

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 480,000 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
- надежность 99.99%
- 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

520,000
роботов FANUC
установлено по
всему миру

более

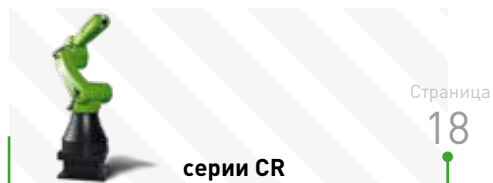
7,000
роботов может производиться
ежемесячно

СОДЕРЖАНИЕ

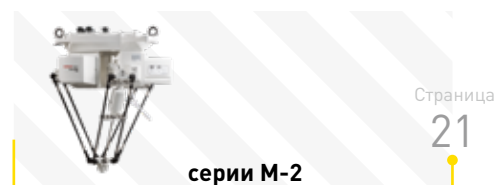
Антропоморфные Роботы



Коллаборативные Роботы



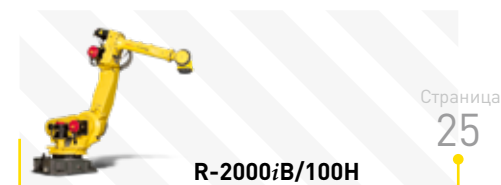
Дельта Роботы



SCARA Роботы



Паллетизация Роботы



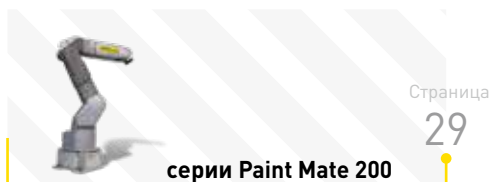
Дуговая сварка Роботы



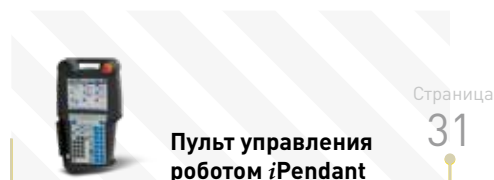
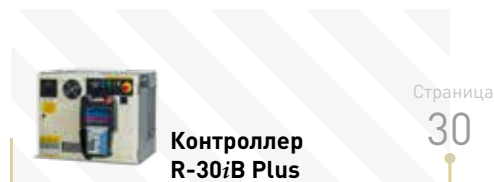
Портальные Роботы



Покраска Роботы



Контроллер



Дополнительные
возможности

Страница
32

Система технического
зрения iRVision

Страница
34

Нулевое время
простоя

Страница
35

Программный
комплекс Roboguide

Страница
36

Сервис и
поддержка

Страница
38

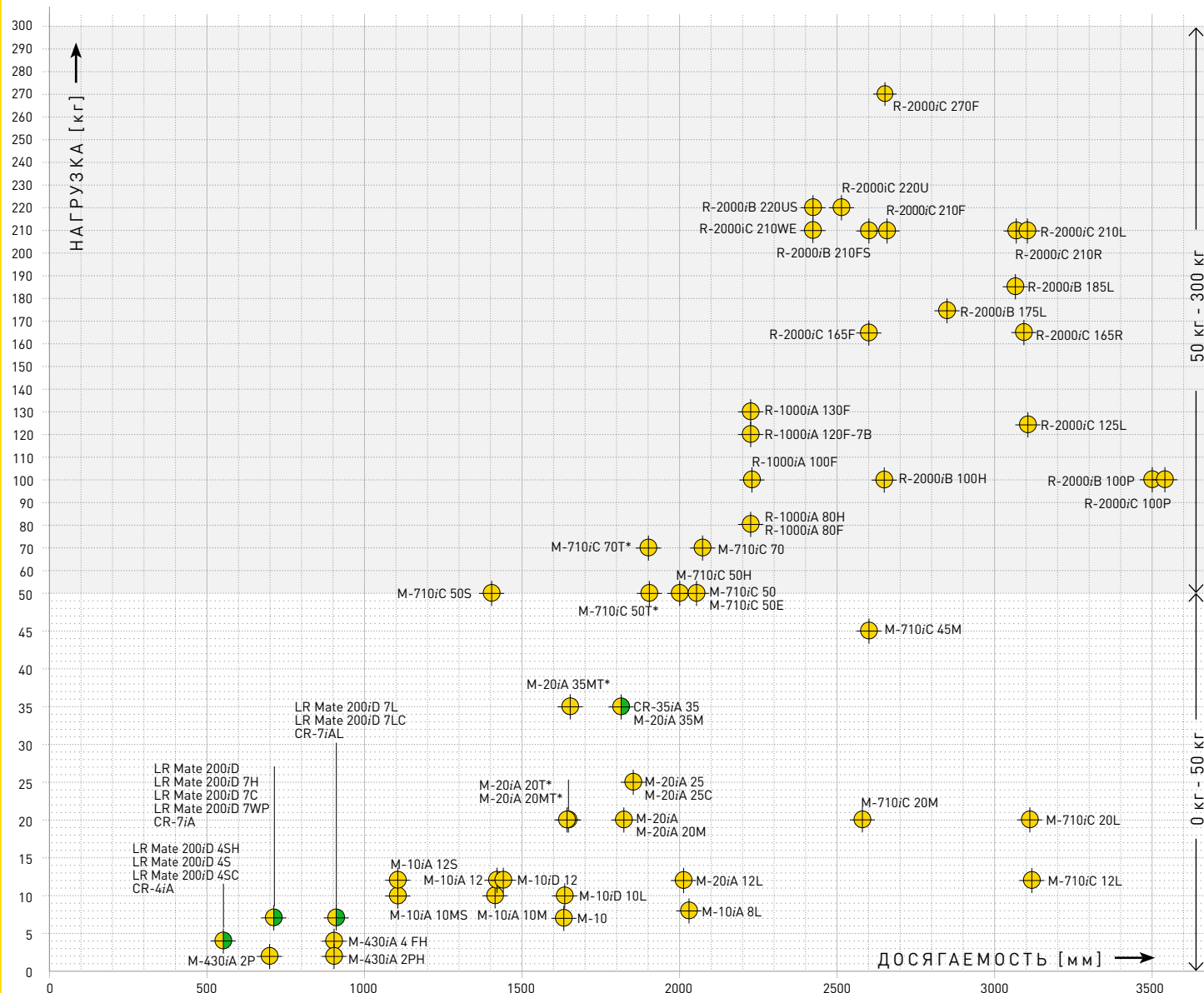
Обзор
роботов

Страница
43

ВЫБЕРИТЕ СЕБЕ

АНТРОПОМОРФНОГО РОБОТА

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



*1) зависит от спецификации рельсы

Серии LR Mate
Страница 8



Серии M-430
Страница 9



Серии M-10
Страница 10



Серии M-20
Страница 11



Серии M-710
Страница 13



Серии R-1000
Страница 16



Серии R-2000
Страница 17



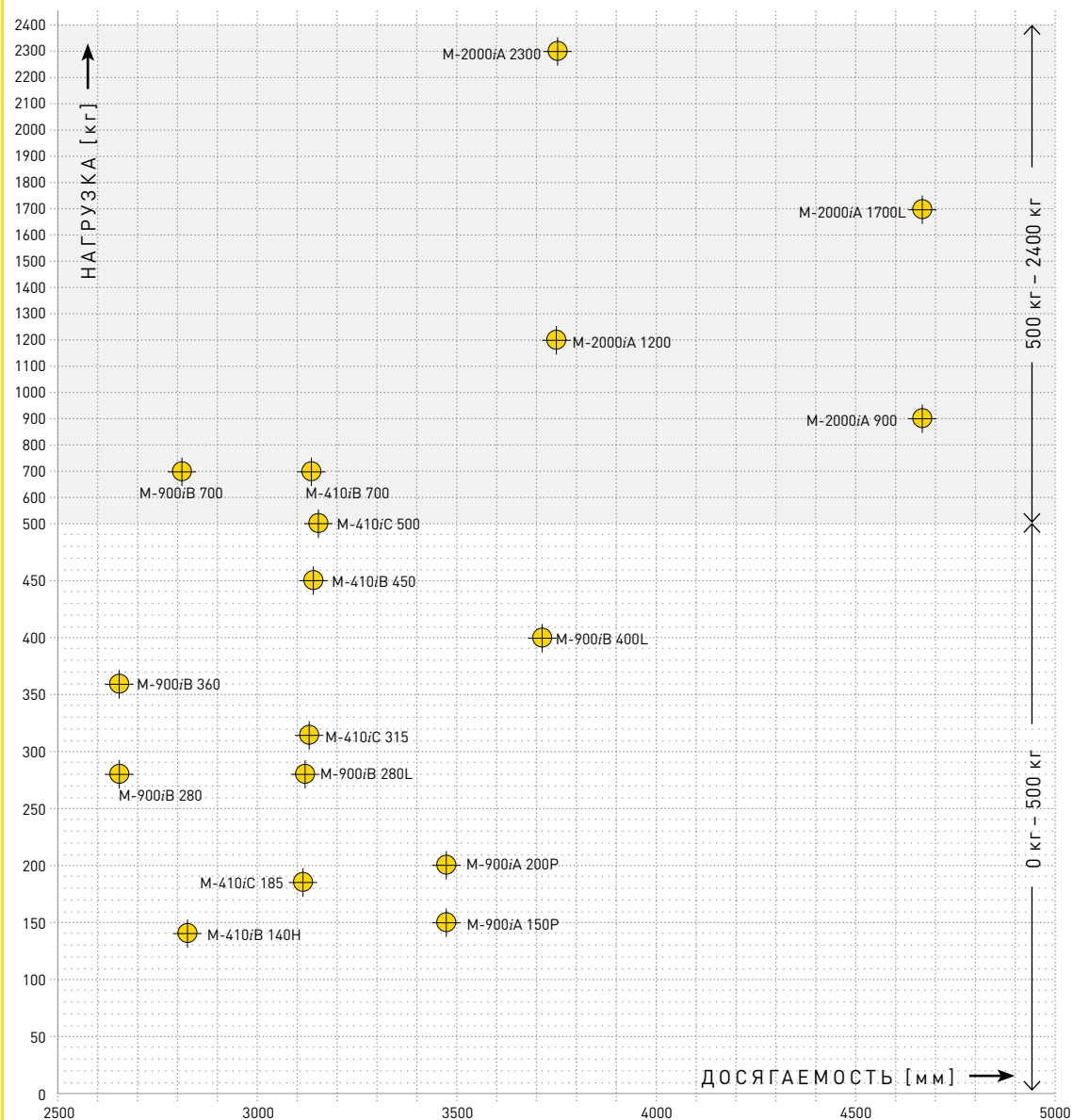
Серии CR
Страница 18



ВЫБЕРИТЕ СЕБЕ

АНТРОПОМОРФНОГО РОБОТА

М-410 | М-900 | М-2000



Серии М-410
Страница..... 12



Серии М-900
Страница..... 14



Серии М-2000
Страница..... 15



*1) зависит от спецификации рельсы

Роботы серии LR Mate



Максимальная нагрузка на кисть: **7 кг**



Максимальная досягаемость: **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)
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)
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)



LR Mate 200iD

Робот			Контроллер							Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Достигаемость (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)	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 Compact	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A	Шкаф типа B																									
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	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	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		●		-			○	●	-	-	7	717	6	± 0.01**	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	911	6	± 0.01**	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	●		-			○	●	-	-	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

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

Роботы серии M-430



Максимальная нагрузка на кисть: **4 кг**



Максимальная досягаемость: **900 мм**

Модельный ряд роботов:

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



M-430iA/4FH

Робот			Контроллер							Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Достигаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота (°)						Максимальная скорость (°/s)						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 Compact	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A	Шкаф типа B																							
M-430	iA	2P	●		-	-	-	●	○	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	●		-	-	-	●	○	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	●		-	-	-	●	○	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

● стандартно ○ по запросу - недоступно () с аппаратным и/или программным обеспечением

Роботы серии M-10



Максимальная нагрузка на кисть: **12 кг**



Максимальная досягаемость: **2028 мм**



M-10iD/12

Модельный ряд роботов:

M-10iA/7L	Длинная рука, полое запястье
M-10iA/8L	Длинная рука, полое запястье
M-10iA/10MS	Короткая рука, высокая инерция
M-10iA/10M	Высокая инерция
M-10iD/10L	Длинная рука, полое запястье
M-10iA/12	Полое запястье
M-10iA/12S	Короткая рука, полое запястье
M-10iD/12	Полое запястье



Робот			Контроллер							Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Достигаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота (°)						Максимальная скорость (°/s)						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 Compact	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A	Шкаф типа B																							
M-10	iA	7L	●		-	-	○	●	○	7	1633	6	± 0.03**	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	●		-	-	○	●	○	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	●		-	-	○	●	○	10	1101	6	± 0.03**	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	●		-	-	○	●	○	10	1422	6	±0.03** (±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	iD	10L		●	-	-	○	●	○	10	1636	6	± 0.03**	150	340 (370)	235	450	380	380	900	260	240	260	430	450	720	22.0/0.65	22.0/0.65	9.8/0.17	1	IP54 /IP55	IP67
M-10	iA	12S	●		-	-	○	●	○	12	1098	6	± 0.03**	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	●		-	-	○	●	○	12	1420	6	± 0.03**	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
M-10	iD	12		●	-	-	○	●	○	12	1441	6	± 0.02**	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 /IP55	IP67

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

Роботы серии M-20



Максимальная нагрузка на кисть: **35 кг**



Максимальная досягаемость: **2009 мм**



M-20iB/25

Модельный ряд роботов:

M-20iA/12L	Длинная рука, Полое запястье
M-20iA/20T	Портальный робот, Полое запястье
M-20iA	Стандартная модель, Полое запястье
M-20iB/25	Стандартная модель (2 интегрированных соленоидных клапана)
M-20iB/25C	Для использования в чистых помещениях
M-20iA/20M, /35M	Высокая инерция
M-20iA/20MT, /35MT	Высокая инерция, Портальный робот



Робот			Контроллер							Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Достигаемость (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)	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 Compact	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A	Шкаф типа B																							
M-20	iA	12L	●		-	-	○	●	○	12	2009	6	± 0.03**	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	●		-	-	-	●	○	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		●		-	-	○	●	○	20	1811	6	± 0.03**	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	●		-	-	○	●	○	20	1813	6	±0.03** (±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	●		-	-	-	●	○	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	●		-	-	○	●	○	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	IP67	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	iA	35M	●		-	-	○	●	○	35	1813	6	± 0.03**	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	●		-	-	-	●	○	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

● стандартно ○ по запросу - недоступно { } с аппаратным и/или программным обеспечением *1) зависит от спецификации рельсы ** По стандарту ISO9283 ***для пищевой промышленности

Роботы серии M-410



Максимальная нагрузка на кисть: **700 кг**



Максимальная досягаемость: **3143 мм**



M-410iC/185

Модельный ряд роботов:

M-410iB/140H	5 осей
M-410iB/450, /700	Полное запястье
M-410iC/100	Нет полого запястья
M-410iC/185, /135, /500	Полное запястье



Робот			Контроллер							Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Достигаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота (°)						Максимальная скорость (°/s)						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 Compact	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A	Шкаф типа B																							
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	iB	450	●		-	-	-	●	○	450	3130	4	± 0.5	2430	360	145	135	540	-	-	70	70	70	180	-	-	196 (294)	-	-	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

Роботы серии M-710



Максимальная
нагрузка на
кость: **70 кг**



Максимальная
дотягаемость:
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

M-710iC 50

Робот			Контроллер							Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Достигаемость (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)	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 Compact	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A	Шкаф типа B																							
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	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	IP67
M-710	iC	70T	●		-	-	○	●	○	70	1900**1)	6	± 0.07	410	*1)	261	491	720	250	720	*1)	120	120	120	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-900



Максимальная
нагрузка на
кисть: **700 кг**



Максимальная
дотягаемость: **3704 мм**

Модельный ряд роботов:

M-900iA/150P, /200P	Установка на платформу
M-900iB/280	Модель с повышенной жесткостью
M-900iB/360, /700	Стандартная модель
M-900iB/280L, /400L	Длинная рука



M-900iB/700



Робот			Контроллер							Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Достигаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота (°)						Максимальная скорость (°/s)						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 Compact	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A	Шкаф типа B																							
M-900	iA	150P	●	-	-	-	●	○	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	●	-	-	-	-	○	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	●	-	-	-	●	○	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	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 M-2000



Максимальная нагрузка на кисть: **2300 кг**



Максимальная досягаемость: **4683 мм**

Модельный ряд роботов:

- M-2000iA/900L, /1700L Длинная рука
- M-2000iA/1200, /2300 Стандартная модель



M-2000iA/1700L

Робот			Контроллер							Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Достигаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота (°)						Максимальная скорость (°/s)						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					Корпус стандартный / опциональный	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный
			R-30iB	R-30iB Plus	Шкаф Compact	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A	Шкаф типа B																							
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



Максимальная
нагрузка на
кисть: **120 кг**



Максимальная
дотягаемость: **2230 мм**



R-1000iA

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						Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Достигаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота (°)							Максимальная скорость (°/s)							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	J7	J1	J2	J3	J4	J5	J6	J7							
			R-30iB	R-30iB Plus	Шкаф Compact	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A																								Шкаф типа B		
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/IP55	IP67
R-1000	iA	80F		●	-	-	○	●	○	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		●	-	-	○	●	○	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		●	-	-	○	●	○	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		●	-	-	○	●	○	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



Максимальная нагрузка на кисть: **270 кг**



Максимальная досягаемость: **3540 мм**



R-2000iC/270F

Модельный ряд роботов:

R-2000iB/100H	5 осей
R-2000iB/100P	Установка на платформу
R-2000iC/100P	Установка на платформу
R-2000iB/175L, /185L	Длинная рука
R-2000iC/125L, /210L	Длинная рука
R-2000iC/220U	Установка в потолочном положении
R-2000iC/165F, /210F, /270F	Стандартная модель
R-2000iC/165R, /210R	Установка на стойку
R-2000iB/210FS	Полное запястье
R-2000iC/210WE	Для работы в чистых помещениях
R-2000iB/220US	Установка в потолочном положении, полное запястье



Робот			Контроллер							Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Достигаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота (°)						Максимальная скорость (°/s)						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 Compact	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A	Шкаф типа B																							
R-2000	iB	100H	●		-	-	-	●	○	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	●		-	-	-	●	○	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	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	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	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	iB	175L	●		-	-	-	●	○	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	●		-	-	-	●	○	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	210FS	●		-	-	-	●	○	210	2605	6	± 0.3	1250	360	136	234	420	250	420	110	90	95	130	130	200	1333/141.1	1333/141.1	706/78.4	2.5	IP54	IP67
R-2000	iC	210F		●	-	-	○	●	○	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		●	-	-	-	●	○	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	iB	220US	●		-	-	-	●	○	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	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

● стандартно ○ по запросу - недоступно [] с аппаратным и/или программным обеспечением *1] зависит от спецификации рельсы ** По стандарту ISO9283

Коллаборативная серия



Максимальная нагрузка на кисть: **35 кг**



Максимальная досягаемость: **1813 мм**



CR-35iA

Модельный ряд роботов:

CR-35iA/35	Стандартная модель
CR-7iA	Стандартная модель
CR-7iA/7L	Длинная рука
CR-4iA	Стандартная модель

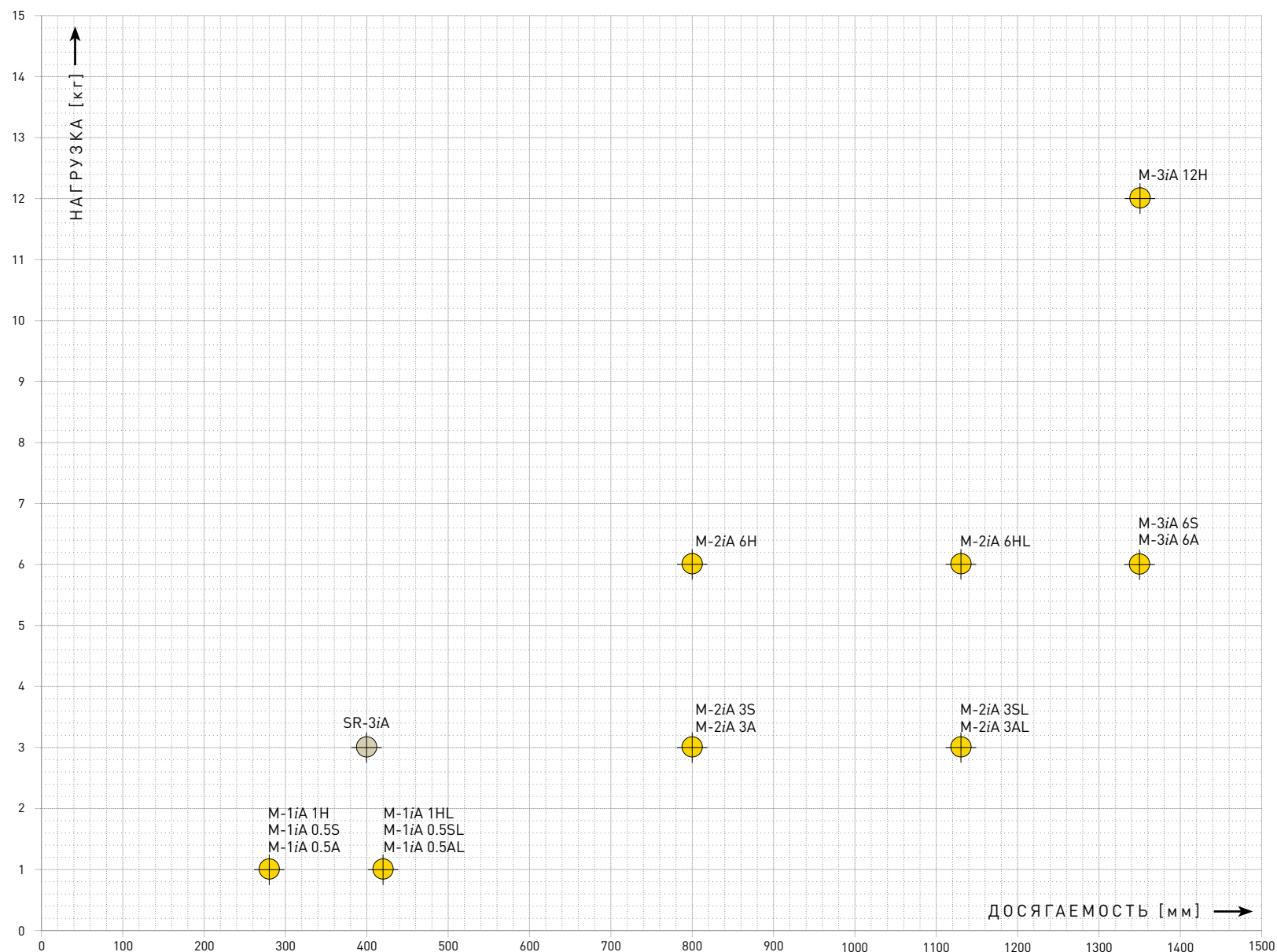


Робот			Контроллер							Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Достигаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота (°)						Максимальная скорость (°/с)						Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм)	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 Compact	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A	Шкаф типа B																							
CR-35	iA	35	●		-	-	-	●	○	35	1813	6	± 0.03**	990	370	165	258	400	220	900	*7]	*7]	*7]	*7]	*7]	*7]	110/4	110/4	60.0/1.5	1	IP54	IP67
CR-7	iA	7L	●		-	-	●	-	-	7	911	6	± 0.01**	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	●		-	-	●	-	-	7	717	6	± 0.01**	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	●		-	-	●	-	-	4	550	6	± 0.01**	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

● стандартно ○ по запросу - недоступно () с аппаратным и/или программным обеспечением *7] максимальная декартова скорость 250мм/сек (750мм/сек., при проверке безопасности) *10] максимальная декартова скорость 500мм/сек (1000мм/сек, при проверке безопасности) ** По стандарту ISO9283

ВЫБЕРИТЕ СЕБЕ

ДЕЛЬТА РОБОТА И SCARA РОБОТА



M-1iA Страница 20



M-2iA Страница 21



M-3iA Страница 22



серии SR Страница 23

Роботы серии M-1



Максимальная
нагрузка на
кость: **1 кг**



Максимальная
дотягаемость:
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



M-1iA/0.5A



Робот			Контроллер							Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Достигаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота (°)						Максимальная скорость (°/s)						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 Compact	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A	Шкаф типа B																							
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



Максимальная
нагрузка на
кисть: **6 кг**



Максимальная
дотягаемость: **1130 мм**



M-2iA/3S

Модельный ряд роботов:

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



Робот			Контроллер							Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Достигаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота (°)						Максимальная скорость (°/s)						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	J3	J4	J5	J6							
			R-30iB	R-30iB Plus	Шкаф Compact	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A	Шкаф типа B																							
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 [] с аппаратным и/или программным обеспечением ^{(*)3} Ø в мм по высоте ^{(*)4} см. диаграмму нагрузки запястья

Роботы серии M-3



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
M-3iA/12H	3 осей, полое запястье



M-3iA/6S



Робот			Контроллер							Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Достигаемость (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)	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 Compact	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A	Шкаф типа B																							
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 SCARA



Максимальная нагрузка на кисть: **3 кг**



Максимальная досягаемость: **400 мм**

Модельный ряд роботов:

SR-3iA 4 оси

SR-6iA 4 оси



SR-3iA

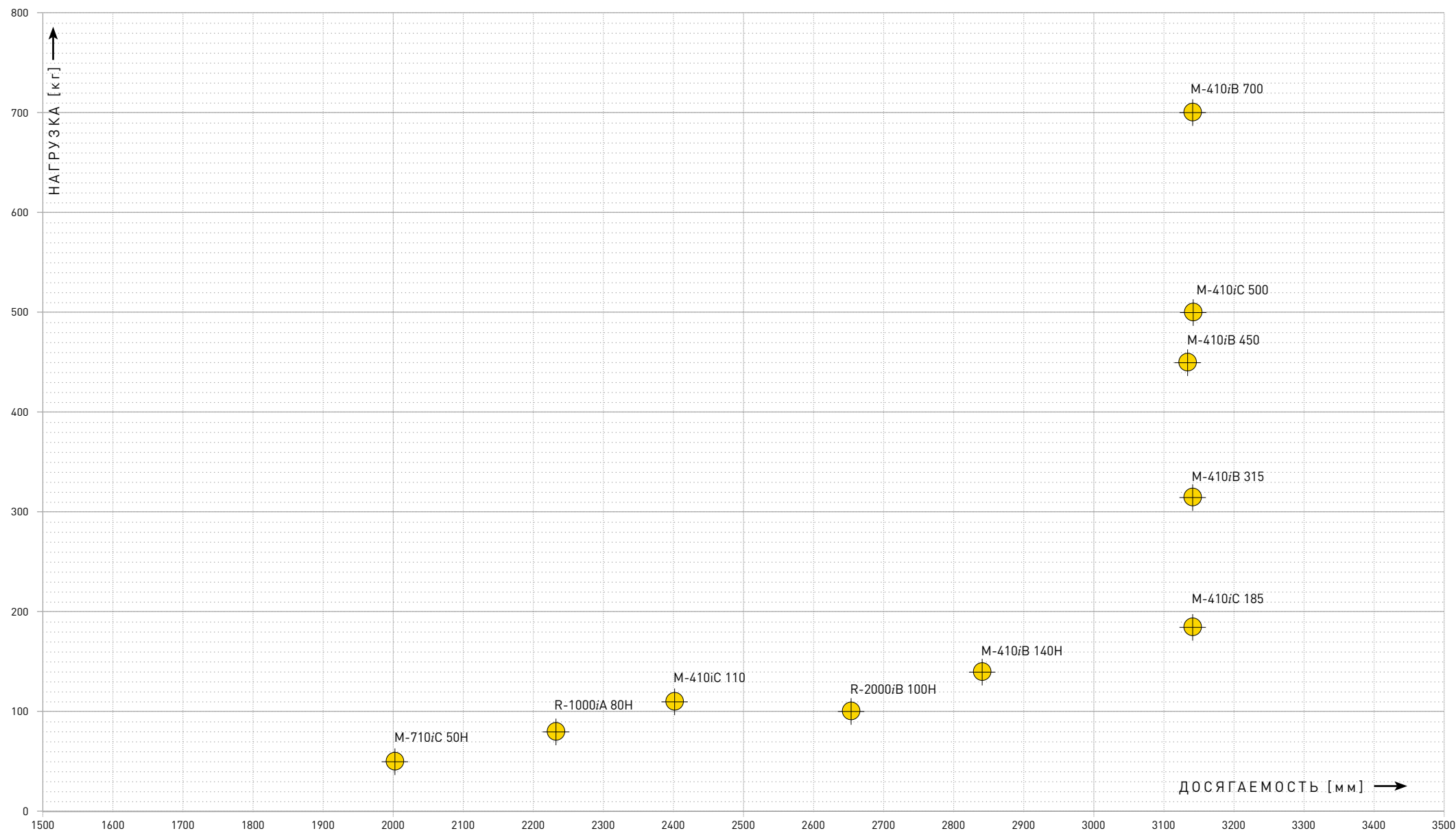


Робот			Контроллер						Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Достигаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота (°)						Максимальная скорость (°/s)						Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (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 Compact	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A																						Шкаф типа B	
SR-3	iA		●	●	-	-	-	-	3	400	4	± 0.01 [J1, J2] ± 0.01 [J3] ± 0.004° [J4]	19	284	290	200 mm *	720	-	-	720	780	1800 mm/s	3000	-	-	--/0.06	-	-	0.2	IP20	IP20

● стандартно ○ по запросу - недоступно | с аппаратным и/или программным обеспечением * z ось

ВЫБЕРИТЕ СЕБЕ

РОБОТА ДЛЯ ПАЛЛЕТИЗАЦИИ



Роботы для паллетизации



M-710iC/50H



M-410iC/110

Модельный ряд роботов:

M-710iC/50H	5 осей
R-1000iA/80H	5 осей
R-2000iB/100H	5 осей
M-410iC/110	Нет полового запястья
M-410iB/140H	5 осей
M-410iB/450, /700	Полное запястье
M-410iC/185, /315, /500	Полное запястье



R-2000iB/100H



M-410 Series



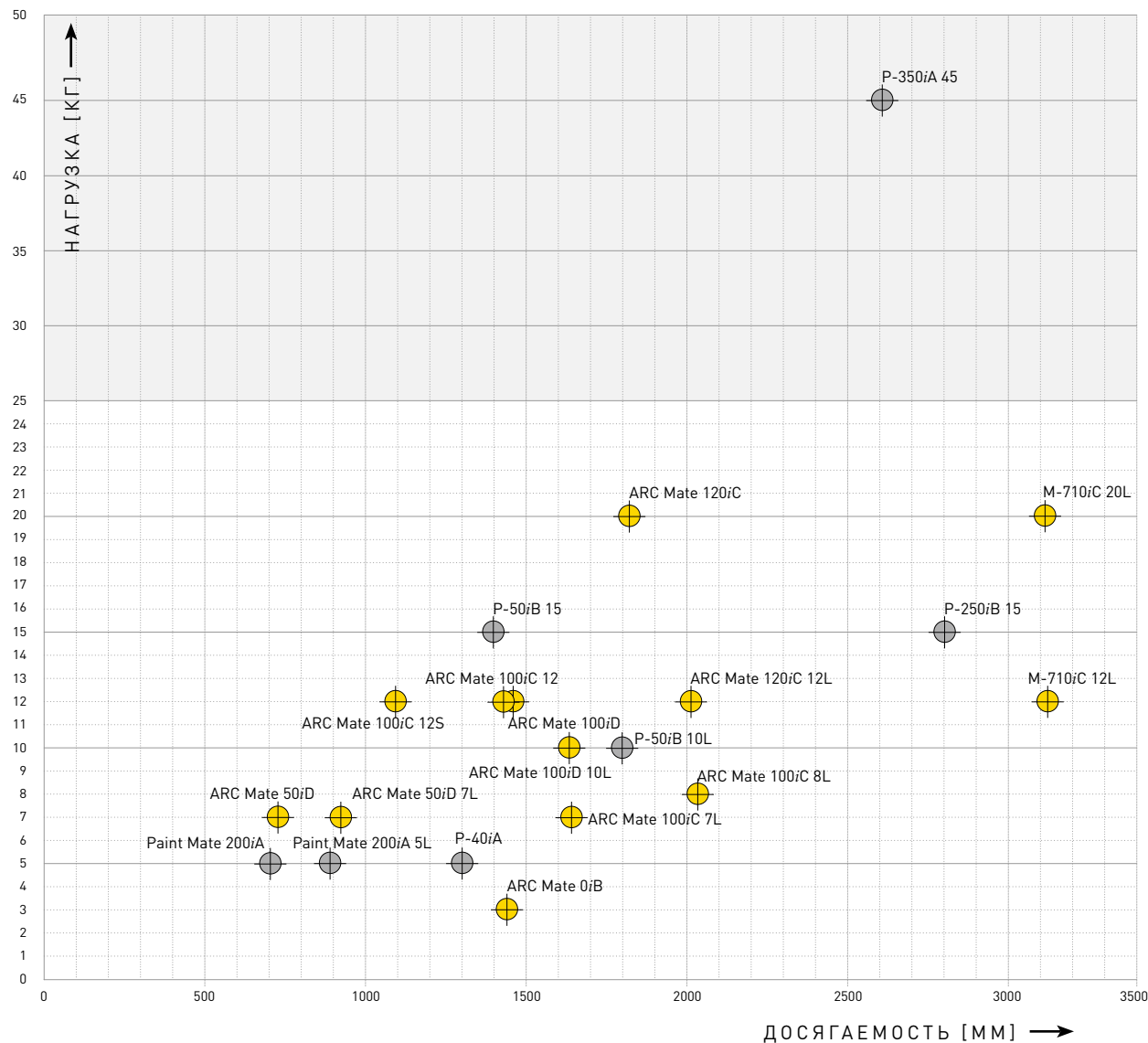
Робот			Контроллер							Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Достигаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота (°)						Максимальная скорость (°/s)						Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (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 Compact	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A	Шкаф типа B																							
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
R-2000	iB	100H	●		-	-	-	●	○	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
M-410	iC	110		●	-	-	-	●	○	110	2403	4	± 0.2	1030	370	125	140	720	-	-	145	130	140	420	-	-	53	-	-	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	iB	450	●		-	-	-	●	○	450	3130	4	± 0.5	2430	360	145	135	540	-	-	70	70	70	180	-	-	196 (294)	-	-	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

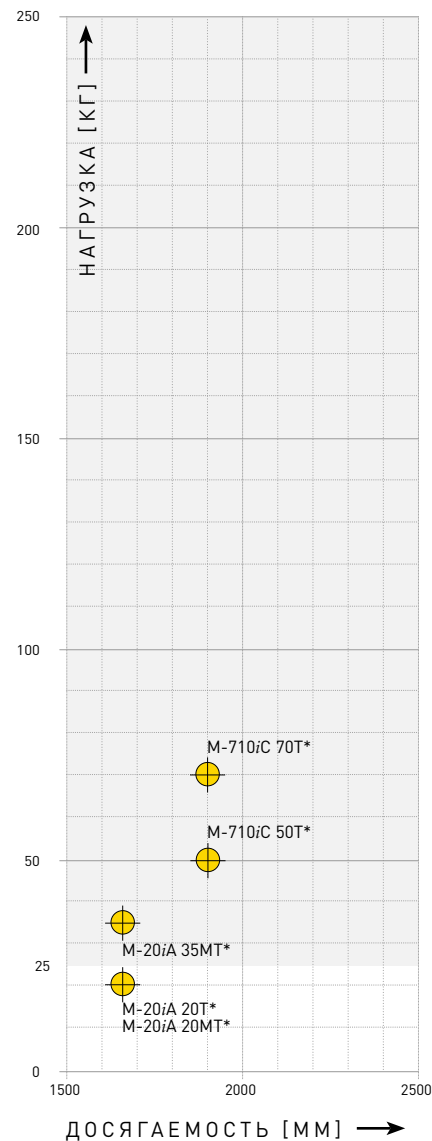
ВЫБЕРИТЕ СЕБЕ

ПОРТАЛЬНЫХ РОБОТОВ, РОБОТОВ ДЛЯ СВАРКИ, РОБОТОВ ДЛЯ ПОКРАСКИ

Роботы для сварки. Роботы для покраски.



Портальные роботы



Роботы для дуговой
сварки Страница 25



Портальные
роботы Страница 26



Роботы для
покраски Страница 27

*1) зависит от спецификации рельсы

Роботы для дуговой сварки



серии ARC Mate 0



серии ARC Mate 120



серии ARC Mate 50



M-710iC/12L



серии ARC Mate 100



M-710iC/20L

Модельный ряд роботов:

ARC Mate 0iB	Стандартная модель
ARC Mate 50iD	Стандартная модель
ARC Mate 50iD/7L	Длинная рука
ARC Mate 100iD	Стандартная модель, полые запястье/рука/основание
ARC Mate 100iD/10L	Длинная рука, полые запястье/рука/основание
ARC Mate 100iC/7L	Длинная рука, полые запястье/рука
ARC Mate 100iC/8L	Длинная рука, полые запястье/рука
ARC Mate 100iC/12S	Короткая рука, полые запястье/рука
ARC Mate 100iC/12	Стандартная модель, полые запястье/рука
ARC Mate 120iC/12L	Длинная рука, полые запястье/рука
ARC Mate 120iC	Стандартная модель, полые запястье/рука
M-710iC/12L	Длинная рука, полые запястье/рука
M-710iC/20L	Длинная рука



Робот			Контроллер							Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Достигаемость (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)	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-30VB	R-30VB Plus	Шкаф Compact	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A	Шкаф типа B																							
ARC Mate 0	iB		●	-	-	●	-	-	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		●	-	-	●	-	-	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	iC	7L	●	-	-	○	●	○	3 [7]	1633	6	± 0.03**	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)	0.2(9.8)/0.0027(0.17)	1	IP54	IP54	
ARC Mate 100	iC	8L	●	-	-	○	●	○	3 [8]	2028	6	± 0.04**	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)	0.2(9.8)/0.0027(0.17)	1	IP54	IP54	
ARC Mate 100	iD	10L	●	-	-	○	●	○	10	1636	6	± 0.03**	150	340 [370]	235	450	380	380	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	iC	12S	●	-	-	○	●	○	3 [12]	1098	6	± 0.04**	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)	0.2(9.8)/0.0027(0.17)	1	IP54	IP54	
ARC Mate 100	iC	12	●	-	-	○	●	○	3 [12]	1420	6	± 0.03**	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)	0.2(9.8)/0.0027(0.17)	1	IP54	IP54	
ARC Mate 100	iD		●	-	-	○	●	○	12	1441	6	± 0.02**	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 120	iC	12L	●	-	-	○	●	○	3 [12]	2009	6	± 0.03**	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)	0.2(9.8)/0.0027(0.17)	1	IP54	IP54	
ARC Mate 120	iC		●	-	-	○	●	○	3 [20]	1811	6	± 0.03**	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)	0.22(22)/0.0027(0.28)	1	IP54	IP54	
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

Портальные роботы

М-20iA/20T
М-20iA/20MT
М-20iA/35MT

М-710iC/50T
М-710iC/70T

Модельный ряд роботов:

М-20iA/20T Портальный робот

М-20iA/20MT Портальный робот

М-20iA/35MT Портальный робот

М-710iC/50T Портальный робот

М-710iC/70T Портальный робот



Робот			Контроллер							Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Достигаемость (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)	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 Compact	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A	Шкаф типа B																							
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	iA	20MT	●		-	-	-	●	○	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	●		-	-	-	●	○	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	●		-	-	○	●	○	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	●		-	-	○	●	○	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

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

*1) зависит от спецификации рельсы

** По стандарту ISO9283

Роботы для покраски



серии Paint Mate 200



серии P-40



серии P-50



серии P-250



серии P-350

Модельный ряд роботов:

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



Робот			Контроллер							Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Достигаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота (°)						Максимальная скорость (°/s)						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 Compact	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A	Шкаф типа B																							
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	± 0.2	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-50	iB	15	●		-	-	-	●	-	-	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	●		-	-	-	-	●	-	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	●		-	-	-	-	●	-	45	2606	6	± 0.1 **	590	360	225	440	800	250	800	180	180	180	250	250	250	206 / 28	206 / 28	127 / 20	2.5	*5)

● стандартно ○ по запросу - недоступно [] с аппаратным и/или программным обеспечением *5) сертифицировано ATEX Cat. II Group 2G and 2D ** По стандарту ISO9283

Контроллер R-30iB Plus



Шкаф типа Compact
440 x 85 x 260 mm

Шкаф типа Mate
470 x 400 x 322 mm

Шкаф типа „B“
740 x 1100 x 550 mm

Шкаф типа „A“
600 x 500 x 470 mm

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 экономичный 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*
- используя встроенный программный гид, 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
- большой объем информации благодаря мульти-оконному дисплею
- простая настройка/модификация системы технического зрения *iRVision* через пульт



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.

Система для распознавания случайно расположенных деталей 3D Area Sensor

Уникальная высокоскоростная система трехмерного поиска с использованием технического зрения для произвольно расположенных объектов внутри тары. Применяется и для депаллетизации продукции

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



ДВИЖЕНИЯ

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

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 ОФИЦАЛЬНОГО
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.



ЭФФЕКТИВНОЕ ПРОИЗВОДСТВО



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.



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 Area 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)



iRCalibration

iRCalibration функция упрощает процесс начальной настройки, ускоряет процесс полной интеграции



iRVision Weld Tip Inspection / iTorch-Mate

Поддерживает оптический контроль износа и состояния

Нулевое время простоя

ЭФФЕКТИВНОЕ ПРОИЗВОДСТВО



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)
- сервачасы 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 семафоры. 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
- Продвинутой 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 продуктивности 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

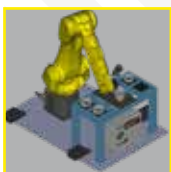
Симулятор робота содержит полный пакет инструментов проверки процесса включая движение, выполнение и проверку времени цикла, а также обнаружение столкновений.

Улучшение без времени простоя

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

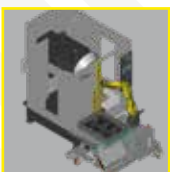
От дизайна до подтверждения - Высокоточный интерфейс и специальные инструменты

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.



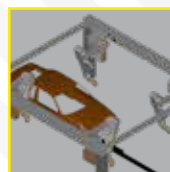
ChamferingPRO

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



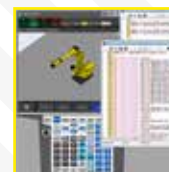
HandlingPRO

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, наложения, слоев краски, скорости нанесения и времени запуска.



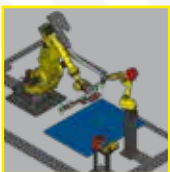
OLPCPRO

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"

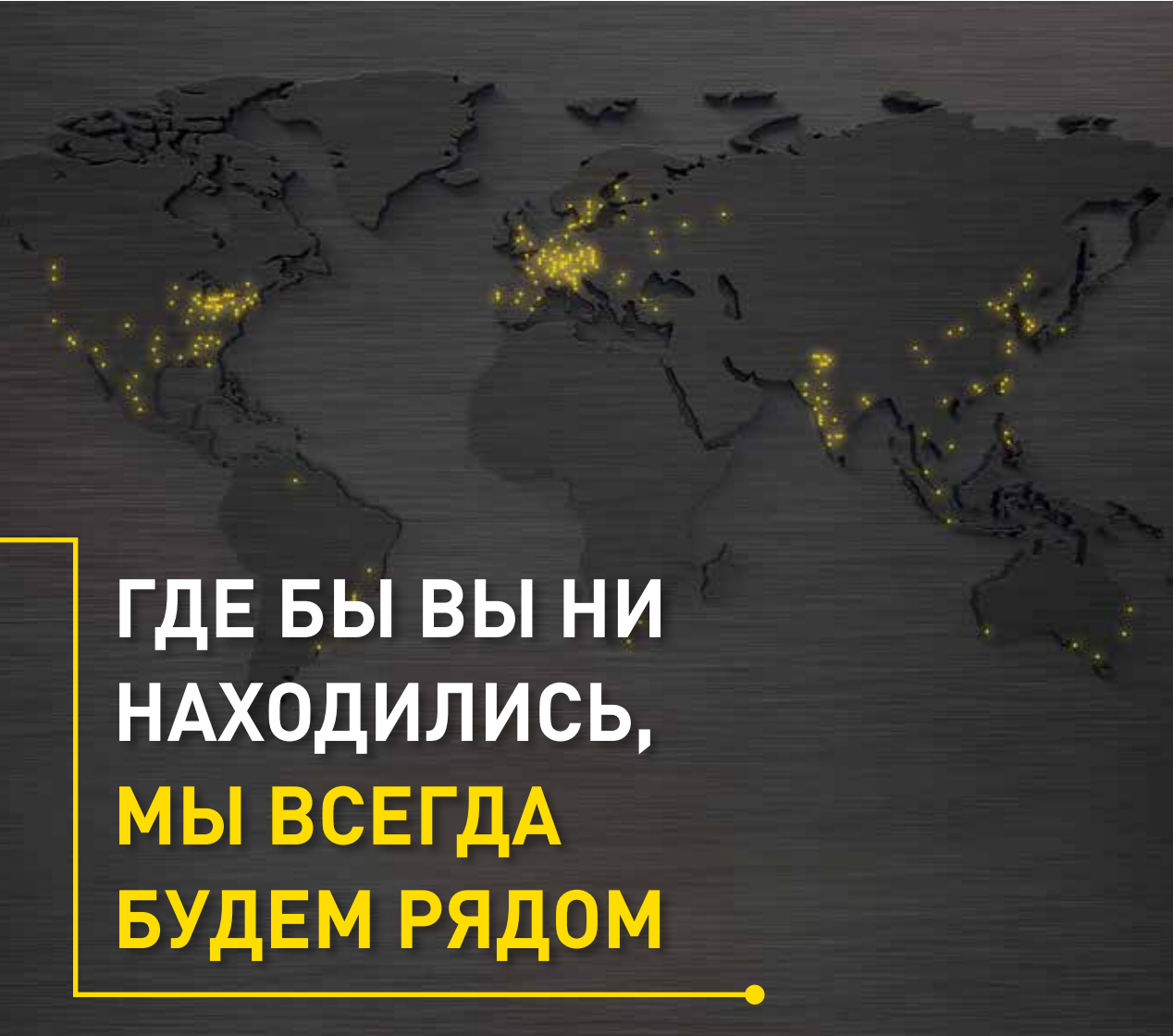
1. Поставка запасных частей на протяжении всего срока службы робота
2. Доставка комплектующих по всему миру 24/7
3. Европейский ремонтный центр
4. Онлайн-система проверки наличия и покупки запчастей
5. Комплект экстренной помощи
6. Резервирование запчастей
7. Хранение у клиента



Сервис

"Учитывая ваши потребности"

- Круглосуточная телефонная линия поддержки
- Сервисные контракты по
 - а. Услуги по прогнозированию "Эффективный мониторинг оборудования"
 - б. Профилактический ремонт "Увеличение срока службы вашего оборудования"
 - в. Устранение неисправностей "Услуги экстренной помощи"
 - г. Услуги по ремонту "Новая жизнь ваших запчастей и оборудования"
 - д. Услуги по восстановлению "Увеличение срока службы вашего оборудования"



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



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. Полностью оборудованные учебные центры

Service First 

- Обслуживание на протяжении всего срока службы
- Минимизация времени простоя
- Всемирная сеть поддержки

- Надежный
- Предсказуемый
- Простой в ремонте





РОБОТ СЕРИЯ

LR MATE 200



M-430



M-10



Тип			4SH	4S	4SC	7H	7C	7WP	-	7L	7LC	2P	2PH	4FH	7L	8L	10MS	10M	10L	12S	12	12
Версия			iD								iA			iA				iD	iA		iD	
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)			4	4	4	7	7	7	7	7	7	2	2	4	7	8	10	10	10	12	12	12
Достигаемость (мм)			550	550	550	717	717	717	717	911	911	700	900	900	1633	2028	1101	1422	1636	1098	1420	1441
Управляемых осей			5	6	6	5	6	6	6	6	6	6	6	5	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**	± 0.5	± 0.5	± 0.5	± 0.03**	± 0.04**	± 0.03**	±0.03 (±0.04*11)	± 0.03**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.02 **
Вес (kg)			19	20	20	24	25	25	25	27	27	45	57	55	135	150	130	130	150	130	130	145
УГОЛ ПОВОРОТА (°)	J1		360	360	360	360	360	360	360	360	360	360	360	360	340(360)	340(370)	340(360)	340(360)	340 [370]	340(360)	340(360)	340 [370]
	J2		230	230	230	245	245	245	245	245	245	230	230	230	250	255	250	250	235	250	250	235
	J3		402	402	402	420	420	420	420	430	430	400	383	383	447	462	441	445	450	340	447	450
	J4		240	380	380	250	380	380	380	380	380	380	380	300	380	400	380	400	380	380	380	380
	J5		720	240	236	720	250	250	250	250	250	300	300	540	280(380)	280(360)	280	280	380	280(380)	280(380)	380
	J6		-	720	720	-	720	720	720	720	720	540	540	-	540(720)	540(900)	720	720	900	540(720)	540(720)	900
	E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
МАКСИМАЛЬНАЯ СКОРОСТЬ (°/s)	J1		460	460	460	450	450	450	450	370	370	300	300	300	230	200	260	225	260	260	230	260
	J2		460	460	460	380	380	380	380	310	310	320	320	320	225	200	280	205	240	280	225	240
	J3		520	520	520	520	520	520	520	410	410	340	320	320	230	210	315	225	260	315	230	260
	J4		560	560	560	545	550	550	550	550	550	300	500	360	430	430	420	420	430	430	430	430
	J5		1500	560	560	1500	545	545	545	545	545	300	500	2000	430	430	420	420	450	430	430	450
	J6		-	900	900	-	1000	1000	1000	1000	1000	720	1700	-	630	630	720	700	720	630	630	720
	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	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	22.0/0.65	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	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	22.0/0.65	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	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	9.8/0.17	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	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
Класс IP	Корпус стандартный / опциональный		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	IP54/IP55	IP54/IP55	IP54/IP55
	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный		IP67	IP67	IP67	IP67/ IP69K	IP67	IP67/ IP69K	IP67/ IP69K	IP67/ IP69K	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67



РОБОТ СЕРИЯ

M-20



M-710



Тип			12L	20T		20M	20MT	25	25C	35M	35MT	12L	20L	20M	45M	50S	50T	50H	50	50E	70T	70
Версия			iA					iB		iA		iC										
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	20	20	25	25	35	35	12	20	20	45	50	50	50	50	50	70	70
Достигаемость (мм)			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
Управляемых осей			6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	5	6	6	6	6
Повторяемость (мм)			± 0.03**	± 0.04**	± 0.03**	±0.03 (±0.04 *11)	± 0.04**	± 0.02**	± 0.023**	± 0.03**	± 0.04**	± 0.09**	± 0.06**	± 0.06**	± 0.06**	± 0.04**	± 0.07	± 0.15	± 0.03**	± 0.07	± 0.07	± 0.04**
Вес (kg)			250	185	250	250	185	210	210	252	187	540	540	530	570	545	410	540	560	560	410	560
УГОЛ ПОВОРОТА (°)	J1		370	*1)	370	370	*1)	340 (360)	340 (360)	370	*1)	360	360	360	360	360	*1)	360	360	360	*1)	360
	J2		260	300	260	260	300	240	240	260	300	225	225	225	225	169	261	225	225	225	261	225
	J3		460,6	586	458	460,6	586	303	303	461,0	586	434	432	435	440	376	491	440	440	440	491	440
	J4		400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	800	720	720	234	720	720	720	720
	J5		360	360	360	280	280	290	290	280	280	380	280	280	250	250	250	720	250	380	250	250
	J6		900	900	900	900	900	540	540	900	900	720	900	900	800	720	720	-	720	720	720	720
	E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
МАКСИМАЛЬНАЯ СКОРОСТЬ (°/s)	J1		200	*1)	195	195	*1)	205	205	180	*1)	180	175	175	180	175	*1)	175	175	175	*1)	160
	J2		175	175	175	175	175	205	205	180	180	180	175	175	180	175	175	175	175	175	120	120
	J3		190	180	180	180	180	260	260	200	200	180	180	180	180	175	175	175	175	175	120	120
	J4		430	360	360	405	405	415	415	350	350	400	350	350	250	250	250	175	250	250	225	225
	J5		430	360	360	405	405	415	415	350	350	430	360	360	250	250	250	720	250	240	225	225
	J6		630	550	550	615	615	880	880	400	400	630	600	600	360	355	355	-	355	340	225	225
	E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм			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
Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм			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
Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм			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
Среднее Потребление энергии (кВт)			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
Класс IP	Корпус стандартный / опциональный		IP54/IP55	IP54	IP54/IP55	IP54/IP55	IP54	IP67	IP67	IP54/IP55	IP54	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54/IP67
	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный		IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67



РОБОТ СЕРИЯ

R-1000



R-2000



Тип			80H	80F	100F	120F-7B	130F	100H	100P	100P	125L	165F	165R	175L
Версия			iA	iA	iA	iA	iA	iB	iB	iC	iC	iC	iC	iB
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)			80	80	100	120	130	100	100	100	125	165	165	175
Достигаемость (мм)			2230	2230	2230	2230	2230	2655	3500	3540	3100	2655	3095	2852
Управляемых осей			5	6	6	7	6	5	6	6	6	6	6	6
Повторяемость (мм)			± 0.03**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.2	± 0.3	± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.3
Вес (кг)			610	620	665	790	675	1150	1560	1470	1115	1090	1370	1260
УГОЛ ПОВОРОТА (°)	J1		360	360	360	360	360	360	360	370	370	370	370	360
	J2		245	245	245	200	245	136	185	200	136	136	200	136
	J3		215	360	360	385	360	362	365	375	301	312	375	356
	J4		20	720	720	720	720	250	720	720	720	720	720	720
	J5		720	250	250	250	250	720	250	250	250	250	250	250
	J6		-	720	720	720	720	-	720	720	720	720	720	720
	E1		-	-	-	225	-	-	-	-	-	-	-	-
МАКСИМАЛЬНАЯ СКОРОСТЬ (°/s)	J1		185	170	130	130	130	130	110	120	130	130	115	95
	J2		180	140	110	110	110	130	90	100	115	115	110	90
	J3		180	160	120	120	120	130	110	115	125	125	125	95
	J4		180	230	170	170	170	170	120	140	180	180	180	120
	J5		500	230	170	170	170	360	120	140	180	180	180	120
	J6		-	350	250	250	250	-	190	210	260	260	260	190
	E1		-	-	-	130	-	-	-	-	-	-	-	-
Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм			-/48	380/30	690/57	800/71	800/71	441/39.2	980/225.4	1000/227	710/72	940/120	940/89	1225/225.4
Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм			-/25	380/30	690/57	800/71	800/71	245/15.7	980/225.4	1000/227	710/72	940/120	940/89	1225/225.4
Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм			-	200/20	260/32	360/38	360/38	-	706/196	706/196	355/40	490/100	490/46	706/196
Среднее Потребление энергии (кВт)			2.5	2.5	2.5	2.5	3	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
Класс IP	Корпус стандартный / опциональный		IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54	IP54	IP54	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56
	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный		IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67



R-2000

РОБОТ СЕРИЯ



Тип			185L	210FS	210F	210L	210WE	210R	220U	220US	250F	270F
Версия			iB	iB	iC	iC	iC	iC	iC	iB	iB	iC
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]			185	210	210	210	210	210	220	220	250	270
Достигаемость [мм]			3060	2605	2655	3100	2450	3095	2518	2443	2655	2655
Управляемых осей			6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
Повторяемость [мм]			± 0.3	± 0.3	± 0.05**	± 0.05**	± 0.1**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.3	± 0.3	± 0.05**
Вес [кг]			1290	1250	1370	1350	1180	1370	1020	1160	1270	1320
УГОЛ ПОВОРОТА [°]	J1		360	360	370	370	330	370	370	360	360	370
	J2		136	136	136	136	141	200	136	136	136	136
	J3		346	234	312	301	318	375	312	234	357	312
	J4		720	420	720	720	720	720	720	420	720	720
	J5		250	250	250	250	250	250	250	250	250	250
	J6		720	420	720	720	720	720	720	420	720	720
	E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
МАКСИМАЛЬНАЯ СКОРОСТЬ [°/s]	J1		95	110	120	105	95	105	120	110	95	105
	J2		85	90	105	90	85	100	85	85	85	90
	J3		88	95	110	85	95	110	110	95	88	85
	J4		120	130	140	120	120	140	140	130	120	120
	J5		120	130	140	120	120	140	140	130	120	120
	J6		190	200	220	200	190	220	220	200	190	200
	E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Момент силы J4 [Нм] / Момент инерции [кгм]			1225/225.4	1333/141.1	1360/225.4	1700/320	1333/141.1	1360/147	1360/147	1333/141.1	1382/225.4	1730/320
Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции [кгм]			1225/225.4	1333/141.1	1360/225.4	1700/320	1333/141.1	1360/147	1360/147	1333/141.1	1382/225.4	1730/320
Момент силы J6 [Нм] / Момент инерции [кгм]			706/196	706/78.4	735/196	900/230	706/78.4	735/82	735/82	706/78.4	715/196	900/230
Среднее Потребление энергии [кВт]			2.5	2.5	2.5	2.5	3	2.5	3	3	2.5	2.5
Класс IP	Корпус стандартный / опциональный		IP54 /IP56	IP54	IP54/IP56	IP54/IP56	IP67	IP54/IP56	IP54	IP54	IP54/IP56	IP54/IP56
	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный		IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67



РОБОТ СЕРИЯ

M-410



M-900



M-2000



Тип			140H	110	185	315	450	500	700	150P	200P	280	280L	360	400L	700	900L	1200	1700L	2300	
Версия			iB	iC	iC	iC	iB	iC	iB	iA	iA	iB	iB	iB	iB	iB	iA	iA	iA	iA	
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]			140	110	185	315	450	500	700	150	200	280	280	360	400	700	900	1200(1350)	1700	2300	
Достигаемость [мм]			2850	2403	3143	3143	3130	3143	3143	3507	3507	2655	3103	2655	3704	2832	4683	3734	4683	3734	
Управляемых осей			5	4	4	4	4	4	4	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	
Повторяемость [мм]			± 0.2	± 0.05	± 0.5	± 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**	
Вес [кг]			1200	1030	1600*8 (1330*9)	1600*8 (1330*9)	2430	2410*8 (1910*9)	2700	1860	2670	1700	1600	1540	3150	2800	9600	8600	12500	11000	
УГОЛ ПОВОРОТА (°)	J1		360	370	360	360	360	370	360	360	360	370	370	370	360	360	330	330	330	330	
	J2		155	125	144	144	145	144	144	180	180	151	151	151	154	154	160	160	160	160	
	J3		112	140	136	136	135	136	136	180	180	224	224	224	160	160	165	165	165	165	
	J4		20	720	720	720	540	720	540	720	720	720	720	720	720	720	720	720	720	720	
	J5		720	-	-	-	-	-	-	250	230	250	250	250	244	244	240	240	240	240	
	J6		-	-	-	-	-	-	-	720	720	720	720	720	720	720	720	720	720	720	
	E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
МАКСИМАЛЬНАЯ СКОРОСТЬ (°/S)	J1		140	145	140	90	70	85	60	110	110	110	110	110	80	80	45	45	20	20	
	J2		115	130	140	100	70	85	60	95	95	105	105	105	80	80	30	30 (25)	14	14	
	J3		135	140	140	110	70	85	60	95	95	100	100	100	80	80	30	30	14	14	
	J4		135	420	305	195	180	200	120	120	95	110	125	110	100	100	50	50	18	18	
	J5		420	-	-	-	-	-	-	120	95	110	125	110	100	100	50	50	18	18	
	J6		-	-	-	-	-	-	-	200	165	180	205	180	160	160	70	70	40	40	
	E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
Момент силы J4 [Нм] / Момент инерции [кгм]			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	
Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции [кгм]			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	
Момент силы J6 [Нм] / Момент инерции [кгм]			-	-	-	-	-	-	-	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	
Среднее Потребление энергии [кВт]			3	3	3	3	3	3	3	5	10	3	3	3	5	5	8	8	8	8	
Класс IP	Корпус стандартный / опциональный		IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54/IP56	IP54/IP56	IP54/IP56	IP54/IP56	IP54/IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	
	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный		IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	



РОБОТ СЕРИЯ

Коллаборативные

M-1

M-2

M-3

SR-3

Тип			35	7L	7	4	1H	0.5S	0.5A	1HL	0.5SL	0.5AL	3S	3A	3SL	3AL	6H	6HL	6S	6A	12H	
Версия			iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA
КОНТРОЛЛЕР	Модель шкафа	R-30i/B	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-
		R-30i/B Plus	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	●
	Шкаф Compact		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	○	○	○	○	○	○	○	○	○	●
	Шкаф Open Air		-	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-
	Шкаф Mate		-	●	●	●	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	-
	Шкаф типа A		●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	○	○	○	○	○	○	○	○	○	-
	Шкаф типа B		○	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Максимальная нагрузка на кисть [кг]			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	3
Достигаемость [мм]			1813	911	717	550	280	280	280	420	420	420	800	800	1130	1130	800	1130	1350	1350	1350	400
Управляемых осей			6	6	6	6	3	4	6	3	4	6	4	6	4	6	3	3	4	6	3	4
Повторяемость [мм]			± 0.03**	± 0.01**	± 0.01**	± 0.01**	± 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	± 0.01[J1, J2] ± 0.01 [J3] ± 0.004° [J4]
Вес [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	19
УГОЛ ПОВОРОТА [°]	J1		370	340	340	340	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]	284
	J2		165	166	166	150																290
	J3		258	383	373	354																200 mm*13]
	J4		400	380	380	380	-	720	720	-	720	720	720	720	-	-	720	720	-	-	720	
	J5		220	240	240	200	-	-	300	-	-	300	-	300	-	300	-	-	-	300	-	-
	J6		900	720	720	720	-	-	720	-	-	720	-	720	-	720	-	-	-	720	-	-
	E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
МАКСИМАЛЬНАЯ СКОРОСТЬ [°/S]	J1		*7]	*10]	*10]	*10]	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	720
	J2		*7]	*10]	*10]	*10]	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	780
	J3		*7]	*10]	*10]	*10]	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	1800 mm/sec
	J4		*7]	*10]	*10]	*10]	-	3000	1440	-	3000	1440	3500	1700	3500	1700	-	-	4000	4000	-	3000
	J5		*7]	*10]	*10]	*10]	-	-	1440	-	-	1440	-	1700	-	1700	-	-	-	2000	-	-
	J6		*7]	*10]	*10]	*10]	-	-	1440	-	-	1440	-	1700	-	1700	-	-	-	2000	-	-
	E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Момент силы J4 [Нм] / Момент инерции [кгм]			110/4	16.6/0.47	16.6/0.47	8.86/02	*4)						*4)						*4)			--/0.06
Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции [кгм]			110/4	16.6/0.47	16.6/0.47	8.86/02	*4)						*4)						*4)			-
Момент силы J6 [Нм] / Момент инерции [кгм]			60.0/1.5	9.4/0.15	9.4/0.15	4.9/0.067	*4)						*4)						*4)			-
Среднее Потребление энергии [кВт]			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	0.2
Класс IP	Корпус стандартный / опциональный		IP54	IP67	IP67	IP67	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67	IP67	IP67	IP20
	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный		IP67	IP67	IP67	IP67	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP69K	IP69K	IP69K	IP69K	IP69K	IP69K	IP67	IP67	IP67	IP20

● 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

*7) максимальная декартова скорость 250мм/сек [750мм/сек., при проверке безопасности]

*10) максимальная декартова скорость 500мм/сек [1000мм/сек, при проверке безопасности]

*13) ось z ** По стандарту ISO9283



Паллетайзеры

Роботы для сварки

РОБОТ СЕРИЯ			M-710 R-1000 R-2000 M-410										ARC MATE 0 ARC MATE 50			ARC MATE 100					
			50H	80H	100H	110	140H	185	315	450	500	700	-	-	7L	7L	8L	10L	12S	12	
Тип			iC	iA	iB	iC	iB	iC	iC	iB	iC	iB	iD	iD	iC	iC	iD	iC	iC	iD	
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]			50	80	100	110	140	185	315	450	500	700	3	7	7	3 [7]	3 [8]	10	3 [12]	3 [12]	12
Достигаемость [мм]			2003	2230	2655	2403	2850	3143	3143	3130	3143	3143	1437	717	911	1633	2028	1636	1098	1420	1441
Управляемых осей			5	5	5	4	5	4	4	4	4	4	6	6	6	6	6	6	6	6	6
Повторяемость [мм]			± 0.15	± 0.03**	± 0.2	± 0.2	± 0.2	± 0.5	± 0.5	± 0.5	± 0.5	± 0.5	± 0.08	± 0.018**	± 0.018**	± 0.03	± 0.04**	± 0.03**	± 0.04**	± 0.03	± 0.02**
Вес [кг]			540	610	1150	1030	1200	1600 ^{*8} (1330 ^{*9})	1600 ^{*8} (1330 ^{*9})	2430	2410 ^{*8} (1910 ^{*9})	2700	145	25	27	135	150	150	130	130	145
УГОЛ ПОВОРОТА [°]	J1		360	360	360	370	360	360	360	360	370	360	360	360	360	340(360)	340(370)	340(370)	340(360)	340(360)	340(370)
	J2		225	245	136	125	155	144	144	145	144	144	250	245	245	250	255	235	250	250	235
	J3		440	215	362	140	112	136	136	135	136	136	455	420	430	447	462	450	340	447	450
	J4		234	20	250	720	20	720	720	540	720	540	380	380	380	380	400	380	380	380	380
	J5		720	720	720	-	720	-	-	-	-	-	280	250	250	280(380)	280(360)	380	280(380)	280(380)	380
	J6		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	720	720	720	540(720)	540(900)	900	540(720)	540(720)	900
	E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
МАКСИМАЛЬНАЯ СКОРОСТЬ [°/s]	J1		175	185	130	145	140	140	90	70	85	60	225	450	370	230	200	260	260	230	260
	J2		175	180	130	130	115	140	100	70	85	60	215	380	310	225	200	240	280	225	240
	J3		175	180	130	140	135	140	110	70	85	60	225	520	410	230	210	260	315	230	260
	J4		175	180	170	420	135	305	195	180	200	120	425	550	550	430	430	430	430	430	430
	J5		720	500	360	-	420	-	-	-	-	-	425	545	545	430	430	450	430	430	450
	J6		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	625	1000	1000	630	630	720	630	630	720
	E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Момент силы J4 [Нм] / Момент инерции [кгм]			150/6.3	-/48	441/39.2	53	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)	22.0/0.65	7.7(22.0)/ 0.24(0.65)	7.7(22.0)/ 0.24(0.65)	26.0/0.90
Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции [кгм]			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)	22.0/0.65	7.7(22.0)/ 0.24(0.65)	7.7(22.0)/ 0.24(0.65)	26.0/0.90
Момент силы J6 [Нм] / Момент инерции [кгм]			-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	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)	9.8/0.17	0.2(9.8)/ 0.0027(0.17)	0.2(9.8)/ 0.0027(0.17)	11.0/0.30
Среднее Потребление энергии [кВт]			2.5	2.5	2.5	1	3	3	3	3	3	3	1	0.5	0.5	1	1	1	1	1	1
Класс IP	Корпус стандартный / опциональный		IP54/IP67	IP54/IP67	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP67/ IP69K	IP67/ IP69K	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54
	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный		IP67	IP67	IP67	IP67	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP67/ IP69K	IP67/ IP69K	IP54	IP54	IP67	IP54	IP54	IP67

ARC MATE 120		M-710	
12L	-	12L	20L
iC	iC	iC	iC
●	●	●	●
-	-	-	-
-	-	-	-
-	-	-	-
○	○	○	○
●	●	●	●
○	○	○	○
3 (12)	3 (20)	12	20
2009	1811	3123	3110
6	6	6	6
± 0.03**	± 0.03**	± 0.09**	± 0.11**
250	250	540	540
370	370	360	360
260	260	225	225
460.6	458	434	432
400	400	400	400
280(360)	280(360)	380	280
540(900)	540(900)	720	900
-	-	-	-
200	195	180	175
175	175	180	175
190	180	180	180
430	360	400	350
430	360	430	360
630	550	630	600
-	-	-	-
7.7(22.0)/ 0.24(0.65)	7.7(44)/ 0.24(1.04)	22.0/0.65	39.2/0.88
7.7(22.0)/ 0.24(0.65)	7.7(44)/ 0.24(1.04)	22.0/0.65	39.2/0.88
0.2(9.8)/ 0.0027(0.17)	0.22(22)/ 0.0027(0.28)	9.8/0.17	19.6/0.25
1	1	2.5	2.5
IP54	IP54	IP54/IP67	IP54/IP67
IP54	IP54	IP67	IP67

РОБОТ СЕРИЯ			Портальные роботы					Роботы для покраски						
			M-20		M-710			PAINT MATE 50		P-40	P-50		P-250	P-350
Тип			20T	20MT	35MT	50T	70T	-	5L		10L	15	15	45
Версия			iA	iA	iA	iC	iC	iA	iA	iA	iB	iB	iB	iB
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]			20	20	35	50	70	5	5	5	10	15	15	45
Достигаемость [мм]			1662 *1)	1663 *1)	1663 *1)	1900 *1)	1900 *1)	704	892	1300	1800	1400	2800	2606
Управляемых осей			6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
Повторяемость [мм]			± 0.04**	± 0.04**	± 0.04**	± 0.07	± 0.07	± 0.02	± 0.03	± 0.2	± 0.2	± 0.2	± 0.2	± 0.1
Вес [кг]			185	185	187	410	410	35	37	110	331	323	530	590
УГОЛ ПОВОРОТА [°]	J1		*1)	*1)	*1)	*1)	*1)	340	340	360	320	320	320	360
	J2		300	300	300	261	261	200	230	255	240	240	280	225
	J3		586	586	586	491	491	388	373	395	404	404	330	440
	J4		400	400	400	720	720	380	380	380	1080	1080	1080	800
	J5		360	280	280	250	250	240	240	240	1080	1080	1080	250
	J6		900	900	900	720	720	720	720	720	1080	1080	1080	800
	E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
МАКСИМАЛЬНАЯ СКОРОСТЬ [°/S]	J1		*1)	*1)	*1)	*1)	*1)	350	270	220	140	140	160	180
	J2		175	175	180	175	120	350	270	190	140	140	160	180
	J3		180	180	200	175	120	400	270	240	160	160	160	180
	J4		360	405	350	250	225	450	450	450	375	375	375	250
	J5		360	405	350	250	225	450	450	450	430	430	430	250
	J6		550	615	400	355	225	720	720	720	545	545	545	250
	E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Момент силы J4 [Нм] / Момент инерции [кгм			44/1.04	45.1/2.01	110/4	206/28	294/28	11.9/0.3	11.9/0.3	11.9/0.3	43.35/1.954	65.02/2.931	65.4/2.999	206 / 28
Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции [кгм			44/1.04	45.1/2.01	110/4	206/28	294/28	11.9/0.3	11.9/0.3	11.9/0.3	36.86/1.413	55.29/2.119	55.3/2.158	206 / 28
Момент силы J6 [Нм] / Момент инерции [кгм			22/0.28	30.0/1.01	60.0/1.5	127/11	147/11	6.7/0.1	6.7/0.1	6.7/0.1	4.90/0.025	7.36/0.038	7.4/0.073	127 / 20
Среднее Потребление энергии [кВт]			1	1	1	2.5	2.5	0.5	0.5	0.8	0.8	0.8	3.5	2.5
Класс IP	Корпус стандартный / опциональный		IP54	IP54	IP54	IP54 /IP67	IP54 /IP67	*5)	*5)	*5)	*5)	*5)	*5)	*5)
	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный		IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	*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



**ПРОИЗВОДСТВЕННАЯ
ЭФФЕКТИВНОСТЬ:
5 ЛИНЕЕК ПРОДУКЦИИ - ОДНА
ОБЩАЯ ПЛАТФОРМА**



FA
Системы ЧПУ,
контроллеры, приводы
и лазерные системы



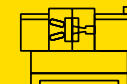
ROBOTS
Промышленные роботы,
аксессуары и ПО



ROBOCUT
Электроэрозионные
проволочно-вырезные
станки с ЧПУ



ROBODRILL
Компактные
обрабатывающие
центры с ЧПУ



ROBOSHOT
Электрические
термопластавтоматы
с ЧПУ



WWW.FANUC.RU