



M-10iA/12



Max. Traglast am Handgelenk: **12 kg**



Max. Reichweite:
2028 mm

Verfügbare Roboterversionen:

M-10iA/7L	Langer Arm, hohles Handgelenk
M-10iA/8L	Langer Arm, hohles Handgelenk
M-10iA/10MS	Kurzer Arm, Hohe Trägheitsmomente
M-10iA/10M	Hohe Trägheitsmomente
M-10iA/12	Hohles Handgelenk
M-10iA/12S	Kurzer Arm, hohles Handgelenk



Serie	Version	Type	Variante	Steuerung				Max. Traglast am Handgelenk (kg)	Reichweite (mm)	Achsanzahl	Wiederholgenauigkeit (mm)	Gewicht der Mechanik (kg)	Arbeitsbereich [°]						Achsgeschwindigkeit [°/s]						A4 Moment/Trägheit (Nm/kgm²)	A5 Moment/Trägheit (Nm/kgm²)	A6 Moment/Trägheit (Nm/kgm²)	Durchschnittliche Leistungsaufnahme (kW)	Schutzart						
				Schranktyp									A1	A2	A3	A4	A5	A6	A1	A2	A3	A4	A5	A6					Mechanik	Hand & A3 arm standard/optional					
				Open air	Mate	A	B																												
M-10	iA	7L	R-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	1	IP54 /IP55	IP67					
M-10	iA	8L	R-30iB	-	○	●	○	8	2028	6	± 0.04**	150	340(370)	255	462	400	280(360)	540(900)	200	200	210	430	430	630	16.1/0.63	16.1/0.63	5.9/0.061	1	IP54/IP55	IP67					
M-10	iA	10MS	R-30iB	-	○	●	○	10	1101	6	± 0.04**	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	1	IP54 /IP55	IP67					
M-10	iA	10M	R-30iB	-	○	●	○	10	1422	6	± 0.04**	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	1	IP54 /IP55	IP67					
M-10	iA	12S	R-30iB	-	○	●	○	12	1098	6	± 0.04**	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	1	IP54 /IP55	IP67					
M-10	iA	12	R-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	1	IP54 /IP55	IP67					

● standard

○ auf Anfrage

- nicht verfügbar

[] mit Hardware- und/oder Softwareoption

** basierend auf ISO9283

M-20 Serie



M-20iB/25



Max. Traglast am Handgelenk: **35 kg**



Max. Reichweite:
2009 mm

Verfügbare Roboterversionen:

M-20iA/12L	Langer Arm, hohles Handgelenk
M-20iA/20T	Portalmontage, hohles Handgelenk
M-20iA	Standardmodell, hohles Handgelenk
M-20iB/25	Standardmodell (3 integrierte Magnetventile)
M-20iB/25C	Reinraum
M-20iA/20M, /35M	Hohe Trägheitsmomente
M-20iA/20MT, /35MT	Hohe Trägheitsmomente, Portalmontage



Roboter			Steuerung				Max. Traglast am Hand- gelenk (kg)	Reich- weite (mm)	Achsan- zahl	Wiederhol- genauigkeit (mm)	Gewicht der Mechanik (kg)	Arbeitsbereich [°]						Achsgeschwindigkeit [°/s]						A4 Moment/ Trägheit (Nm/kgm ²)	A5 Moment/ Trägheit (Nm/kgm ²)	A6 Moment/ Trägheit (Nm/kgm ²)	Durch- schnittliche Leistung- saufnahme (kW)	Schutzart		
Serie	Version	Type	Schranktyp			Open air						A1	A2	A3	A4	A5	A6	A1	A2	A3	A4	A5	A6	Mechanik				Hand & A3 arm standard/ optional		
			●	○	●	○						B																		
M-20	iA	12L	R-30iB	-	○	●	○	12	2009	6	± 0.04**	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	1	IP54 /IP55	IP67
M-20	iA	20T	R-30iB	-	-	●	○	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	iA	R-30/B	-	○	●	●	○	20	1811	6	± 0.04**	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	1	IP54 /IP55	IP67
M-20	iA	20M	R-30iB	-	○	●	○	20	1813	6	± 0.04**	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	1	IP54 /IP55	IP67
M-20	iA	20MT	R-30iB	-	-	●	○	20	1663 *1)	6	± 0.04**	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	1	IP54	IP67
M-20	iB	25	R-30iB	-	○	●	○	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	25C	R-30iB	-	○	●	○	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	iA	35M	R-30iB	-	○	●	○	35	1813	6	± 0.04**	252	370	260	461.0	400	280	900	180	180	200	350	350	400	110/4	110/4	60.0/1.5	1	IP54 /IP55	IP67
M-20	iA	35MT	R-30iB	-	-	●	○	35	1663 *1)	6	± 0.04**	187	*1)	300	586	400	280	900	*1)	180	200	350	350	400	110/4	110/4	60.0/1.5	1	IP54	IP67

● standard

○ auf Anfrage

- nicht verfügbar

[] mit Hardware- und/oder Softwareoption

*1) abhängig von Schienenspezifikation

** basierend auf ISO9283

M-410 Serie



M-410iC/185



Max. Traglast am
Handgelenk: **700 kg**



Max. Reichweite:
3143 mm

Verfügbare Roboterversionen:

M-410iB/140H 5 Achsen

M-410iB/450, /700 Hohles Handgelenk

M-410iC/110 Kein hohles Handgelenk

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



Roboter			Steuerung				Max. Traglast am Hand- gelenk (kg)	Reich- weite (mm)	Achsan- zahl	Wiederhol- genauigkeit (mm)	Gewicht der Mechanik (kg)	Arbeitsbereich [°]						Achsgeschwindigkeit [°/s]						A4 Moment/ Trägheit (Nm/kgm ²)	A5 Moment/ Trägheit (Nm/kgm ²)	A6 Moment/ Trägheit (Nm/kgm ²)	Durch- schnittliche Leistungsaufnahme (kW)	Schutzart					
Serie	Version	Type	Schranktyp										A1	A2	A3	A4	A5	A6	A1	A2	A3	A4	A5	A6				Mechanik	Hand & A3 arm standard/ optional				
			Open air	Mate	A	B																											
M-410	iB	140H	R-30iB	-	-	●	○	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	R-30iB	-	-	●	○	110	2403	4	± 0.2	1030	370	125	140	720	-	-	145	130	140	420	-	-	53	-	-	1	IP54	IP67			
M-410	iC	185	R-30iB	-	-	●	○	185	3143	4	± 0.5	1600 [1330]	360	144	136	720	-	-	140	140	140	305	-	-	88	-	-	3	IP54	IP54			
M-410	iC	315	R-30iB	-	-	●	○	315	3143	4	± 0.5	1600 [1330]	360	144	136	720	-	-	90	100	110	195	-	-	155	-	-	3	IP54	IP54			
M-410	iB	450	R-30iB	-	-	●	○	450	3130	4	± 0.5	2430	360	145	135	540	-	-	70	70	70	180	-	-	196 [294]	-	-	3	IP54	IP54			
M-410	iC	500	R-30iB	-	-	●	○	500	3143	4	± 0.5	2410 [1910]	370	144	136	720	-	-	85	85	85	200	-	-	250	-	-	3	IP54	IP54			
M-410	iB	700	R-30iB	-	-	●	○	700	3143	4	± 0.5	2700	360	144	136	540	-	-	60	60	60	120	-	-	490	-	-	3	IP54	IP54			

● standard

○ auf Anfrage

- nicht verfügbar

[] mit Hardware- und/oder Softwareoption

M-710 Serie



M-710iC 50



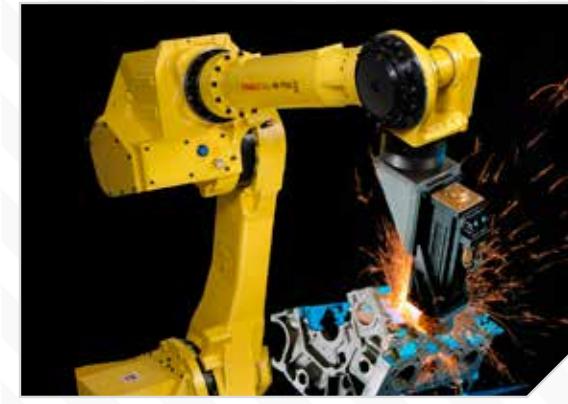
Max. Traglast am
Handgelenk: **70 kg**



Max. Reichweite:
3123 mm

Verfügbare Roboterversionen:

- | | |
|-------------------|-----------------------|
| M-710iC/12L, /20L | Langer Arm |
| M-710iC/20M, /45M | Hohe Trägheitsmomente |
| M-710iC/50S | Kurzer Arm |
| M-710iC/50H | 5 Achsen |
| M-710iC/50, /70 | Standardmodell |
| M-710iC/50E | Offset Handgelenk |
| M-710iC/50T, /70T | Portalmontage |



Roboter				Steuerung				Max. Traglast am Hand- gelenk (kg)	Reich- weite (mm)	Achsan- zahl	Wiederhol- genauigkeit (mm)	Gewicht der Mechanik (kg)	Arbeitsbereich [°]						Achsgeschwindigkeit [°/s]						A4 Moment/ Trägheit (Nm/kgm ²)	A5 Moment/ Trägheit (Nm/kgm ²)	A6 Moment/ Trägheit (Nm/kgm ²)	Durch- schnittliche Leistung- saufnahme (kW)	Schutzart						
Serie	Version	Type	Variante	Schranktyp									A1	A2	A3	A4	A5	A6	A1	A2	A3	A4	A5	A6					Mechanik	Hand & A3 arm standard/ optional					
				Open air	Mate	A	B																												
M-710	iC	12L	R-30iB	-	○	●	○	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	R-30iB	-	○	●	○	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					
M-710	iC	20M	R-30iB	-	○	●	○	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	R-30iB	-	○	●	○	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	R-30iB	-	○	●	○	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	R-30iB	-	○	●	○	50	1900 * ⁱⁱ	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	R-30iB	-	○	●	○	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	R-30iB	-	○	●	○	50	2050	6	± 0.04**	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	R-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	2.5	IP54/IP67	IP67					
M-710	iC	70T	R-30iB	-	○	●	○	70	1900 * ⁱⁱ	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	R-30iB	-	○	●	○	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					

● standard

○ auf Anfrage

- nicht verfügbar

[] mit Hardware- und/oder Softwareoption

*1) abhängig von Schienenspezifikation

** basierend auf ISO9283

M-900 Serie



M-900iB/700



Max. Traglast am
Handgelenk: **700 kg**



Max. Reichweite:
3704 mm

Verfügbare Roboterversionen:

- | | |
|---------------------|------------------------------|
| M-900iA/150P, /200P | Sockelmontage |
| M-900iB/280 | Modell mit hoher Steifigkeit |
| M-900iB/360, /700 | Standardmodell |
| M-900iB/280L, /400L | Langer Arm |



Roboter			Steuerung				Max. Traglast am Hand- gelenk (kg)	Reich- weite (mm)	Achsan- zahl	Wiederhol- genauigkeit (mm)	Gewicht der Mechanik (kg)	Arbeitsbereich [°]						Achsgeschwindigkeit [°/s]						A4 Moment/ Trägheit (Nm/kgm ²)	A5 Moment/ Trägheit (Nm/kgm ²)	A6 Moment/ Trägheit (Nm/kgm ²)	Durch- schnittliche Leistungs- aufnahme (kW)	Schutzart					
Serie	Version	Type	Variante	Schranktyp								A1	A2	A3	A4	A5	A6	A1	A2	A3	A4	A5	A6					Mechanik	Hand & A3 arm standard/ optional				
				Open air	Mate	A	B																										
M-900	iA	150P	R-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	5	IP54	IP67			
M-900	iA	200P	R-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	10	IP54	IP67			
M-900	iB	280	R-30iB	-	-	●	○	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	R-30iB	-	-	●	○	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	360	R-30iB	-	-	●	○	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	R-30iB	-	-	-	●	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	R-30iB	-	-	-	●	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			

● standard

○ auf Anfrage

- nicht verfügbar

[] mit Hardware- und/oder Softwareoption

** basierend auf ISO9283

M-2000 Serie



Max. Traglast am
Handgelenk: **2300 kg**



Max. Reichweite:
4683 mm

Verfügbare Roboterversionen:

M-2000iA/900L, /1700L Langer Arm

M-2000iA/1200, /2300 Standardmodell



M-2000iA/1700L



Roboter			Steuerung				Serie	Version	Type	Variante	Schranktyp				Max. Traglast am Handgelenk (kg)	Reichweite (mm)	Achsanzahl	Wiederholgenauigkeit (mm)	Gewicht der Mechanik (kg)	Arbeitsbereich [°]						Achsgeschwindigkeit [°/s]						A4 Moment/Trägheit [Nm/kgm ²]	A5 Moment/Trägheit [Nm/kgm ²]	A6 Moment/Trägheit [Nm/kgm ²]	Durchschnittliche Leistungsaufnahme (kW)	Schutzart	
Open air		Mate	A	B	A1	A2	A3	A4	A5	A6	A1	A2	A3	A4	A5	A6																					
●	○	●	○	●	○	●	○	●	○	●	○	●	○	●	○	●	○	●	○	●	○	●	○	●	○	●	○										
M-2000	iA	900L	R-30iB	-	-	●	○	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	R-30iB	-	-	●	○	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	R-30iB	-	-	●	○	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	R-30iB	-	-	●	○	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							

● standard

○ auf Anfrage

- nicht verfügbar

[] mit Hardware- und/oder Softwareoption

** basierend auf ISO9283

R-1000 Serie



R-1000iA



Max. Traglast am
Handgelenk: **130 kg**



Max. Reichweite:
2230 mm

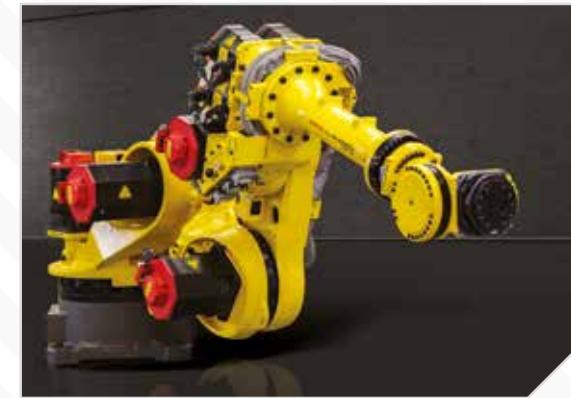
Verfügbare Roboterversionen:

R-1000iA/80H 5 Achsen

R-1000iA/80F, /100F Standardmodell

R-1000iA/120F-7B 7 Achsen

R-1000iA/130F 6 Achsen



Roboter			Steuerung					Max. Traglast am Hand- gelenk (kg)	Reich- weite (mm)	Achsan- zahl	Wiederhol- genauigkeit (mm)	Mechanical weight (kg)	Arbeitsbereich [°]						Achsgeschwindigkeit [°/s]						A4 Moment/ Trägheit (Nm/kgm ²)	A5 Moment/ Trägheit (Nm/kgm ²)	A6 Moment/ Trägheit (Nm/kgm ²)	Durch- schnittliche Leistung- saufnahme (kW)	Schutzart				
Serie	Version	Type	Variante	Schranktyp									J1	J2	J3	J4	J5	J6	E1	J1	J2	J3	J4	J5	J6	E1							
				Open air	Mate	A	B																										
R-1000	iA	80H	R-30iB	-	○	●	○	80	2230	5	± 0.05**	610	360	245	215	20	720	-	-	185	180	180	180	500	-	-	-/48	-/25	-	2.5	IP54/IP55	IP67	
R-1000	iA	80F	R-30iB	-	○	●	○	80	2230	6	± 0.05**	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	R-30iB	-	○	●	○	100	2230	6	± 0.05**	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	R-30iB	-	○	●	○	120	2230	7	± 0.05**	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	R-30iB	-	○	●	○	130	2230	6	± 0.2**	675	360	245	360	720	250	720	-	130	110	120	170	170	250	-	800/71	800/71	360/38	3	IP54/IP56	IP67	

● standard

○ auf Anfrage

- nicht verfügbar

[] mit Hardware- und/oder Softwareoption

** basierend auf ISO9283

R-2000 Serie



R-2000iC/270F



Max. Traglast am Handgelenk: **270 kg**



Max. Reichweite: **3500 mm**

Verfügbare Roboterversionen:

R-2000iB/100H	5 Achsen
R-2000iB/100P	Sockelmontage
R-2000iB/175L, /185L	Langer Arm
R-2000iC/125L, /210L	Langer Arm
R-2000iB/150U, /220U	Montage kopfüber
R-2000iC/220U	Montage kopfüber
R-2000iC/165F, /210F, 250F/270F	Standardmodell
R-2000iC/165R, /210R	Sockelmontage
R-2000iB/170CF	Kompakt
R-2000iB/200T	Portalmontage
R-2000iB/210FS	Hohles Handgelenk
R-2000iB/210WE	Reinigungsapplikation
R-2000iC/210WE	Reinigungsapplikation
R-2000iB/220US	Montage kopfüber, hohles Handgelenk



Serie	Version	Type	Variante	Steuerung				Max. Traglast am Handgelenk (kg)	Reichweite (mm)	Achsanzahl	Wiederholgenauigkeit (mm)	Gewicht der Mechanik (kg)	Arbeitsbereich [°]						Achsgeschwindigkeit [°/s]						A4 Moment/Trägheit [Nm/kgm²]	A5 Moment/Trägheit [Nm/kgm²]	A6 Moment/Trägheit [Nm/kgm²]	Durchschnittliche Leistungsaufnahme (kW)	Schutzart						
				Schranktyp									A1	A2	A3	A4	A5	A6	A1	A2	A3	A4	A5	A6					Mechanik standard/optional	Hand & A3 arm standard/optional					
				Open air	Mate	A	B																												
R-2000	iB	100H	R-30/B	-	-	●	○	100	2655	5	± 0.2	1150	360	136	362	250	720	-	130	130	130	170	360	-	441/39.2	245/15.7	-	2.5	IP54	IP67					
R-2000	iB	100P	R-30/B	-	-	●	○	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	2.5	IP54	IP67					
R-2000	iC	125L	R-30/B	-	○	●	○	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	iB	150U	R-30/B	-	-	●	○	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	2.5	IP54 / IP56	IP67					
R-2000	iC	165F	R-30/B	-	○	●	○	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	iC	165R	R-30/B	-	-	●	○	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	iB	170CF	R-30/B	-	-	●	○	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	2.5	IP54 / IP56	IP67					
R-2000	iB	175L	R-30/B	-	-	●	○	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	2.5	IP54 / IP56	IP67					
R-2000	iB	185L	R-30/B	-	-	●	○	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	2.5	IP54 / IP56	IP67					
R-2000	iB	200T	R-30/B	-	-	●	○	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	3	IP54 / IP56	IP67					
R-2000	iB	210FS	R-30/B	-	-	●	○	210	2605	6	± 0.3	1250	360	136	234	420	250	420	110	90	95	130	130	200	1333/141.1	1333/141.1	1333/141.1	2.5	IP54	IP67					
R-2000	iC	210F	R-30/B	-	○	●	○	210	2655	6	± 0.05**	1370	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	iC	210L	R-30/B	-	-	●	○	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	iB	210WE	R-30/B	-	-	●	○	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	2.5	IP67	IP67					
R-2000	iC	210WE	R-30/B	-	-	●	○	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	R-30/B	-	-	●	○	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	iB	220U	R-30/B	-	-	●	○	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	3	IP54	IP67					
R-2000	iC	220U	R-30/B	-	-	●	○	220	2518	6	± 0.05**	1120	370	136	312	720	250	720	120	85	110	140	140	220	1360/147	1360/147	735/82	3	IP54	IP67					
R-2000	iB	220US	R-30/B	-	-	●	○	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	3	IP54	IP67					
R-2000	iB	250F	R-30/B	-	-	●	○	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	2.5	IP54 / IP56	IP67					
R-2000	iC	270F	R-30/B	-	-	●	○	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					

● standard

○ auf Anfrage

- nicht verfügbar

() mit Hardware- und/oder Softwareoption

*1) abhängig von Schienenspezifikation

** basierend auf ISO9283

Kollaborative Roboterserie



Max. Traglast am
Handgelenk: 35 kg



Max. Reichweite:
1813 mm



CR-35iA

Verfügbare Roboterversionen:

CR-35iA/35	Standardmodell
CR-7iA	Standardmodell
CR-7iA/7L	Langer Arm
CR-4iA	Standardmodell

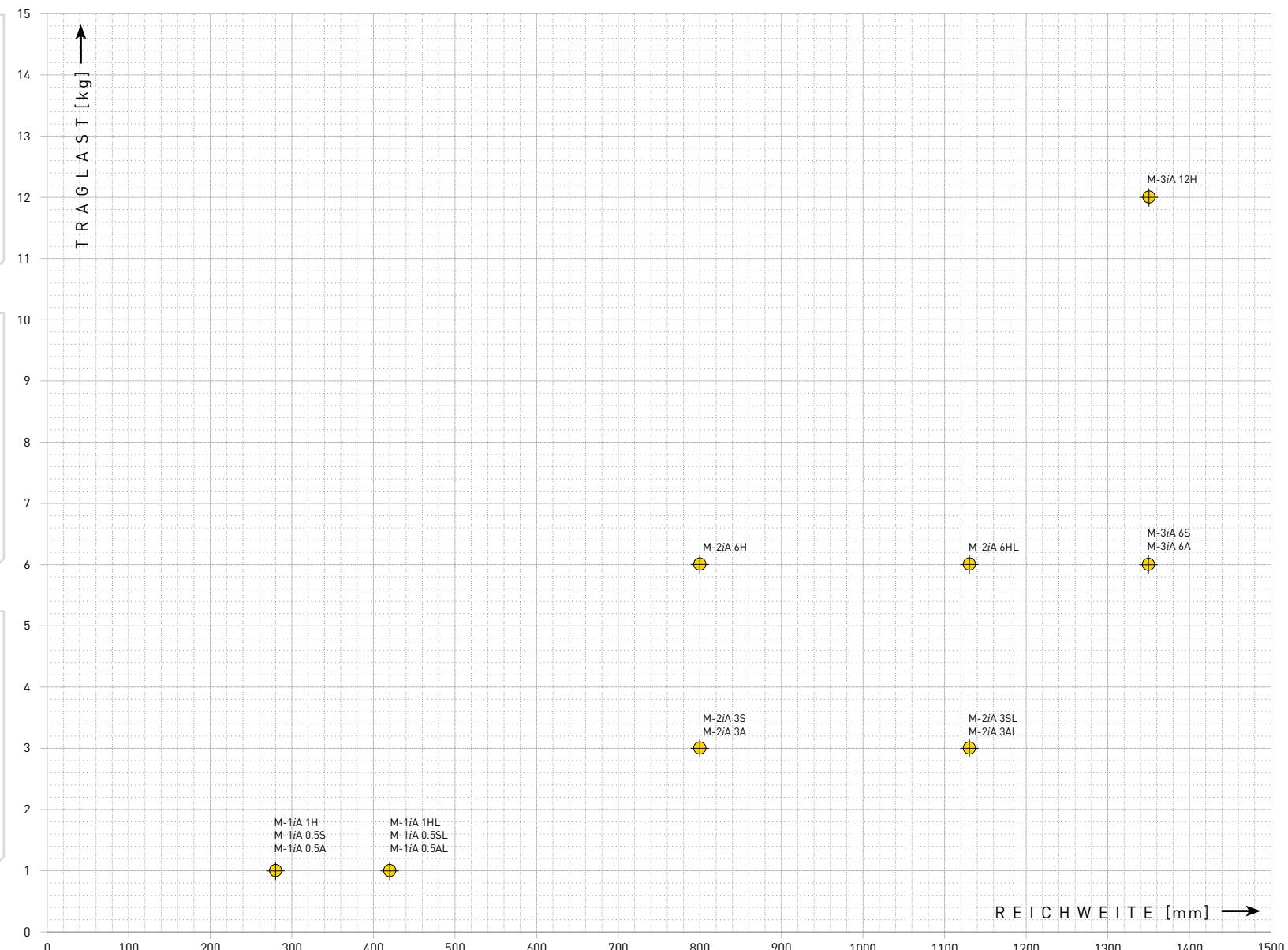


Roboter				Steuerung				Max. Traglast am Hand- gelenk (kg)	Reich- weite (mm)	Achsan- zahl	Wiederhol- genauigkeit (mm)	Gewicht der Mechanik (kg)	Arbeitsbereich [°]						Achsgeschwindigkeit [°/s]						A4 Moment/ Trägheit (Nm/kgm ²)	A5 Moment/ Trägheit (Nm/kgm ²)	A6 Moment/ Trägheit (Nm/kgm ²)	Durch- schnittliche Leistungs- saufnahme (kW)	Schutzart						
Serie	Version	Type	Variante	Schranktyp										A1	A2	A3	A4	A5	A6	A1	A2	A3	A4	A5	A6				Mechanik	Hand & A3 arm standard/ optional					
				Open air	Mate	A	B																												
CR-35	iA	35	R-30iB	-	-	●	○	35	1813	6	± 0.04**	990	370	165	258	400	220	900	*7]	*7]	*7]	*7]	*7]	*7]	110/4	110/4	60.0/1.5	1	IP54 /IP55	-					
CR-7	iA	7L	R-30iB	-	●	-	-	7	911	6	± 0.018**	55	340	166	383	380	240	720	*10]	*10]	*10]	*10]	*10]	*10]	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67	IP67					
CR-7	iA	7	R-30iB	-	●	-	-	7	717	6	± 0.018**	53	340	166	373	380	240	720	*10]	*10]	*10]	*10]	*10]	*10]	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67	IP67					
CR-4	iA	4	R-30iB	-	●	-	-	4	550	6	± 0.013**	48	340	150	354	380	200	720	*10]	*10]	*10]	*10]	*10]	*10]	8.86/02	8.86/02	4.9/0.067	0.5	IP67	IP67					

● standard ○ auf Anfrage - nicht verfügbar *7] max. kartesische Geschwindigkeit 250mm/sec (750 mm/sec. bei überwachter Sicherheit) *10] max. kartesische Geschwindigkeit 500mm/sec (1000mm/sec bei überwachter Sicherheit) ** basierend auf ISO9283

FINDEN SIE IHREN

DELTA ROBOTER



M-1 Serie



M-1iA/0.5A



Max. Traglast am Handgelenk: **1 kg**



Max. Reichweite:
420 mm

Verfügbare Roboterversionen:

- | | |
|-------------|----------------------|
| M-1iA/1H | 3 Achsen |
| M-1iA/0.5S | 4 Achsen |
| M-1iA/0.5A | 6 Achsen |
| M-1iA/1HL | 3 Achsen, Langer Arm |
| M-1iA/0.5SL | 4 Achsen, Langer Arm |
| M-1iA/0.5AL | 6 Achsen, Langer Arm |



Roboter			Steuerung				Schranktyp				Max. Traglast am Handgelenk (kg)	Reichweite (mm)	Achsanzahl	Wiederholgenauigkeit (mm)	Gewicht der Mechanik (kg)	Arbeitsbereich [°]						Achsgeschwindigkeit [°/s]						A4 Moment/Trägheit (Nm/kgm²)	A5 Moment/Trägheit (Nm/kgm²)	A6 Moment/Trägheit (Nm/kgm²)	Durchschnittliche Leistungsaufnahme (kW)	Schutzart	
Serie	Version	Type	Variante	Open air	Mate	A	B	A1	A2	A3						A4	A5	A6	A1	A2	A3	A4	A5	A6	Mechanik	Hand & A3 arm standard/optional							
M-1	iA	1H	R-30iB	●	○	-	-	1	280	3	± 0.2	18 *2)	ø 280 x 100 [*3]	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	*4)	0.2	IP20	IP20				
M-1	iA	0.5S	R-30iB	●	○	-	-	0.5 (1)	280	4	± 0.2	20 *2)	ø 280 x 100 [*3]	720	-	-	-	-	-	3000	-	-	-	-	-	-	*4)	0.2	IP20	IP20			
M-1	iA	0.5A	R-30iB	●	○	-	-	0.5 (1)	280	6	± 0.2	23 *2)	ø 280 x 100 [*3]	720	300	720	-	-	-	1440	1440	1440	-	-	-	-	*4)	0.2	IP20	IP20			
M-1	iA	1HL	R-30iB	●	○	-	-	1	420	3	± 0.2	21 *2)	ø 420 x 150 [*3]	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	*4)	0.2	IP20	IP20				
M-1	iA	0.5SL	R-30iB	●	○	-	-	0.5 (1)	420	4	± 0.2	23 *2)	ø 420 x 150 [*3]	720	-	-	-	-	-	3000	-	-	-	-	-	-	*4)	0.2	IP20	IP20			
M-1	iA	0.5AL	R-30iB	●	○	-	-	0.5 (1)	420	6	± 0.2	26 *2)	ø 420 x 150 [*3]	720	300	720	-	-	-	1440	1440	1440	-	-	-	-	*4)	0.2	IP20	IP20			

● standard

○ auf Anfrage

- nicht verfügbar

[] mit Hardware- und/oder Softwareoption

*2) mit Sockel

*3) Ø in mm mal Höhe in mm

*4) refer to the wrist load diagram

M-2 Serie



M-2iA/3S



Max. Traglast am Handgelenk: **6 kg**



Max. Reichweite:
1130 mm

Verfügbare Roboterversionen:

M-2iA/3S	4 Achsen, hohles Handgelenk
M-2iA/3SL	4 Achsen, Langer Arm, hohles Handgelenk
M-2iA/3A	6 Achsen,
M-2iA/3AL	6 Achsen, Langer Arm
M-2iA/6H	3 Achsen, hohles Handgelenk
M-2iA/6HL	3 Achsen, Langer Arm, hohles Handgelenk



Roboter			Steuerung				Schranktyp				Max. Traglast am Handgelenk (kg)	Reichweite (mm)	Achsanzahl	Wiederholgenauigkeit (mm)	Gewicht der Mechanik (kg)	Arbeitsbereich [°]						Achsgeschwindigkeit [°/s]						A4 Moment/Trägheit (Nm/kgm²)	A5 Moment/Trägheit (Nm/kgm²)	A6 Moment/Trägheit (Nm/kgm²)	Durchschnittliche Leistungsaufnahme (kW)	Schutzart	
Serie	Version	Type	Variante	Open air	Mate	A	B	A1	A2	A3	A4	A5	A6	A1	A2	A3	A4	A5	A6	Mechanik	Hand & A3 arm standard/optional												
M-2	iA	3S	R-30iB	●	○	○	-	3	800	4	± 0.1	120	ø 800 x 300 [°3]	720	-	-	-	-	3500	-	-	*4)	2.5	IP67/IP69K	IP69K								
M-2	iA	3A	R-30iB	●	○	○	-	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	R-30iB	●	○	○	-	3	1130	4	± 0.1	120	ø 1130 x 400 [°3]	720	-	-	-	-	3500	-	-	*4)	2.5	IP67/IP69K	IP69K								
M-2	iA	3AL	R-30iB	●	○	○	-	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	R-30iB	●	○	○	-	6	800	3	± 0.1	115	ø 800 x 300 [°3]	-	-	-	-	-	-	-	-	*4)	2.5	IP67/IP69K	IP69K								
M-2	iA	6HL	R-30iB	●	○	○	-	6	1130	3	± 0.1	115	ø 1130 x 400 [°3]	-	-	-	-	-	-	-	-	*4)	2.5	IP67/IP69K	IP69K								

● standard ○ auf Anfrage - nicht verfügbar [] mit Hardware- und/oder Softwareoption *3) Ø in mm mal Höhe in mm *4) siehe Handgelenk-Traglastdiagramm

M-3 Serie



M-3iA/6S



Max. Traglast am
Handgelenk: **12 kg**



Max. Reichweite:
1350 mm

Verfügbare Roboterversionen:

- | | |
|-----------|-----------------------------|
| M-3iA/6S | 4 Achsen, hohles Handgelenk |
| M-3iA/6A | 6 Achsen |
| M-3iA/12H | 3 Achsen, hohles Handgelenk |



Roboter			Steuerung				Max. Traglast am Hand- gelenk (kg)	Reich- weite (mm)	Achsan- zahl	Wiederhol- genauigkeit (mm)	Gewicht der Mechanik (kg)	Arbeitsbereich [°]				Achsgeschwindigkeit [°/s]				A4 Moment/ Trägheit (Nm/kgm ²)	A5 Moment/ Trägheit (Nm/kgm ²)	A6 Moment/ Trägheit (Nm/kgm ²)	Durch- schnittliche Leistung- saufnahme (kW)	Schutzart			
Serie	Version	Type	Variante	Schranktyp								A1	A2	A3	A4	A5	A6	A1	A2	A3	A4	A5	A6				
				Open air	Male	A	B																	Mechanik	Hand & A3 arm standard/ optional		
M-3	iA	6S	R-30iB	●	○	○	-	6 [8]	1350	4	± 0.1	160	ø 1350 x 500 [³]	720	-	-	-	-	4000	-	-	*4)	*4)	2.5	IP67	IP67	
M-3	iA	6A	R-30iB	●	○	○	-	6	1350	6	± 0.1	175	ø 1350 x 500 [³]	720	300	720	-	-	4000	2000	2000	*4)	*4)	2.5	IP67	IP67	
M-3	iA	12H	R-30iB	●	○	○	-	12	1350	3	± 0.1	155	ø 1350 x 500 [³]	-	-	-	-	-	-	-	-	-	*4)	*4)	2.5	IP67	IP67

● standard

○ auf Anfrage

- nicht verfügbar

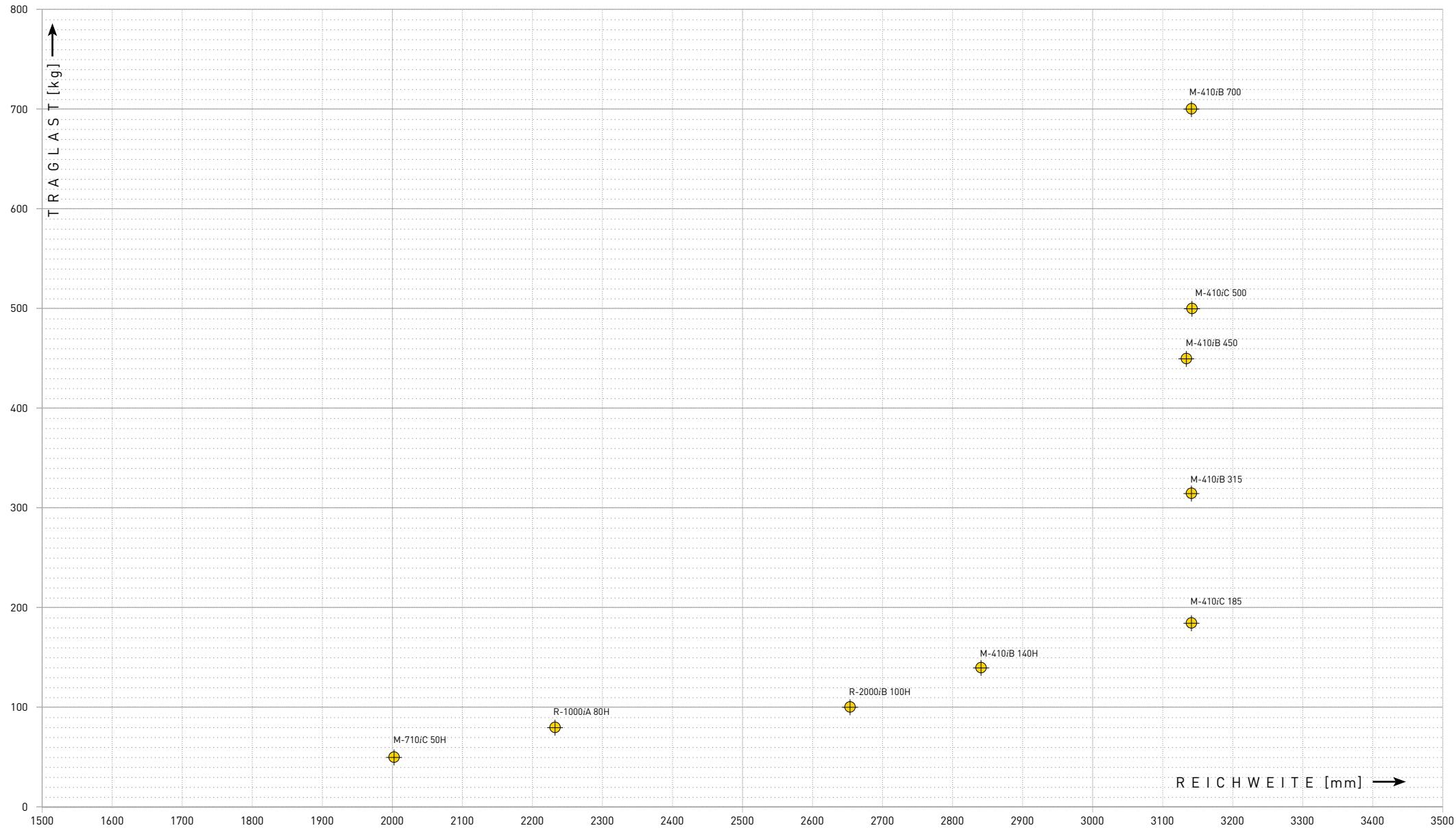
[] mit Hardware- und/oder Softwareoption

*3) ø in mm mal Höhe in mm

*4) siehe Handgelenk-Traglastdiagramm

FINDEN SIE IHREN

PALETTIERROBOTER



Palletierroboter



M-710iC/50H



R-1000iA/80H



R-2000iB/100H



M-410 Serie

Verfügbare Roboterversionen:

M-710iC/50H	5 Achsen
R-1000iA/80H	5 Achsen
R-2000iB/100H	5 Achsen
M-410iB/140H	5 Achsen
M-410iB/450, /700	Hohles Handgelenk
M-410iC/185, /315, /500	Hohles Handgelenk



Roboter			Steuerung				Max. Traglast am Hand- gelenk (kg)	Reich- weite (mm)	Achsan- zahl	Wiederhol- genauigkeit (mm)	Gewicht der Mechanik (kg)	Arbeitsbereich [°]						Achsgeschwindigkeit [°/s]						A4 Moment/ Trägheit (Nm/kgm ²)	A5 Moment/ Trägheit (Nm/kgm ²)	A6 Moment/ Trägheit (Nm/kgm ²)	Durch- schnittliche Leistung- saufnahme (kW)	Schutzart		
Serie	Version	Type	Schranktyp			Open air						A1	A2	A3	A4	A5	A6	A1	A2	A3	A4	A5	A6	Mechanik				Hand & A3 arm standard/ optional		
			o	●	○	A						B																		
M-710	iC	50H	R-30iB	-	○	●	○	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	R-30iB	-	○	●	○	80	2230	5	± 0.05**	610	360	245	215	20	720	-	185	180	180	180	500	-	-/48	-/25	-	2.5	IP54 /IP56	IP67
R-2000	iB	100H	R-30iB	-	-	●	○	100	2655	5	± 0.2	1150	360	136	362	250	720	-	130	130	130	130	360	-	441/39.2	245/15.7	-	2.5	IP54	IP67
M-410	iB	140H	R-30iB	-	-	●	○	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	R-30iB	-	-	●	○	185	3143	4	± 0.5	1600 [1330]	360	144	136	720	-	-	140	140	140	305	-	-	88	-	-	3	IP54	IP54
M-410	iC	315	R-30iB	-	-	●	○	315	3143	4	± 0.5	1600 [1330]	360	144	136	720	-	-	90	100	110	195	-	-	155	-	-	3	IP54	IP54
M-410	iB	450	R-30iB	-	-	●	○	450	3130	4	± 0.5	2430	360	145	135	540	-	-	70	70	70	180	-	-	196 (294)	-	-	3	IP54	IP54
M-410	iC	500	R-30iB	-	-	●	○	500	3143	4	± 0.5	2410 [1910]	370	144	136	720	-	-	85	85	85	200	-	-	250	-	-	3	IP54	IP54
M-410	iB	700	R-30iB	-	-	●	○	700	3143	4	± 0.5	2700	360	144	136	540	-	-	60	60	60	120	-	-	490	-	-	3	IP54	IP54

● standard

○ auf Anfrage

- nicht verfügbar

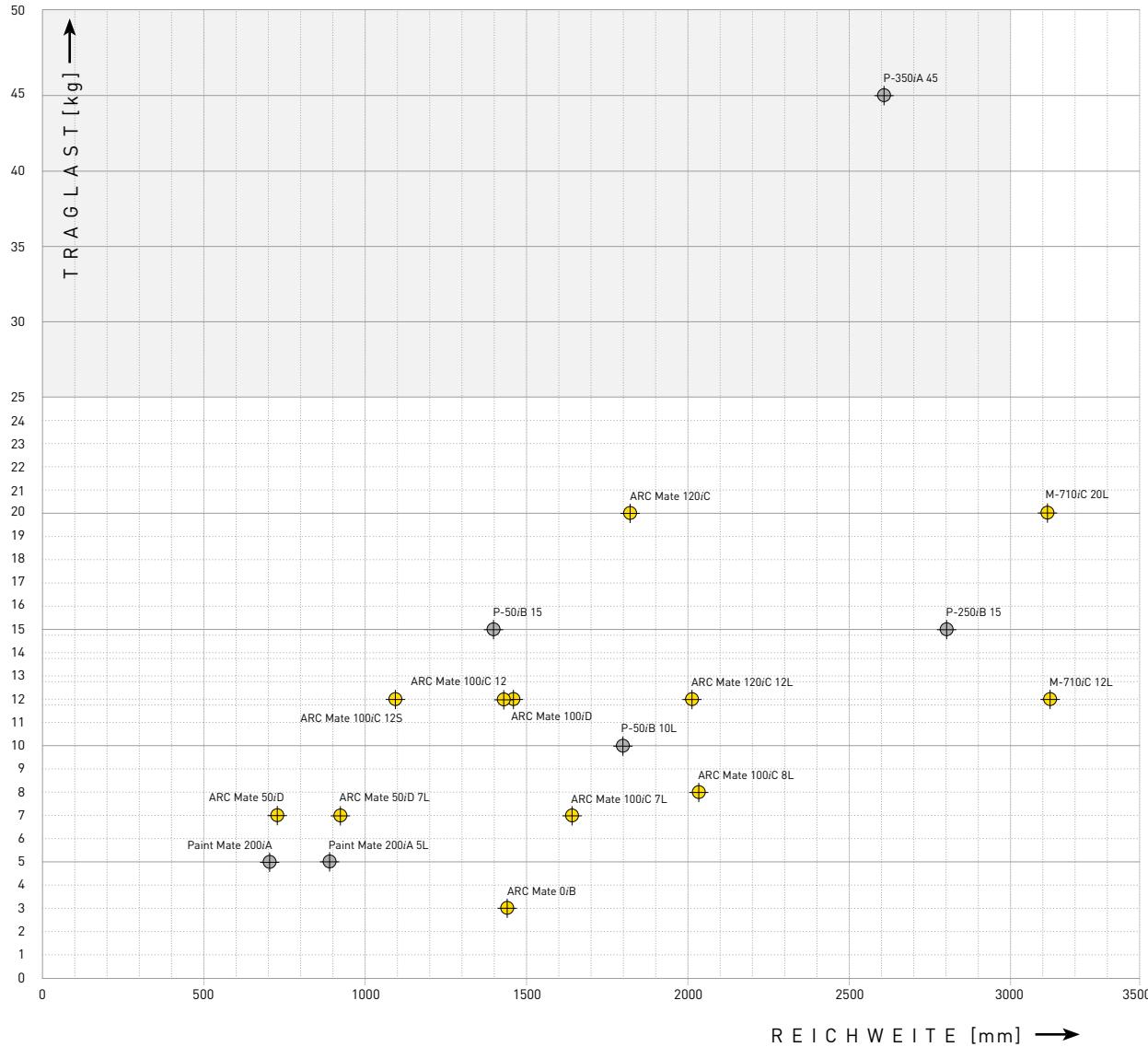
[] mit Hardware- und/oder Softwareoption

** basierend auf ISO9283

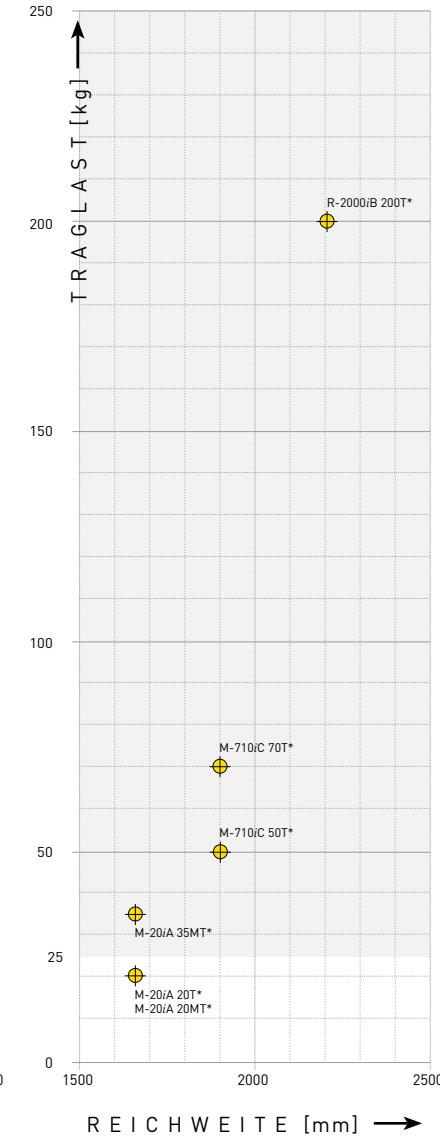
FINDEN SIE IHREN

SCHWEISS-, PORTALMONTAGE- ODER LACKIERROBOTER

Arc Welding and Paint Roboter



Portalmontage Roboter



Arc Welding Roboter . . . Seite 25



Portalmontage
Roboter Seite 26



Paint Roboter Seite 27

*1) abhängig von Schienenspezifikation

Schweißroboter Roboter



ARC Mate 0 Serie



ARC Mate 120 Serie



ARC Mate 50 Serie



M-710iC/12L



ARC Mate 100 Serie



M-710iC/20L

Verfügbare Roboterversionen:

ARC Mate 0iB Standardmodell

ARC Mate 50iD Standardmodell

ARC Mate 50iD/7L Langer Arm

ARC Mate 100iD Standardmodell,
hohles Handgelenk/Arm/Basis

ARC Mate 100iC/7L Langer Arm, hohles Handgelenk/Arm

ARC Mate 100iC/8L Langer Arm, hohles Handgelenk/Arm

ARC Mate 100iC/12S Kurzer Arm, hohles Handgelenk/Arm

ARC Mate 100iC/12 Standardmodell,
hohles Handgelenk/Arm

ARC Mate 120iC/12L Langer Arm, hohles Handgelenk/Arm

ARC Mate 120iC Standardmodell,
hohles Handgelenk/Arm

M-710iC/12L Langer Arm, hohles Handgelenk/Arm

M-710iC/20L Langer Arm



Serie	Version	Type	Variante	Steuerung				Max. Traglast am Handgelenk [kg]	Reichweite [mm]	Achsanzahl	Wiederholgenauigkeit [mm]	Gewicht der Mechanik [kg]	Arbeitsbereich [°]						Achsgeschwindigkeit [°/s]						A4 Moment/Trägheit [Nm/kgm ²]	A5 Moment/Trägheit [Nm/kgm ²]	A6 Moment/Trägheit [Nm/kgm ²]	Durchschnittliche Leistungsaufnahme [kW]	Schutzart					
				Schranktyp									A1	A2	A3	A4	A5	A6	A1	A2	A3	A4	A5	A6				Mechanik	Hand & A3 arm standard/optional					
				Open air	●	A	B																											
ARC Mate 0	iB	R-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	1	IP54	IP54				
ARC Mate 50	iD	R-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	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K				
ARC Mate 50	iD	7L	R-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	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K				
ARC Mate 100	iD	R-30iB Plus	-	-	-	-	-	12	1441	6	± 0.04	145	340(370)	235	450	380	380	900	260	240	260	430	450	720	26.0/0.90	26.0/0.90	11.0/0.30	1	IP54	IP67				
ARC Mate 100	iC	7L	R-30iB	-	-	-	-	3 [7]	1633	6	± 0.08	135	340(360)	250	447	380	280(380)	540(720)	230	225	230	430	430	630	7.7/22.0/0.24(0.65)	7.7/22.0/0.24(0.65)	0.219.8/0.0027[0.17]	1	IP54	IP54				
ARC Mate 100	iC	8L	R-30iB	-	-	-	-	3 [8]	2028	6	± 0.08	150	340(370)	255	462	400	280(360)	540(900)	200	200	210	430	430	630	7.7/22.0/0.24(0.65)	7.7/22.0/0.24(0.65)	0.219.8/0.0027[0.17]	1	IP54	IP54				
ARC Mate 100	iC	12S	R-30iB	-	-	-	-	3 [12]	1098	6	± 0.08	130	340(360)	250	340	380	280(380)	540(720)	260	280	315	430	430	630	7.7/22.0/0.24(0.65)	7.7/22.0/0.24(0.65)	0.219.8/0.0027[0.17]	1	IP54	IP54				
ARC Mate 100	iC	12	R-30iB	-	-	-	-	3 [12]	1420	6	± 0.08	130	340(360)	250	447	380	280(380)	540(720)	230	225	230	430	430	630	7.7/22.0/0.24(0.65)	7.7/22.0/0.24(0.65)	0.219.8/0.0027[0.17]	1	IP54	IP54				
ARC Mate 120	iC	12L	R-30iB	-	-	-	-	3 [12]	2009	6	± 0.08	250	370	260	460.6	400	280(360)	540(900)	200	175	190	430	430	630	7.7/22.0/0.24(0.65)	7.7/22.0/0.24(0.65)	0.219.8/0.0027[0.17]	1	IP54	IP54				
ARC Mate 120	iC	R-30iB	-	-	-	-	-	3 [20]	1811	6	± 0.04**	250	370	260	458	400	280(360)	540(900)	195	175	180	360	360	550	7.7/44/0.24(1.04)	7.7/44/0.24(1.04)	0.221.22/0.0027[0.28]	1	IP54	IP54				
M-710	iC	12L	R-30iB	-	-	-	-	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	R-30iB	-	-	-	-	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				

● standard

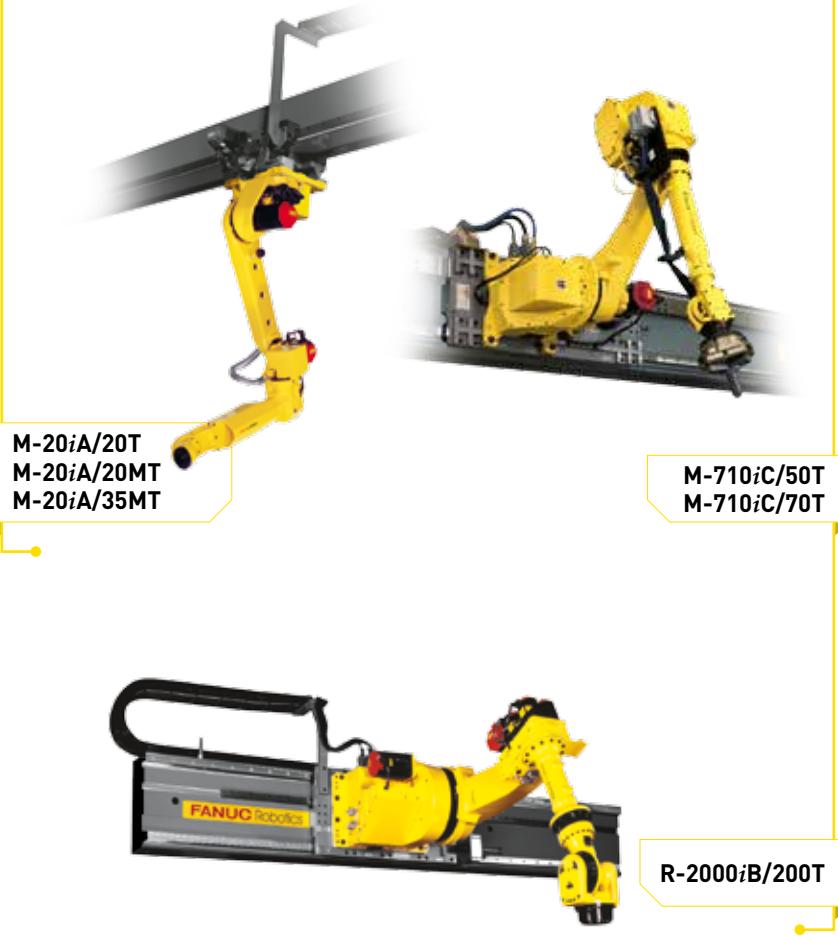
○ auf Anfrage

- nicht verfügbar

[] mit Hardware- und/oder Softwareoption

** basierend auf ISO9283

Portalmontage Roboter



Verfügbare Roboterversionen:

M-20iA/20T	Portalmontage
M-20iA/20MT	Portalmontage
M-20iA/35MT	Portalmontage
M-710iC/50T	Portalmontage
M-710iC/70T	Portalmontage
R-2000iB/200T	Portalmontage



Roboter				Steuerung				Max. Traglast am Hand- gelenk (kg)	Reich- weite (mm)	Achsan- zahl	Wiederhol- genauigkeit (mm)	Gewicht der Mechanik (kg)	Arbeitsbereich [°]						Achsgeschwindigkeit [°/s]						A4 Moment/ Trägheit (Nm/kgm ²)	A5 Moment/ Trägheit (Nm/kgm ²)	A6 Moment/ Trägheit (Nm/kgm ²)	Durch- schnittliche Leistungsaufnahme (kW)	Schutzart						
Serie	Version	Type	Variante	Schranktyp										A1	A2	A3	A4	A5	A6	A1	A2	A3	A4	A5	A6				Mechanik	Hand & A3 arm standard/ optional					
				Open air	Mate	A	B																												
M-20	iA	20T	R-30iB	-	-	●	○	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	iA	20MT	R-30iB	-	-	●	○	20	1663 *1)	6	± 0.04**	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	1	IP54	IP67					
M-20	iA	35MT	R-30iB	-	-	●	○	35	1663 *1)	6	± 0.04**	187	*1)	300	586	400	280	900	*1)	180	200	350	350	400	110/4	110/4	60.0/1.5	1	IP54	IP67					
M-710	iC	50T	R-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	2.5	IP54/IP67	IP67					
M-710	iC	70T	R-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	2.5	IP54/IP67	IP67					
R-2000	iB	200T	R-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	3	IP54/IP56	IP67					

● standard ○ auf Anfrage - nicht verfügbar [] mit Hardware- und/oder Softwareoption *1) depending on rail specification ** basierend auf ISO9283

Lackierroboter



Paint Mate 200 Serie



P-50 Serie



P-250 Serie



P-350 Serie

Verfügbare Roboterversionen:

Paint Mate 200iA	Standardmodell
Paint Mate 200iA/5L	Langer Arm
P-50iB/10L	Langer Arm
P-50iB/15	Standardmodell
P-250iB/15	Standardmodell
P-350iA/45	Standardmodell



Serie	Version	Type	Variante	Steuerung				Max. Traglast am Handgelenk (kg)	Reichweite (mm)	Achsanzahl	Wiederholgenauigkeit (mm)	Gewicht der Mechanik (kg)	Arbeitsbereich [°]						Achsgeschwindigkeit [°/s]						A4 Moment/Trägheit (Nm/kgm²)	A5 Moment/Trägheit (Nm/kgm²)	A6 Moment/Trägheit (Nm/kgm²)	Durchschnittliche Leistungsaufnahme (kW)	Schutzart						
				Schranktyp									A1	A2	A3	A4	A5	A6	A1	A2	A3	A4	A5	A6					Mechanik	Hand & A3 arm standard/optional					
				Open air	Mate	A	B																												
Paint Mate 200	iA		R-30iB	-	●	-	-	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	0.5	*5)						
Paint Mate 200	iA	5L	R-30iB	-	●	-	-	5	892	6	± 0.03	37	340	230	373	380	240	720	270	270	450	450	450	720	11.9/0.3	11.9/0.3	6.7/0.1	0.5	*5)						
P-50	iB	10L	R-30iB	-	●	-	-	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-50	iB	15	R-30iB	-	●	-	-	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	0.8	*5)						
P-250	iB	15	R-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	3.5	*5)						
P-350	iB	45	R-30iB	-	-	●	-	45	2606	6	± 0.1	590	360	225	440	800	250	800	180	180	250	250	250	250	206 / 28	206 / 28	127 / 20	2.5	*5)						

● standard

○ auf Anfrage

- nicht verfügbar

[] mit Hardware- und/oder Softwareoption

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

Steuerung R-30iB



Die R-30iB Steuerung ist der FANUC Standard für intelligenteren Produktivität.

Mit innovativer Technologie der neuesten Generation, verbesserten integrierten FANUC Hardwarefunktionen und mehr als 250 Softwarefunktionen optimiert sie Zykluszeiten, Geschwindigkeit, Präzision und Sicherheit. Durch erhöhte Benutzerfreundlichkeit, minimalen Energieverbrauch und höchste Produktivität werden Funktionalität, Zuverlässigkeit und Bedienbarkeit insgesamt optimiert. Verschiedene Schalschranktypen ermöglichen eine flexible, kostengünstige Lösung.

Ihre Vorteile:

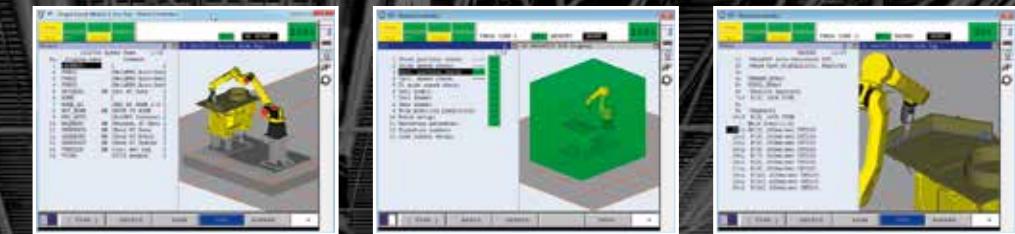
- platzsparend durch kompaktes, stapelbares Design
- einfache Bedienung mit intelligentem iPendant Touch
- flexible Verbindungen durch breites Sortiment von Feld- und Sicherheitsbussen
- vorbereitet für intelligente Funktionen wie iRVision, Kraft-, Kollisionsprüfung usw.
- flexible Integration über 3 Ethernet-Anschlüsse
- einfache Systemdiagnose über integrierte iRDiagnostics-Funktion
- separater PMC-Prozessor für maximale SPS-Leistung des Roboters
- Energieeinsparung durch optimierte Energieeffizienz und Energierückgewinnung

iPendant Touch

Das leichte, ergonomisch konstruierte FANUC iPendant Touch mit intuitiver grafischer Benutzeroberfläche bietet Programmierern wie Bedienern benutzerfreundliche Programmierfunktionen.

Ihre Vorteile:

- komfortable Bedienung über Touchscreen und grafischen iPendant-Editor
- zeitsparender Direktzugriff auf 2 zusätzliche Achsen über neue Jog-Tasten
- einfache Anpassung benutzerdefinierter HTML-Bildschirme
- neue Taste zum direkten Umschalten zwischen Bewegungsgruppen
- Unsichtbares sichtbar machen mit der 4D-Grafik zur Darstellung von Werkzeug- und Koordinatensystemeinstellungen, Sicherheitszonen und Roboterpfaden
- mehr Informationen mit Mehrfachfenster-Anzeige
- einfache Einrichtung/Modifikation von iRVision über iPendant
- USB-Anschluss für Speichersticks, Maus oder USB-Kamera



SMARTE FANUC ORIGINALZUBEHÖRTEILE UND -OPTIONEN

INTELLIGENZ

iRVision

Einzigartiges integriertes, FANUC Plug-and-Play Bildverarbeitungssystem (2D, 2½D, 3D, 3D-Laser, 3D-Map) – mehr Flexibilität bei der Auswahl nicht positionierter Produkte. Unterstützen bei Simulation auch die Software ROBOGUIDE.

Kraftsensoren

Der integrierte FANUC Kraftsensor ermöglicht eine berührungssempfindliche und daher sehr sensible Kraftregelung bei Montage, Entgraten, Polieren und vielen anderen Anwendungen.

iRPickTool (Visual Line Tracking)

Kombination des integrierten FANUC iRVision mit Line-Tracking sorgt für mehr Flexibilität bei der Auswahl zufälliger Produkte auf einem laufenden Förderband

3D-Area Sensor

Einzigartiges integriertes, schnelles, visuelles 3D-Erkennungssystem zur Aufnahme unsortierter Produkte von Paletten.

iRCalibration suite

iRCalibration stellt mithilfe von iRVision verschiedene Funktionen zur Vereinfachung des Roboterservice zur Verfügung: Mastern und Remastern des Roboters, UFrame- und UTool-Vermessung, Verschiebung des Koordinatensystems und Einstellungen für koordinierten Multi Motion Betrieb (präzises und einfaches Setup koordinierter Roboter und/oder Positionierer).

Intelligente Funktionen

Ausgewählte Funktionen mit intelligenten Anweisungen, Schnittstellen, Bildschirmen und exklusiven Optionen zur Vereinfachung und Standardisierung von Programmierung, Einrichtung und Bedienung des Roboters.



BEWEGUNGSFUNKTIONEN

Integrierte Zusatzachsen

Voll integrierte standardisierte und umfassende Pakete für Zusatzachsen – bis zu 72 Achsen, für einfachen Einsatz in externen Achsenlösungen (Roboterschieneeinheit, angepasster Manipulator...)

Multi-Roboter

Steuerung komplexer oder koordinierter Bewegungen mehrerer Roboter durch eine Steuerung

Learning Vibration Control

Verbesserung der Zykluszeit durch Optimieren des Bewegungspfads mithilfe eines Beschleunigungssensors zur Unterbindung von Werkzeugvibrationen bei Roboterbewegungen.

Bewegungsfunktionen

Funktionen mit intelligenten Anweisungen, Schnittstellen, Bildschirmen und exklusiven Optionen zur Vereinfachung und Standardisierung von Programmierung, Einrichtung und Bedienung des Roboters.

Positionierer

Breites Sortiment integrierter FANUC Positionierer – die ideale Lösung zum Koordinieren der Bewegung und zum Bearbeiten von Werkstücken.

Hand Guidance

(nur erhältlich für den kollaborativen Roboter CR-35iA)

Mit dem Hand Guidance Zubehör wird der Roboter mit dem am Roboterhandgelenk montierten Griff geführt. Er eignet sich zum Aufnehmen und Tragen von Werkstücken sowie zum Teachen von Roboterprogrammen.



SICHERHEITSFUNKTIONEN

Dual Check Safety

Dual Check Safety (DCS) für zuverlässige Prüfung von Position und Robotergeschwindigkeit in vordefinierten 3D-Zonen – mehr Sicherheit für Bediener, Maschinen und Peripherie

Kollisionsschutz

High Sensitive Collision Detection (HSCD) für minimale Beschädigungen bei Kollisionen sowie optimale Zykluszeit und optimalen Energieverbrauch nach Verwendung der Nutzlastidentifizierung

Sicherheitsfunktionen

Funktionen mit intelligenten Anweisungen, Schnittstellen, Bildschirmen und exklusiven Optionen zur Vereinfachung und Standardisierung von Programmierung, Einrichtung und Bedienung des Roboters. Einfacher Anschluss über Sicherheitsbusfunktion (DeviceNet Safety, EtherNet/IP Safety, PROFINET Safety).



SCHNITTSTELLEN

Digitale E/A

Einfache Ausführung einer digitalen Eingabe- und Ausgabeschnittstelle zwischen Roboter und Peripheriegeräten

Feldbus

Verschiedene Feldbus-Standards (Profibus, Modbus, DeviceNet, Profinet, Ethernet...)

Interface Funktionen

Funktionen, die Anweisungen, Schnittstellen, Bildschirme und exklusive Optionen zur Vereinfachung und Standardisierung von Programmierung, Einrichtung und Bedienung des Roboters bereitstellen.



KOMFORT

iPendant Touch

Ein farbiges, iPendant Touch für noch bequemeres und schnelleres Programmieren mithilfe von Piktogrammfunktionen sowie Kosteneinsparungen durch Nutzung des Touchscreens für angepasste HMI-Anwendungen

ROBOGUIDE

Simulationssoftware für Offline-Programmierung, einfache Einrichtung von Roboterzellen. Geeignet für Machbarkeitsstudien mit großer Auswahl an Simulationswerkzeugen

Anwendungsfunktionen

Einfaches Set up durch integrierte, prozessunterstützende Funktionen und Einstellungen sowie integrierte Hilfefunktionen



FRAGEN SIE IHRE LOKALE FANUC VERTRETUNG!

FANUC ROBOGUIDE INTELLIGENTE 3D- ROBOTERSIMULATION



FANUC ROBOGUIDE ist eine PC-Software, die Roboterbewegung und Anwendungsbefehle simuliert. Dadurch wird die Erstellung neuer Bewegungspfade deutlich beschleunigt. Um die Beeinträchtigung der Produktivität zu minimieren, können Zellen offline entworfen, getestet und modifiziert werden.

Dank importierter 3D-Modelle werden Anwendungen realitätsnah dargestellt. Die umfangreiche CAD-Bibliothek der Software ermöglicht den Benutzern, Teile und Maße auszuwählen und anzupassen. Da ROBOGUIDE intuitiv und äußerst benutzerfreundlich konzipiert ist, erfordert die Software kaum Training.

Zellen und Zykluszeiten bewerten

Um ein optimales Zellendesign zu erreichen, können Sie mit ROBOGUIDE Zellen modellieren und den passendsten Roboter für Ihre Anwendung und Konfiguration auswählen. Mit einer internen virtuellen Steuerung können Zykluszeiten schnell und genau berechnet und validiert werden.

Vorprogrammierung spart Zeit

Mit ROBOGUIDE können Sie Roboter vor der Installation in einer Zelle programmieren und Roboterwege sowie Dual Check Safety (DCS)-Parameter anzeigen und prüfen, bevor Sie die Programme auf den realen Roboter laden.

Komplexe Systeme einrichten und testen

Vorlagen in ROBOGUIDE erleichtern das Einrichten von Zusatzachsen, Positionierern und Systemen mit mehreren Maschinengruppen. Diese Elemente können auf Funktionsfähigkeit getestet werden, um Zykluszeiten, Tastverhältnis und Leistung zu prüfen.

SIMULATION VON ROBOTERZELLEN OHNE AUSFALLZEITEN

Schnelle, kostengünstige Fehlerbehebung

Die Reproduktion und Behebung von Fehlern wird mit dem Laden eines Roboter Backups in ROBOGUIDE vereinfacht.

Umfassende Funktionen zur Prozessprüfung

Der Robotersimulator enthält ein komplettes Softwarepaket zur Prozessprüfung, z. B. zur Validierung von Bewegungen, Ausführungs- und Zykluszeiten sowie zur Kollisionserkennung.

Verbesserung ohne Ausfallzeit

Verbesserungen und Fehlerbehebung können bei laufender Produktion ohne Risiko von Stillständen ausgeführt werden.

Spezielle Robotersimulationswerkzeuge für Bewegungsabläufe

ROBOGUIDE ist mit verschiedenen anwendungsspezifischen Softwaretools erhältlich. Egal ob Entgraten, Handling, Lackieren, Palettieren oder Schweißen, jedes Tool wurde im Hinblick auf mehr Produktivität entwickelt. Dazu wurden Fehlerrisiken beseitigt sowie Rüst- und Zykluszeiten reduziert.



Automatisches Entgraten mit ChamferingPRO

Mit ChamferingPRO können Sie Entgratungsprogramme automatisch generieren und simulieren. Klicken Sie zum Erzeugen der Entgratungspfade einfach auf die entsprechenden Konturen der 3D-CAD-Daten.



HandlingPRO

HandlingPro ermöglicht Ihnen Standard Handling Programme zu erstellen und zu simulieren. Mit Hilfe der grafischen Programmierunterstützung können Roboterbewegungen einfach erzeugt werden. So entsteht mit minimalem Aufwand ein erster Eindruck Ihrer neuen Applikation.



PaintPRO

FANUC PaintPRO unterstützt bei der Erstellung eines Lackierprogramms inkl. dem Setzen aller Prozessparameter für das Lackieren, Lackiermuster, Lackiergeschwindigkeiten und Triggersignale. Mit Hilfe von Schedules können alle notwendigen Parameter auf der Robotersteuerung hinterlegt und im Programm aufgerufen werden.



PalletPRO

Dieses Programm kann offline zum Erstellen, Debuggen und Testen von Palettieranwendungen verwendet werden. Die in PalletPRO erstellten Daten können danach in die Robotersteuerung geladen werden, die die Software PalletTool enthält.



WeldPRO

WeldPRO ermöglicht das Erstellen eines Schweißpfades an Hand von CAD Daten. Basierend auf dem virtuellen Controller, werden sowohl lineare als auch zirkuläre Bahnpunkte generiert. Vorpositionen können einfach eingefügt werden. Die Simulation verhindert Kollisionen zwischen Schweißbrenner und Produkt.



iRPickPRO

Mit dem neuesten FANUC Plug In für das Offline-Programmiertool ROBOGUIDE können Benutzer Anwendungen zum schnellen Aufnehmen und Ablegen von Teilen simulieren. Mit iRPickPro ist es möglich komplexe Zellen in sehr kurzer Zeit zu generieren. Durch das iR Vision System ist es iRPickPro möglich, Zykluszeiten schon in der Angebotsphase zu bestimmen.

UNSERE STÄRKE: SERVICE UND SUPPORT



Ersatzteile

- weltweites Vertriebsnetz
- Ersatzteile über die gesamte Lebensdauer verfügbar
- Versand rund um die Uhr
- Online-Verfügbarkeitsprüfung
- Kommissionswarenlager
- Ersatzteilmanagement
- maßgeschneiderter Ersatzteilservice



Schulung

- weltweites Netz von Schulungszentren
- professionelle FANUC Trainer
- modernste Schulungsausrüstung
- maßgeschneiderte Schulungsprogramme
- Schulung vor Ort



Service

- Prognose
- Prävention
- Instandsetzung
- erweiterte Gewährleistung
- Fernservice rund um die Uhr durch Hotline-Support
- Nachrüstung und Überholung



WO AUCH IMMER SIE UNS BRAUCHEN: WIR SIND DA

Mit einem umfassenden Netzwerk lokaler Tochtergesellschaften auf allen Kontinenten stehen wir Ihnen jederzeit zur Verfügung, wenn Sie uns brauchen. Schnell und effizient – rund um die Uhr. So haben Sie stets einen Ansprechpartner, der Ihre Sprache spricht.



FANUC Akademie

Wir helfen Ihnen, das Potenzial Ihres Automatisierungssystems auszuschöpfen, indem wir die Fertigkeiten Ihrer Mitarbeiter erweitern. Zertifizierte FANUC Trainer unterrichten Sie in unseren professionell ausgestatteten Schulungszentren oder in Ihren eigenen Räumlichkeiten. Dabei kommen Standard-Ausbildungsmodule sowie auf Ihren speziellen Bedarf zugeschnittene Lehrgänge zum Einsatz.

Optimieren Sie Ihre Produktivität.





LR MATE 200



M-430



M-10



ROBOTER SERIE

Type	4SH	4S	4SC	7H	7C	7WP	-	7L	7LC	2P	2PH	4FH	7L	8L	10MS	10M	12S	12	
Version					iD								iA						
STEUERUNG	Variante				R-30iB								R-30iB					R-30iB	
	Open Air	o	o	o	o	o	-	o	o	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	Mate	•	•	•	•	•	•	•	•	-	-	-	o	o	o	o	o	o	
	A	-	-	-	-	-	-	-	-	•	•	•	•	•	•	•	•	•	
	B	-	-	-	-	-	-	-	-	o	o	o	o	o	o	o	o	o	
Max.Traglast am Handgelenk (kg)	4	4	4	7	7	7	7	7	7	2	2	4	7	8	10	10	12	12	
Reichweite (mm)	550	550	550	717	717	717	717	911	911	700	900	900	1633	2028	1101	1422	1098	1420	
Achsanzahl	5	6	6	5	6	6	6	6	6	6	6	5	6	6	6	6	6	6	
Wiederholgenauigkeit (mm)	± 0.02	± 0.013**	± 0.02	± 0.02	± 0.02	± 0.02	± 0.018**	± 0.018**	± 0.03	± 0.05	± 0.05	± 0.05	± 0.08	± 0.04**	± 0.04**	± 0.04**	± 0.04**	± 0.08	
Gewicht der Mechanik (kg)	19	20	20	24	25	25	25	27	27	45	57	55	135	150	130	130	130	130	
MOTION RANGE (°)	A1	360	360	360	360	360	360	360	360	360	360	360	340[360]	340[360]	340[370]	340[360]	340[360]	340[360]	
	A2	230	230	230	245	245	245	245	245	230	230	230	250	255	250	250	250	250	
	A3	402	402	402	420	420	420	420	430	400	383	383	447	462	441	445	340	447	
	A4	240	380	380	250	380	380	380	380	380	380	300	380	400	380	400	380	380	
	A5	720	240	236	720	250	250	250	250	300	300	540	280[380]	280[360]	280	280	280[380]	280[380]	
	A6	-	720	720	-	720	720	720	720	540	540	-	540[720]	540[900]	720	720	540[720]	540[720]	
	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
MAXIMUM SPEED (°/s)	A1	460	460	460	450	450	450	450	370	370	300	300	300	230	200	260	225	260	230
	A2	460	460	460	380	380	380	380	310	310	320	320	320	225	200	280	205	280	225
	A3	520	520	520	520	520	520	520	410	410	340	320	320	230	210	315	225	315	230
	A4	560	560	560	545	550	550	550	550	550	300	500	360	430	430	420	420	430	430
	A5	1500	560	560	1500	545	545	545	545	545	300	500	2000	430	430	420	420	430	430
	A6	-	900	900	-	1000	1000	1000	1000	1000	720	1700	-	630	630	720	700	630	630
	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
A4 Moment/Trägheit (Nm/kgm²)	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	3.5/0.032	3.5/0.032	3.5/0.064	15.7/0.63	16.1/0.63	26.0/0.9	26.0/0.9	22.0/0.65	22.0/0.65	
A5 Moment/Trägheit (Nm/kgm²)	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	3.5/0.032	3.5/0.032	0/0.01	10.1/0.38	16.1/0.63	26.0/0.9	26.0/0.9	22.0/0.65	22.0/0.65	
A6 Moment/Trägheit (Nm/kgm²)	-	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	1.5/0.0065	1.5/0.0065	-	5.9/0.061	5.9/0.061	11.0/0.3	11.0/0.3	9.8/0.17	9.8/0.17	
Durchschnittliche Leistungsaufnahme (Kw)	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
SCHUTZART	Mechanik Standard/optional	IP67	IP67	IP67	IP67/IP69K	IP67	IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP67	IP67	IP67	IP67	IP54/IP55	IP54/IP55	IP54/IP55	IP54/IP55	IP54/IP55	
	Hand & A3 arm Standard/optional	IP67	IP67	IP67	IP67/IP69K	IP67	IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	

● standard O auf Anfrage - nicht verfügbar { } mit Hardware- und/oder Softwareoption ** basierend auf ISO9283



M-20



ROBOTER SERIE

M-710



Type	12L	20T		20M	20MT	25	25C	35M	35MT	12L	20L	20M	45M	50S	50T	50H	50	50E	70T	70	
Version	iA					iB			iA			iC									
STEUERUNG	Variante	R-30iB										R-30iB									
	Open Air	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	Mate	o	-	o	o	-	o	o	o	-	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	
	A	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	
	B	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	
Max.Traglast am Handgelenk (kg)	12	20	20	20	20	25	25	35	35	12	20	20	45	50	50	50	50	50	70	70	
Reichweite (mm)	2009	1662 *1)	1811	1813	1663 *1)	1853	1853	1813	1663 *1)	3123	3110	2582	2606	1359	1900 *1)	2003	2050	2050	1900 *1)	2050	
Achsanzahl	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	5	6	6	6	6	
Wiederholgenauigkeit (mm)	± 0,04**	± 0,04**	± 0,04**	± 0,04**	± 0,04**	± 0,023	± 0,023	± 0,04**	± 0,04**	± 0,09**	± 0,11**	± 0,06**	± 0,06**	± 0,04**	± 0,07	± 0,15	± 0,04**	± 0,07	± 0,07	± 0,04**	
Gewicht der Mechanik (kg)	250	185	250	250	185	210	210	252	187	540	540	530	570	545	410	540	560	560	410	560	
MOTION RANGE (°)	A1	370	*1)	370	370	*1)	340 [360]	340 [360]	370	*1)	360	360	360	360	360	*1)	360	360	360	*1)	360
	A2	260	300	260	260	300	240	240	260	300	225	225	225	169	261	225	225	225	225	261	225
	A3	460,6	586	458	460,6	586	303	303	461,0	586	434	432	435	440	376	491	440	440	440	491	440
	A4	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	800	720	720	234	720	720	720	720	
	A5	360	360	360	280	280	290	290	280	280	380	280	280	250	250	720	250	380	250	250	
	A6	900	900	900	900	900	540	540	900	900	720	900	900	800	720	720	-	720	720	720	
	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
MAXIMUM SPEED (°/s)	A1	200	*1)	195	195	*1)	205	205	180	*1)	180	175	175	180	175	*1)	175	175	175	*1)	160
	A2	175	175	175	175	175	205	205	180	180	180	175	175	180	175	175	175	175	175	175	120
	A3	190	180	180	180	180	260	260	200	200	180	180	180	175	175	175	175	175	175	175	120
	A4	430	360	360	405	405	415	415	350	350	400	350	350	250	250	250	175	250	250	225	225
	A5	430	360	360	405	405	415	415	350	350	430	360	360	250	250	250	720	250	240	225	225
	A6	630	550	550	615	615	880	880	400	400	630	600	600	360	355	355	-	355	340	225	225
	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
A4 Moment/Trägheit (Nm/kgm²)	22,0/0,65	44/1,04	44,0/1,04	45,1/2,01	45,1/2,01	51/2,2	51/2,2	110/4	110/4	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	
A5 Moment/Trägheit (Nm/kgm²)	22,0/0,65	44/1,04	44,0/1,04	45,1/2,01	45,1/2,01	51/2,2	51/2,2	110/4	110/4	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	
A6 Moment/Trägheit (Nm/kgm²)	9,8/0,17	22/0,28	22,0/0,28	30,0/1,01	30,0/1,01	31/1,2	31/1,2	60,0/1,5	60,0/1,5	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	
Durchschnittliche Leistungsaufnahme (Kw)	1	1	1	1	1	1	1	1	1	2,5	2,5	2,5	2,5	2,5	2,5	2,5	2,5	2,5	2,5	2,5	
SCHUTZART	Mechanik Standard/optional	IP54/IP55	IP54	IP54/IP55	IP54/IP55	IP54	IP67	IP67	IP54/IP55	IP54	IP54/IP67										
	Hand & A3 arm Standard/optional	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	

● standard

○ auf Anfrage

- nicht verfügbar

*1) abhängig von Schienenspezifikation

** basierend auf ISO9283

		R-1000					R-2000						
ROBOTER SERIE													
Type	80H	80F	100F	120F-7B	130F	100H	100P	125L	150U	165F	165R	170CF	175L
Version	iA	iA	iA	iA	iA	iB	iB	iC	iB	iC	iC	iB	iB
STEUERUNG	Variante	R-30iB					R-30iB						
Open Air	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	o	o	o	o	o	-	-	o	-	o	-	-	-
	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o
Max.Traglast am Handgelenk (kg)	80	80	100	120	130	100	100	125	150	165	165	170	175
Reichweite (mm)	2230	2230	2230	2230	2230	2655	3500	3100	2655	2655	3095	1520	2852
Achsanzahl	5	6	6	7	6	5	6	6	6	6	6	6	6
Wiederholgenauigkeit (mm)	± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.2**	± 0.2	± 0.3	± 0.05**	± 0.2	± 0.05**	± 0.05**	± 0.15	± 0.3
Gewicht der Mechanik (kg)	610	620	665	790	675	1150	1560	1115	1070	1090	1370	800	1260
MOTION RANGE (°)	A1	360	360	360	360	360	360	370	360	370	370	360	360
A2	245	245	245	200	245	136	185	136	136	136	200	190	136
	215	360	360	385	360	362	365	301	362	312	375	332	356
A3	20	720	720	720	720	250	720	720	720	720	720	720	720
	720	250	250	250	250	720	250	250	250	250	250	250	250
A4	-	720	720	720	720	-	720	720	720	720	720	720	720
	-	-	-	-	225	-	-	-	-	-	-	-	-
A5	A1	185	170	130	130	130	130	110	130	110	130	115	110
	A2	180	140	110	110	110	130	90	115	85	115	110	110
A6	A3	180	160	120	120	120	130	110	125	110	125	125	110
	A4	180	230	170	170	170	170	120	180	150	180	180	150
A7	A5	500	230	170	170	170	360	120	180	150	180	180	150
	A6	-	350	250	250	250	-	190	260	220	260	260	220
A8	E1	-	-	-	130	-	-	-	-	-	-	-	-
	A1	180	140	110	110	110	130	90	115	85	115	110	90
A9	A2	180	160	120	120	120	130	110	125	110	125	125	110
	A3	180	230	170	170	170	170	120	180	150	180	180	150
A10	A4	500	230	170	170	170	360	120	180	150	180	180	150
	A5	-	350	250	250	250	-	190	260	220	260	260	220
A11	E1	-	-	-	130	-	-	-	-	-	-	-	-
	A1	180	140	110	110	110	130	90	115	85	115	110	90
MAXIMUM SPEED (°/s)	A1	185	170	130	130	130	130	110	130	110	130	115	110
A2	A2	180	140	110	110	110	130	90	115	85	115	110	110
	A3	180	160	120	120	120	130	110	125	110	125	125	110
A4	A4	180	230	170	170	170	170	120	180	150	180	180	150
	A5	500	230	170	170	170	360	120	180	150	180	180	150
A6	A6	-	350	250	250	250	-	190	260	220	260	260	220
	E1	-	-	-	130	-	-	-	-	-	-	-	-
A4 Moment/Trägheit (Nm/kgm²)	-/48	380/30	690/57	800/71	800/71	441/39.2	980/225.4	710/72	833/78.4	940/120	940/89	921/78.4	1225/225.4
A5 Moment/Trägheit (Nm/kgm²)	-/25	380/30	690/57	800/71	800/71	245/15.7	980/225.4	710/72	833/78.4	940/120	940/89	921/78.4	1225/225.4
A6 Moment/Trägheit (Nm/kgm²)	-	200/20	260/32	360/38	360/38	-	706/196	355/40	421/40.2	490/100	490/46	461/40.2	706/196
Durchschnittliche Leistungsaufnahme (Kw)	2.5	2.5	2.5	2.5	3	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
SCHUTZART	Mechanik Standard/optional	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54	IP54	IP54 /IP56					
SCHUTZART	Hand & A3 arm Standard/optional	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67



R-2000



ROBOTER SERIE

Type	185L	200T	210FS	210F	210L	210WE	210WE	210R	220U	220U	220US	250F	270F
Version	iB	iB	iB	iC	iC	iB	iC	iC	iB	iC	iB	iB	iC
STEUERUNG Variante													
Open Air	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	-	-	-	○	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
Max.Traglast am Handgelenk (kg)	185	200	210	210	210	210	210	210	220	220	220	250	270
Reichweite (mm)	3060	2208*1)	2605	2655	3100	2655	2450	3095	2470	2518	2443	2655	2655
Achsanzahl	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
Wiederholgenauigkeit (mm)	± 0.3	± 0.3	± 0.3	± 0.05**	± 0.05**	± 0.3	± 0.1**	± 0.05**	± 0.3	± 0.05**	± 0.3	± 0.3	± 0.05**
Gewicht der Mechanik (kg)	1290	1100	1250	1370	1350	1280	1180	1370	1150	1120	1160	1270	1320
MOTION RANGE (°)	A1	360	*1)	360	370	370	360	330	370	360	370	360	370
	A2	136	245	136	136	136	136	141	200	136	136	136	136
	A3	346	406	234	312	301	362	318	375	362	312	234	357
	A4	720	720	420	720	720	720	720	720	720	420	720	720
	A5	250	250	250	250	250	250	250	250	250	250	250	250
	A6	720	720	420	720	720	720	720	720	720	420	720	720
MAXIMUM SPEED (°/s)	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	A1	95	*1)	110	120	105	95	95	105	95	120	110	95
	A2	85	70	90	105	90	90	85	100	85	85	85	90
	A3	88	90	95	110	85	95	95	110	95	110	95	88
	A4	120	110	130	140	120	120	120	140	120	140	130	120
	A5	120	110	130	140	120	120	120	140	120	140	130	120
	A6	190	155	200	220	200	190	190	220	190	220	200	190
A4 Moment/Trägheit (Nm/kgm²)	1225/225.4	1274/117.6	1333/141.1	1360/225.4	1700/320	1333/225.4	1333/141.1	1360/147	1333/141.1	1360/147	1333/141.1	1382/225.4	1730/320
	1225/225.4	1274/117.6	1333/141.1	1360/225.4	1700/320	1333/225.4	1333/141.1	1360/147	1333/141.1	1360/147	1333/141.1	1382/225.4	1730/320
	706/196	686/58.8	706/78.4	735/196	900/230	706/196	706/78.4	735/82	706/78.4	735/82	706/78.4	715/196	900/230
Durchschnittliche Leistungsaufnahme (Kw)	2.5	3	2.5	2.5	2.5	2.5	3	2.5	3	3	3	2.5	2.5
SCHUTZART	Mechanik Standard/optional	IP54 /IP56	IP54/IP56	IP54	IP54/IP56	IP54/IP56	IP67	IP67	IP54/IP56	IP54	IP54	IP54	IP54/IP56
	Hand & A3 arm Standard/optional	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67

● standard

○ auf Anfrage

- nicht verfügbar

*1) abhängig von Schienenspezifikation

**

basiert auf ISO9283



M-410



ROBOTER SERIE

M-900



M-2000



Type	140H	110	185	315	450	500	700	150P	200P	280	280L	360	400L	700	900L	1200	1700L	2300	
Version	iB	iC	iC	iB	iC	iB	iB	iA	iA	iB	iB	iB	iB	iB	iA	iA	iA	iA	
STEUERUNG	Variante	R-30iB							R-30iB							R-30iB			
	Open Air	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	Mate	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	A	•	•	•	•	•	•	•	-	•	•	•	-	-	•	•	•	•	
Max.Traglast am Handgelenk (kg)	140	110	185	315	450	500	700	150	200	280	280	360	400	700	900	1200(1350)	1700	2300	
	Reichweite (mm)	2850	2403	3143	3143	3130	3143	3143	3507	3507	2655	3103	2655	3704	2832	4683	3734	4683	3734
	Achsanzahl	5	4	4	4	4	4	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	
	Wiederholgenauigkeit (mm)	± 0.2	± 0.2	± 0.5	± 0.5	± 0.5	± 0.5	± 0.3	± 0.3	± 0.1**	± 0.1**	± 0.1**	± 0.1**	± 0.1**	± 0.27**	± 0.18**	± 0.27**	± 0.18**	
Gewicht der Mechanik (kg)		1200	1030	1600 [1330]	1600 [1330]	2430	2410 [1910]	2700	1860	2670	1700	1600	1540	3150	2800	9600	8600	12500	11000
MOTION RANGE (°)	A1	360	370	360	360	360	360	360	360	370	370	370	360	360	330	330	330	330	
	A2	155	125	144	144	145	144	144	180	180	151	151	151	154	154	160	160	160	160
	A3	112	140	136	136	135	136	136	180	180	224	224	224	160	160	165	165	165	165
	A4	20	720	720	720	540	720	540	720	720	720	720	720	720	720	720	720	720	720
	A5	720	-	-	-	-	-	-	250	230	250	250	250	244	244	240	240	240	240
	A6	-	-	-	-	-	-	-	720	720	720	720	720	720	720	720	720	720	720
	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
MAXIMUM SPEED (°/s)	A1	140	145	140	90	70	85	60	110	110	110	110	110	80	80	45	45	20	20
	A2	115	130	140	100	70	85	60	95	95	105	105	105	80	80	30	30 [25]	14	14
	A3	135	140	140	110	70	85	60	95	95	100	100	100	80	80	30	30	14	14
	A4	135	420	305	195	180	200	120	120	95	110	125	110	100	100	50	50	18	18
	A5	420	-	-	-	-	-	-	120	95	110	125	110	100	100	50	50	18	18
	A6	-	-	-	-	-	-	-	200	165	180	205	180	160	160	70	70	40	40
	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
A4 Moment/Trägheit (Nm/kgm²)		147	53	88	155	196 [294]	250	490	1666/313.6	2200/431.2	1960/260[460]	1700/215[340]	1960/260[460]	3400/1098	3400/1098	14700/2989	14700/2989	29400/7500	29400/7500
A5 Moment/Trägheit (Nm/kgm²)		53	-	-	-	-	-	-	1666/313.6	2200/431.2	1960/260[460]	1700/215 [340]	1960/260[460]	3400/1098	3400/1098	14700/2989	14700/2989	29400/7500	29400/7500
A6 Moment/Trägheit (Nm/kgm²)		-	-	-	-	-	-	-	715.4/225.4	715/392	1050/160[360]	950/140 [260]	1050/160[360]	1725/444	1725/444	4900/2195	4900/2195	8820/5500	8820/5500
Durchschnittliche Leistungsaufnahme (Kw)		3	1	3	3	3	3	3	5	10	3	3	3	5	5	8	8	8	8
SCHUTZART	Mechanik Standard/optional	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54/IP56	IP54/IP56	IP54/IP56	IP54/IP56	IP54 /IP56				
	Hand & A3 arm Standard/optional	IP54	IP57	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67

● standard

○ auf Anfrage

- nicht verfügbar

{ } mit Hardware- und/oder Softwareoption

*1) abhängig von Schienenspezifikation ** basierend auf ISO9283



KOLLABORATIVE

M-1

M-2

M-3

ROBOTER SERIE



Type	35	7L	7	4	1H	0.5S	0.5A	1HL	0.5SL	0.5AL	3S	3A	3SL	3AL	6H	6HL	6S	6A	12H		
Version	iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA			
STEUERUNG	Variante	R-30iB				R-30iB						R-30iB						R-30iB			
Open Air	-	-	-	-	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•			
	Mate	-	•	•	•	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○			
	A	•	-	-	-	-	-	-	-	-	○	○	○	○	○	○	○	○			
	B	○	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-			
Max.Traglast am Handgelenk (kg)	35	7	7	4	1	0.5 [1]	0.5 [1]	1	0.5 [1]	0.5 [1]	3	3	3	3	6	6	6[8]	6	12		
Reichweite (mm)	1813	911	717	550	280	280	280	420	420	420	800	800	1130	1130	800	1130	1350	1350	1350		
Achsanzahl	6	6	6	6	3	4	6	3	4	6	4	6	4	6	3	3	4	6	3		
Wiederholgenauigkeit (mm)	± 0.04**	± 0.018**	± 0.018**	± 0.013**	± 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		
Gewicht der Mechanik (kg)	990	55	53	48	18 [*2]	20 [*2]	23 [*2]	21 [*2]	23 [*2]	26 [*2]	120	140	120	140	115	115	160	175	155		
MOTION RANGE (°)	A1	370	340	340	340	Ø 280x100 [*3]		Ø 280x100 [*3]		Ø 420x150 [*3]		Ø 420x150 [*3]		Ø 800x300 [*3]		Ø 800x300 [*3]		Ø 1130x400 [*3]		Ø 1130x400 [*3]	
	A2	165	166	166	150																
	A3	258	383	373	354																
	A4	400	380	380	380																
	A5	220	240	240	200	-	-	300	-	-	300	-	300	-	300	-	-	300	-		
	A6	900	720	720	720	-	-	720	-	-	720	-	720	-	720	-	-	720	-		
	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
MAXIMUM SPEED (°/s)	A1	*7]	*10]	*10]	*10]	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
	A2	*7]	*10]	*10]	*10]	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
	A3	*7]	*10]	*10]	*10]	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
	A4	*7]	*10]	*10]	*10]	-	3000	1440	-	3000	1440	3500	1700	3500	1700	-	-	4000	4000	-	
	A5	*7]	*10]	*10]	*10]	-	-	1440	-	-	1440	-	1700	-	1700	-	-	2000	-		
	A6	*7]	*10]	*10]	*10]	-	-	1440	-	-	1440	-	1700	-	1700	-	-	2000	-		
	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
A4 Moment/Trägheit (Nm/kgm²)	110/4	16.6/0.47	16.6/0.47	8.86/02	*4]						*4]						*4]				
A5 Moment/Trägheit (Nm/kgm²)	110/4	16.6/0.47	16.6/0.47	8.86/02	*4]						*4]						*4]				
A6 Moment/Trägheit (Nm/kgm²)	60.0/1.5	9.4/0.15	9.4/0.15	4.9/0.067	*4]						*4]						*4]				
Durchschnittliche Leistungsaufnahme (Kw)	1	0.5	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		
SCHUTZART	Mechanik Standard/optional	IP54/IP55	IP67	IP67	IP67	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67	IP67	IP67		
Hand & A3 arm Standard/optional	-	IP67	IP67	IP67	IP67	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP69K	IP69K	IP69K	IP69K	IP69K	IP69K	IP67	IP67	IP67		

● standard

○ auf Anfrage

- nicht verfügbar

[] mit Hardware- und/oder Softwareoption

*2) mit Sockel *3) Ø in mm mal Höhe in mm

*4) siehe Handgelenk-Träglastdiagramm

*7] max. kartesische Geschwindigkeit 250mm/sec [750 mm/sec. bei überwachter Sicherheit]

*10] max. kartesische Geschwindigkeit 500mm/sec [1000mm/sec bei überwachter Sicherheit]

** basierend auf ISO9283



PALETTIERROBOTER



ROBOTER SERIE

Type	50H	80H	100H	140H	185	315	450	500	700	-	-	7L	7L	8L	12S	12	-	12L	-	12L	20L	
Version	iC	iA	iB	iB	iC	iC	iB	iC	iB	iB	iD	iD	iC	iC	iC	iD	iC	iC	iC	iC		
STEUERUNG	Variante	R-30iB										R-30iB						R-30iB Plus	R-30iB			
	Open Air	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
	Mate	o	o	-	-	-	-	-	-	•	•	•	o	o	o	o	o	o	o	o		
	A	•	•	•	•	•	•	•	•	-	-	•	•	•	•	•	•	•	•	•		
Max.Traglast am Handgelenk (kg)	50	80	100	140	185	315	450	500	700	3	7	7	3 [7]	3 [8]	3 [12]	3 [12]	12	3 [12]	3 [20]	12	20	
	Reichweite (mm)	2003	2230	2655	2850	3143	3143	3130	3143	1437	717	911	1633	2028	1098	1420	1441	2009	1811	3123	3110	
	Achsanzahl	5	5	5	5	4	4	4	4	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6		
	Wiederholgenauigkeit (mm)	± 0.15	± 0.05**	± 0.2	± 0.2	± 0.5	± 0.5	± 0.5	± 0.5	± 0.08	± 0.04	± 0.03	± 0.08	± 0.08	± 0.08	± 0.08	± 0.08	± 0.08	± 0.08	± 0.15	± 0.15	
Gewicht der Mechanik (kg)	540	610	1150	1200	1600* ⁸ (1330* ⁹)	1600* ⁸ (1330* ⁹)	2430	2410* ⁸ (1910* ⁹)	2700	145	25	27	135	150	130	130	145	250	250	540	540	
	A1	360	360	360	360	360	360	370	360	360	360	360	340[360]	340[370]	340[360]	340[360]	340[370]	370	370	360	360	
	A2	225	245	136	155	144	144	145	144	144	250	245	245	250	255	250	250	235	260	260	225	
	A3	440	215	362	112	136	136	135	136	136	455	420	430	447	462	340	447	450	460.6	458	434	
	A4	234	20	250	20	720	720	540	720	540	380	380	380	400	380	380	380	400	400	400	400	
	A5	720	720	720	720	-	-	-	-	280	250	250	280[380]	280[360]	280[380]	280[380]	380	280[360]	280[360]	380	280	
	A6	-	-	-	-	-	-	-	-	720	720	720	540[720]	540[900]	540[720]	540[720]	900	540[900]	540[900]	720	900	
	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
MOTION RANGE (°)	A1	175	185	130	140	140	90	70	85	60	225	450	370	230	200	260	230	260	200	195	180	
	A2	175	180	130	115	140	100	70	85	60	215	380	310	225	200	280	225	240	175	175	180	
	A3	175	180	130	135	140	110	70	85	60	225	520	410	230	210	315	230	260	190	180	180	
	A4	175	180	170	135	305	195	180	200	120	425	550	550	430	430	430	430	430	360	400	350	
	A5	720	500	360	420	-	-	-	-	425	545	545	430	430	430	430	450	430	360	430	360	
	A6	-	-	-	-	-	-	-	-	625	1000	1000	630	630	630	630	720	630	550	630	600	
	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
MAXIMUM SPEED (°/s)	A1	150/6.3	-/48	441/39.2	147	88	155	196[294]	250	490	8.9/0.28	16.6/0.47	16.6/0.47	7.7[22.0]/ 0.24(0.65)	7.7[22.0]/ 0.24(0.65)	7.7[22.0]/ 0.24(0.65)	7.7[22.0]/ 0.24(0.65)	26.0/0.90	7.7[22.0]/ 0.24(0.65)	7.7[44]/ 0.24(1.04)	22.0/0.65	39.2/0.88
	A2	68/2.5	-/25	245/15.7	53	-	-	-	-	-	8.9/0.28	16.6/0.47	16.6/0.47	7.7[22.0]/ 0.24(0.65)	7.7[22.0]/ 0.24(0.65)	7.7[22.0]/ 0.24(0.65)	7.7[22.0]/ 0.24(0.65)	26.0/0.90	7.7[22.0]/ 0.24(0.65)	7.7[44]/ 0.24(1.04)	22.0/0.65	39.2/0.88
	A6	-	-	-	-	-	-	-	-	3.0/0.035	9.4/0.15	9.4/0.15	0.2[9.8]/ 0.0027[0.17]	0.2[9.8]/ 0.0027[0.17]	0.2[9.8]/ 0.0027[0.17]	0.2[9.8]/ 0.0027[0.17]	11.0/0.30	0.2[9.8]/ 0.0027[0.17]	0.2[22]/ 0.0027[0.28]	9.8/0.17	19.6/0.25	
Durchschnittliche Leistungsaufnahme (Kw)		2.5	2.5	2.5	3	3	3	3	3	1	0.5	0.5	1	1	1	1	1	1	2.5	2.5		
SCHUTZART	Mechanik Standard/optional	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP67/ IP69K	IP67/ IP69K	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54/IP67	IP54/IP67		
	Hand & A3 arm Standard/optional	IP67	IP67	IP67	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP67/ IP69K	IP67/ IP69K	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP67	IP67		



PORTALMONTAGE

ROBOTER SERIE	M-20	M-710		R-2000		PAINT		P-50	P-250	P-350	
Type	20T	20MT	35MT	50T	70T	200T	-	5L	10L	15	
Version	iA	iA	iA	iC	iC	iB	iA	iA	iB	iB	
STEUERUNG	Variante	R-30iB						R-30iB			
	Open Air	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	Mate	-	-	-	○	○	-	●	●	●	
	A	●	●	●	●	●	-	-	-	●	
	B	○	○	○	○	○	-	-	-	-	
Max.Traglast am Handgelenk (kg)	20	20	35	50	70	200	5	5	10	15	
Reichweite (mm)	1662 *1)	1663 *1)	1663 *1)	1900 *1)	1900 *1)	2208 *1)	704	892	1800	1400	
Achsanzahl	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	
Wiederholgenauigkeit (mm)	± 0.04**	± 0.04**	± 0.04**	± 0.07	± 0.07	± 0.3	± 0.02	± 0.03	± 0.2	± 0.2	
Gewicht der Mechanik (kg)	185	185	187	410	410	1100	35	37	331	323	
MOTION RANGE (°)	A1	*1)	*1)	*1)	*1)	*1)	340	340	320	320	
	A2	300	300	300	261	261	245	200	230	240	
	A3	586	586	586	491	491	406	388	373	404	
	A4	400	400	400	720	720	720	380	380	1080	
	A5	360	280	280	250	250	250	240	240	1080	
	A6	900	900	900	720	720	720	720	720	1080	
	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
MAXIMUM SPEED (°/s)	A1	*1)	*1)	*1)	*1)	*1)	350	270	140	140	
	A2	175	175	180	175	120	70	350	270	140	
	A3	180	180	200	175	120	90	400	270	160	
	A4	360	405	350	250	225	110	450	450	375	
	A5	360	405	350	250	225	110	450	430	430	
	A6	550	615	400	355	225	155	720	720	545	
	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
A4 Moment/Trägheit (Nm/kgm²)	44/1.04	45.1/2.01	110/4	206/28	294/28	1274/117.6	11.9/0.3	11.9/0.3	43.35/1.954	65.02/2.931	65.4/2.999
A5 Moment/Trägheit (Nm/kgm²)	44/1.04	45.1/2.01	110/4	206/28	294/28	1274/117.6	11.9/0.3	11.9/0.3	36.86/1.413	55.29/2.119	55.3/2.158
A6 Moment/Trägheit (Nm/kgm²)	22/0.28	30.0/1.01	60.0/1.5	127/11	147/11	686/58.8	6.7/0.1	6.7/0.1	4.90/0.025	7.36/0.038	7.4/0.073
Durchschnittliche Leistungsaufnahme (Kw)	1	1	1	2.5	2.5	3	0.5	0.5	0.8	0.8	3.5
SCHUTZART	Mechanik Standard/optional	IP54	IP54	IP54	IP54 /IP67	IP54 /IP67	IP54 /IP56	*5]	*5]	*5]	*5]
	Hand & A3 arm Standard/optional	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	*5]	*5]	*5]	*5]

● standard

○ auf Anfrage

- nicht verfügbar

[] mit Hardware- und/oder Softwareoption

*1) abhängig von Schienenspezifikation

*5] ATEX-zertifiziert Kat. II Gruppe 2G und 2D

** basierend auf ISO9283

MANUFACTURED
EFFICIENCY

5 PRODUKTGRUPPEN – EINE
GEMEINSAME SERVO-
UND STEUERUNGSPLATTFORM



FA
CNCs, Servomotoren
und Laser



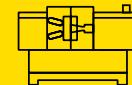
ROBOTER
Industrieroboter, Zubehör
und Software



ROBOCUT
Drahterdiermaschinen



ROBODRILL
Kompakte CNC-
Bearbeitungszentren



ROBOSHOT
Spritzgussmaschinen



WWW.FANUC.EU