

THE FACTORY AUTOMATION COMPANY

FANUC

Роботы

Каталог продукции



Алматы (7273)495-231
Ангарск (3955)60-70-56
Архангельск (8182)63-90-72
Астрахань (8512)99-46-04
Барнаул (3852)73-04-60
Белгород (4722)40-23-64
Благовещенск (4162)22-76-07
Брянск (4832)59-03-52
Владивосток (423)249-28-31
Владикавказ (8672)28-90-48
Владимир (4922)49-43-18
Волгоград (844)278-03-48
Вологда (8172)26-41-59
Воронеж (473)204-51-73
Екатеринбург (343)384-55-89

Иваново (4932)77-34-06
Ижевск (3412)26-03-58
Иркутск (395)279-98-46
Казань (843)206-01-48
Калининград (4012)72-03-81
Калуга (4842)92-23-67
Кемерово (3842)65-04-62
Киров (8332)68-02-04
Коломна (4966)23-41-49
Кострома (4942)77-07-48
Краснодар (861)203-40-90
Красноярск (391)204-63-61
Курск (4712)77-13-04
Курган (3522)50-90-47
Липецк (4742)52-20-81

Магнитогорск (3519)55-03-13
Москва (495)268-04-70
Мурманск (8152)59-64-93
Набережные Челны (8552)20-53-41
Нижний Новгород (831)429-08-12
Новокузнецк (3843)20-46-81
Новосибирск (383)227-86-73
Новосибирск (383)227-86-73
Омск (3812)21-46-40
Орел (4862)44-53-42
Оренбург (3532)37-68-04
Пенза (8412)22-31-16
Петрозаводск (8142)55-98-37
Псков (8112)59-10-37
Пермь (342)205-81-47

Ростов-на-Дону (863)308-18-15
Рязань (4912)46-61-64
Самара (846)206-03-16
Санкт-Петербург (812)309-46-40
Саратов (845)249-38-78
Севастополь (8692)22-31-93
Саранск (8342)22-96-24
Симферополь (3652)67-13-56
Смоленск (4812)29-41-54
Сочи (862)225-72-31
Ставрополь (8652)20-65-13
Суругут (3462)77-98-35
Сыктывкар (8212)25-95-17
Тамбов (4752)50-40-97
Тверь (4822)63-31-35

Тольятти (8482)63-91-07
Томск (3822)98-41-53
Тула (4872)33-79-87
Тюмень (3452)66-21-18
Ульяновск (8422)24-23-59
Улан-Удэ (3012)59-97-51
Уфа (347)229-48-12
Хабаровск (4212)92-98-04
Чебоксары (8352)28-53-07
Челябинск (351)202-03-61
Череповец (8202)49-02-64
Чита (3022)38-34-83
Якутск (4112)23-90-97
Ярославль (4852)69-52-93

Россия +7(495)268-04-70

Казахстан +7(7172)727-132

Киргизия +996(312)96-26-47

<https://fanuc.nt-rt.ru/> || fcu@nt-rt.ru

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 760,000 роботами, установленными по всему миру, и множеством довольных клиентов в каждом уголке земного шара.

Ваши преимущества:

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

Мы делаем сценарии, требующие полной автоматизации, крайне простыми.

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

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

ЕДИНАЯ ПЛАТФОРМА - БЕСКОНЕЧНЫЕ ВОЗМОЖНОСТИ



более

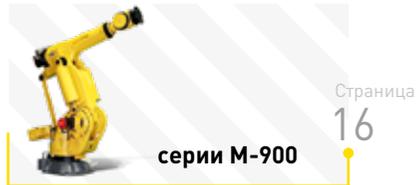
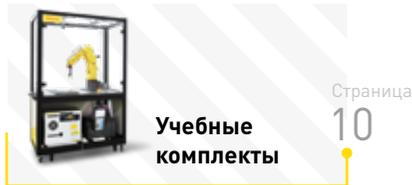
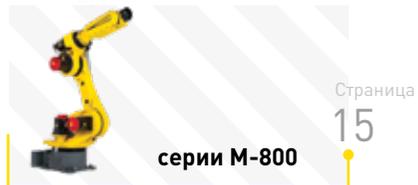
760,000
роботов FANUC
установлено по
всему миру

более

9,400
роботов может производиться
ежемесячно

СОДЕРЖАНИЕ

Антропоморфные Роботы



Коллаборативные Роботы



Дельта Роботы



SCARA Роботы



Паллетизация Роботы



Дуговая сварка Роботы



серии ARC Mate 50

Страница
31



серии ARC Mate 100

Страница
31



серии ARC Mate 120

Страница
31



M-710iC/12L

Страница
32



M-710iC/20L

Страница
32



серии Paint Mate 200

Страница
34



серии P-35 / серии P-1000
(комплект для
Автомобильной
промышленности)

Страница
34



серии P-40

Страница
34



серии P-50

Страница
34



серии P-250

Страница
34



серии P-350

Страница
34

Контроллер



Контроллер
R-30iB Plus

Страница
35



Пульт управления
роботом iPendant

Страница
36



Tablet TP

Страница
37

Дополнительные
возможности

Страница
38

Система технического
зрения iRVision

Страница
40

Нулевое время
простоя

Страница
41

Программный
комплекс Roboguide

Страница
42

Сервис и
поддержка

Страница
44

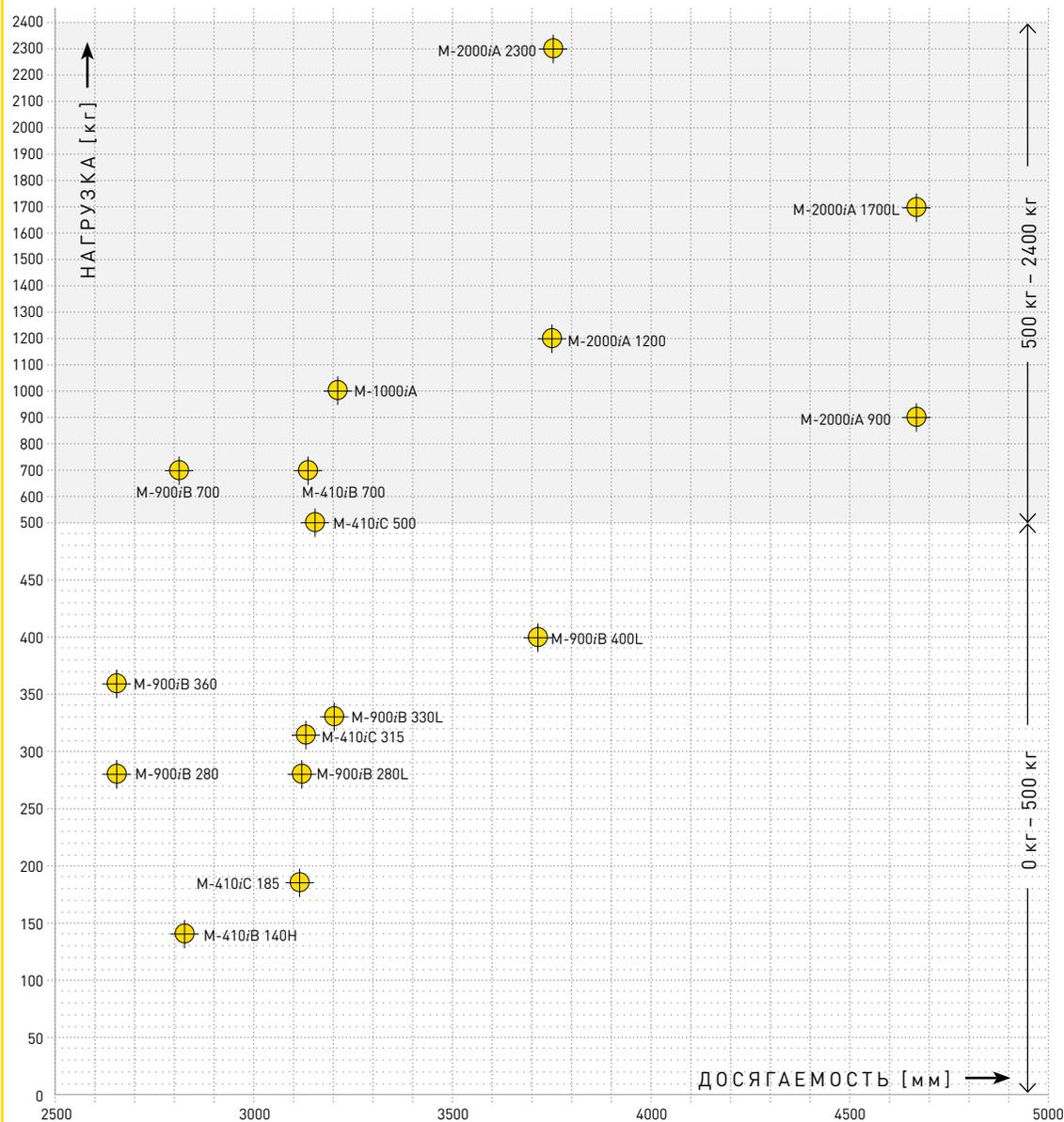
Обзор
роботов

Страница
46

ВЫБЕРИТЕ СЕБЕ

АНТРОПОМОРФНОГО РОБОТА

M-410 | M-900 | M-1000 | M-2000



Серии M-410
Страница..... 14



Серии M-900
Страница..... 16



Серии M-1000
Страница..... 17



Серии M-2000
Страница..... 18



Роботы серии LR Mate



Максимальная нагрузка на кисть: **14 кг**



Максимальная досягаемость: **911 мм**



LR Mate 200iD

Модельный ряд роботов:

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



Робот			Контроллер						Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Досягаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота (°)						Максимальная скорость (°/s) *17						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	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 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	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	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	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	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	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67	IP67	
LR Mate 200	iD	14L	●	-	○	●	-	-	14	911	6	± 0.01**	27	360	245	430	380	250	720	120	61	58	400	240	400	31.0/0.66	31.0/0.66	13.4/0.30	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K

● стандартно ○ по запросу - недоступно [] с аппаратным и/или программным обеспечением *2) опционально 3 соленоидных клапана *17) только для LR Mate 200iD/14L: максимальная линейная скорость 500 мм/сек ** По стандарту ISO9283

Роботы серии LR-10



Максимальная нагрузка на кисть: **10/13 кг** *3



Максимальная досягаемость: **1101 мм**



LR-10iA/10

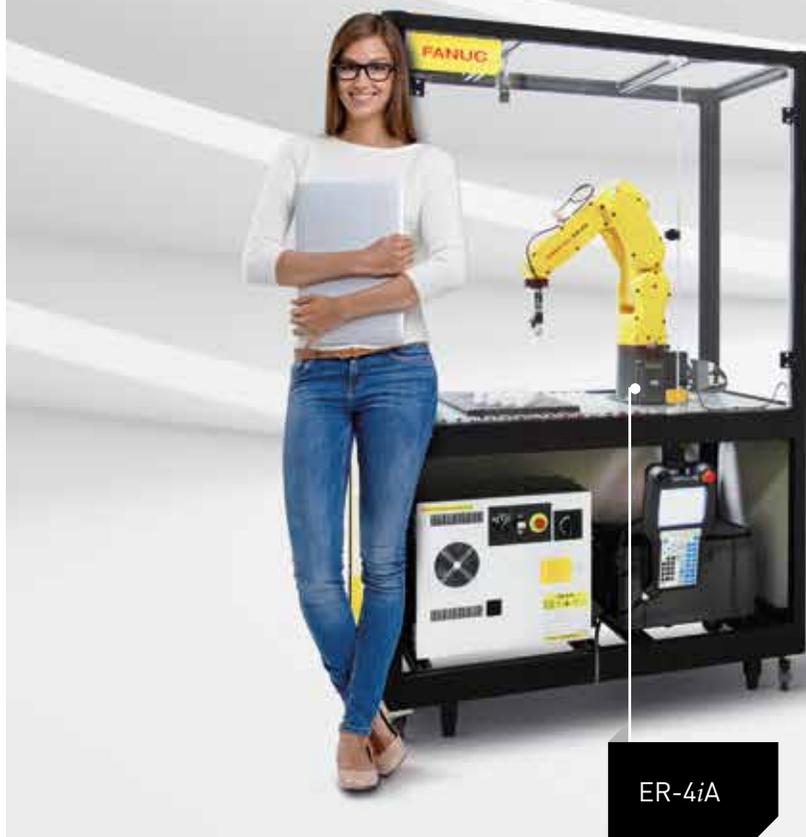
Модельный ряд роботов:

LR-10iA/10 Стандартная модель
(2 интегрированных соленоидных клапана)*2

Робот			Контроллер						Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Досягаемость (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 Plus	Шкаф Compact	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A																							
LR-10	iA	10	●	-	-	●	-	-	10/13*3	1101	6	± 0.01 **	46	370	235	421	380	250	720	300	230	340	500	400	800	21.0/0.77	21.0/0.77	10.0/0.28	-	IP67	IP67

● стандартно ○ по запросу - недоступно () с аппаратным и/или программным обеспечением *2) опционально 3 соленоидных клапана *3) опционально увеличение полезной нагрузки = максимальная рабочая зона 890 мм ** По стандарту ISO9283

Учебные комплекты



Компетенция в промышленной робототехнике для школ и университетов

Все ключевые навыки собраны в одном комплекте.

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

Роботы серии M-10



Максимальная нагрузка на кисть: **16 кг**



Максимальная досягаемость: **2028 мм**

Модельный ряд роботов:

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



M-10iD/12



Робот			Контроллер						Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Досягаемость (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					IP	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный
			R-30iB Plus	Шкаф Compact	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A	Шкаф типа B																							
M-10	iD	8L	●	-	-	○	●	○	8	2032	6	± 0.03**	180	340 (370)	235	455	380	360	900	210	210	220	430	450	720	16.1/0.63	16.1/0.63	5.9/0.061	1	IP54	IP67
M-10	iD	10L	●	-	-	○	●	○	10	1636	6	± 0.03**	150	340 (370)	235	455	380	360	900	260	240	260	430	450	720	22.0/0.65	22.0/0.65	9.8/0.17	1	IP54/IP65	IP67
M-10	iD	12	●	-	-	○	●	○	12	1441	6	± 0.02**	145	340 (370)	235	455	380	360	900	260	240	260	430	450	720	26.0/0.90	26.0/0.90	11.0/0.30	1	IP54/IP65	IP67
M-10	iD	16S	●	-	-	○	●	○	16	1103	6	± 0.02**	140	340 (370)	235	340	380	360	900	290	270	270	430	450	730	26.0/0.90	26.0/0.90	11.0/0.30	1	IP54 /IP65	IP67

Роботы серии M-20



Максимальная нагрузка на кисть: **35 кг**



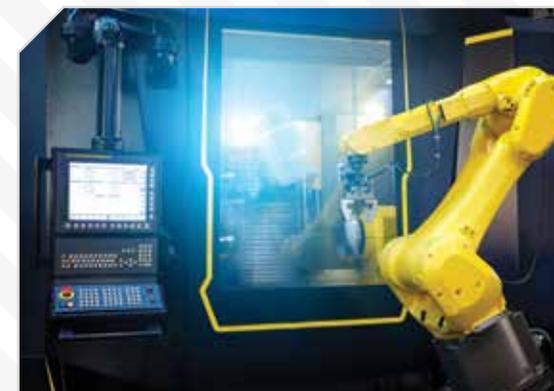
Максимальная досягаемость: **2272 мм**



M-20iD/12L

Модельный ряд роботов:

M-20iD/12L	Длинная рука, Полое запястье/основание
M-20iB/25	Стандартная модель (2 интегрированных соленоидных клапана)
M-20iD/25	Полое запястье/основание
M-20iB/25C	Для использования в чистых помещениях, пищевая смазка, белая эпоксидная краска
M-20iB/35S	Короткая рука
M-20iD/35	Высокая инерция, полое запястье



Робот			Контроллер					Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Досигаемость (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 Plus	Шкаф Compact	Шкаф Open Air	Шкаф Mate																								Шкаф типа A
M-20	iD	12L	●	-	-	○	●	●	12	2272	6	± 0.03**	250	340 (370)	260	475	400	360	900	210	210	265	420	450	720	22.0/0.65	22.0/0.65	9.8/0.17	1	IP54/IP65	IP67
M-20	iB	25	●	-	-	○	●	○	25	1853	6	± 0.02**	210	340 (360)	240	303	400	290	540	205	205	260	415	415	880	51/2.2	51/2.2	31/1.2	1	IP67	IP67
M-20	iD	25	●	-	-	○	●	○	25	1831	6	± 0.02**	250	340 (370)	260	458	400	280 (360)	540 (900)	210	210	265	420	420	720	52.0/2.4	52.0/2.4	32.0/1.2	1	IP54/IP65	IP67
M-20	iB	25C	●	-	-	○	●	○	25	1853	6	± 0.023**	210	340 (360)	240	303	400	290	540	205	205	260	415	415	880	51/2.2	51 / 2.2	31 / 1.2	1	IP67	IP67
M-20	iB	35S	●	-	-	-	●	○	35	1445	6	± 0.02**	205	340 (360)	240	301.5	400	260	540	205	205	260	415	415	880	51 / 2.2	51 / 2.2	31 / 1.2	1	IP67	IP67
M-20	iD	35	●	-	-	○	●	○	35	1831	6	± 0.03**	250	340 (370)	260	458	400	280 (360)	540 (900)	180	180	200	350	350	400	110.0/4.0	110.0/4.0	60.0/1.5	1	IP54/IP65	IP67

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

Роботы серии M-710



Максимальная нагрузка на кисть: **70 кг**



Максимальная досягаемость: **3123 мм**



M-710iC/50

Модельный ряд роботов:

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



Робот			Контроллер						Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Досягаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота [°]						Максимальная скорость [°/s]						Момент инерции (кгм)	Момент инерции (кгм)	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 стандартный / опциональный	
			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
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
M-710	iC	70	●	-	-	-	○	●	○	70	2050	6	± 0.04**	560	360	225	440	720	250	720	160	120	120	225	225	225	294/28	294/28	147/11	2.5	IP54/IP67	IP67

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

Роботы серии M-410



Максимальная нагрузка на кисть: **700 кг**



Максимальная досягаемость: **3143 мм**



M-410iC/185

Модельный ряд роботов:

M-410iB/140H	5 осей
M-410iB/700	Полное запястье
M-410iC/110	Нет полого запястья
M-410iC/185, /135, /500	Полное запястье



Робот			Контроллер						Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Досягаемость (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					Корпус стандартный / опциональный	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный
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) ^{*5}	360	144	136	720	-	140	140	140	305	-	-	88	-	-	3	IP54	IP54	
M-410	iC	315	●	-	-	-	●	○	315	3143	4	± 0.5	1600(1330) ^{*5}	360	144	136	720	-	90	100	110	195	-	-	155	-	-	3	IP54	IP54	
M-410	iC	500	●	-	-	-	●	○	500	3143	4	± 0.5	2410(1910) ^{*5}	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 *4) тип пьедестала (с контроллером) *5) компактный базовый тип (без контроллера)

Роботы серии M-800



Максимальная нагрузка на кисть: **60 kg**



Максимальная досягаемость: **2040 mm**

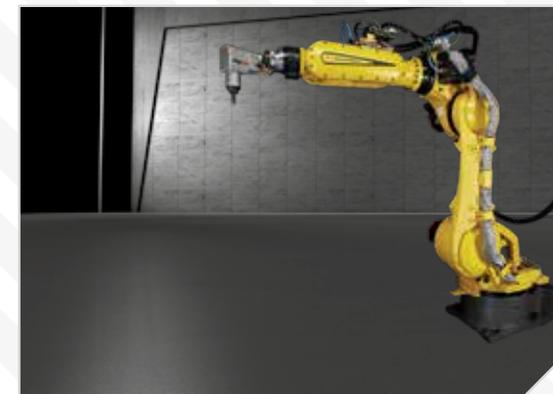
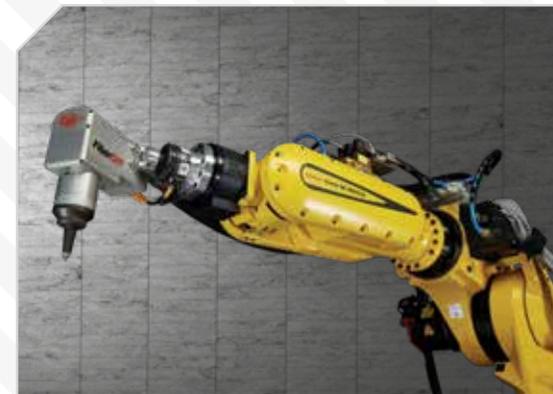


M-800iA/60

Модельный ряд роботов:

M-800iA/60

Модель с повышенной жесткостью



Робот			Контроллер						Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Досягаемость (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 Plus	Шкаф Compact	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A																																Шкаф типа B
M-800	iA	60	●	-	-	-	●	○	60	2040	6	± 0.03**	820	370	225	340	720	250	720	150	150	150	260	260	400	210/30	210/30	130/20	2,5	-	-									

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

Роботы серии M-1000



Максимальная нагрузка на кисть: **1000 кг**



Максимальная досягаемость: **3253 мм**

Модельный ряд роботов:

M-1000iA

Стандартная модель



M-1000iA

Робот		Контроллер							Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Досигаемость (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	
M-1000	iA		●	-	-	-	●	○	1000	3253	6	± 0.1**	5300	330	145	260	720	240	720	60	50	50	70	70	85	8800/1750	8800/1750	5800/840	8	IP54	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)	Досягаемость (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 Plus	Шкаф Compact	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A	Шкаф типа B																							
M-2000	iA	900L	●	-	-	-	●	○	900	4683	6	± 0.18**	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 досягаемость: **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)	Досигаемость (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					Корпус стандартный / опциональный	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный
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-2000iD/210FH

Модельный ряд роботов:

R-2000iC/100P	Установка на платформу
R-2000iC/125L, /210L	Длинная рука
R-2000iD/100FH, /165FH, /210FH	Полые запястье
R-2000iC/220U	Установка в потолочном положении
R-2000iC/165F, /210F, /240F, / 270F	Стандартная модель
R-2000iC/165R, /210R, /270R	Установка на стойку
R-2000iC/210WE	Для работы в чистых помещениях



Робот			Контроллер						Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Досягаемость (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					Корпус стандартный / опциональный	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный
			R-301B Plus	Шкаф Compact	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A	Шкаф типа B																							
R-2000	iC	100P	●	-	-	-	●	○	100	3540	6	± 0.05**	1470	370	200	375	720	250	720	120	100	115	140	140	210	1000/227	1000/227	706/196	2.5	IP54	IP67
R-2000	iD	100FH	●	-	-	○	●	○	100	2605	6	± 0.05**	1150	370	140	234	420	250	420	105	130	130	200	160	300	850/90	850/90	450/50	2.5	IP54	IP67
R-2000	iC	125L	●	-	-	○	●	○	125	3100	6	± 0.05**	1115	370	136	301	720	250	720	130	115	125	180	180	260	710/72	710/72	355/40	2.5	IP54 /IP56	IP67
R-2000	iC	165F	●	-	-	○	●	○	165	2655	6	± 0.05**	1090	370	136	312	720	250	720	130	115	125	180	180	260	940/120	940/120	490/100	2.5	IP54 /IP56	IP67
R-2000	iD	165FH	●	-	-	○	●	○	165	2605	6	± 0.05**	1130	370	140	234	420	250	420	130	110	115	175	170	280	1000/122	1000/122	620/100	2.5	IP54	IP67
R-2000	iC	165R	●	-	-	-	●	○	165	3095	6	± 0.05**	1370	370	200	375	720	250	720	115	110	125	180	180	260	940/89	940/89	490/46	2.5	IP54 /IP56	IP67
R-2000	iC	210F	●	-	-	○	●	○	210	2655	6	± 0.05**	1090	370	136	312	720	250	720	120	105	110	140	140	220	1360/225.4	1360/225.4	735/196	2.5	IP54 /IP56	IP67
R-2000	iD	210FH	●	-	-	○	●	○	210	2605	6	± 0.05**	1130	370	140	234	420	250	420	120	90	100	140	130	220	1380/228	1380/228	735/196	2.5	IP54	IP67
R-2000	iC	210L	●	-	-	-	●	○	210	3100	6	± 0.05**	1350	370	136	301	720	250	720	105	90	85	120	120	200	1700/320	1700/320	900/230	2.5	IP54 /IP56	IP67
R-2000	iC	210WE	●	-	-	-	●	○	210	2450	6	± 0.1**	1180	330	141	318	720	250	720	95	85	95	120	120	190	1333/141.1	1333/141.1	706/78.4	3	IP67	IP67
R-2000	iC	210R	●	-	-	-	●	○	210	3095	6	± 0.05**	1370	370	200	375	720	250	720	105	100	110	140	140	220	1360/147	1360/147	735/82	2.5	IP54 /IP56	IP67
R-2000	iC	220U	●	-	-	-	●	○	220	2518	6	± 0.05**	1020	370	136	312	720	250	720	120	85	110	140	140	220	1360/147	1360/147	735/82	3	IP54	IP67
R-2000	iC	240F	●	-	-	○	●	○	240	2655	6	± 0.05**	1090	370	136	312	720	250	720	115	90	105	130	130	210	1400/250	1400/250	800/200	3		
R-2000	iC	270F	●	-	-	-	●	○	270	2655	6	± 0.05**	1320	370	136	312	720	250	720	105	90	85	120	120	200	1730/320	1730/320	900/230	2.5	IP54 /IP56	IP67
R-2000	iC	270R	●	-	-	-	●	○	270	3095	6	± 0.05**	1590	370	200	375	720	250	720	105	85	85	120	120	200	1730/320	1730/320	900/230	3	IP54	IP67

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

Коллаборативная серия



Максимальная нагрузка на кисть: **35 кг**



Максимальная досягаемость: **1813 мм**



CR-35iA

CRX-10iA/L

Модельный ряд роботов:

CR-35iA	Стандартная модель
CR-15iA	Полое запястье
CR-14iA/L	Длинная рука
CR-7iA	Стандартная модель
CR-7iA/L	Длинная рука
CR-4iA	Стандартная модель
CRX-10iA	Стандартная модель
CRX-10iA/L	Длинная рука

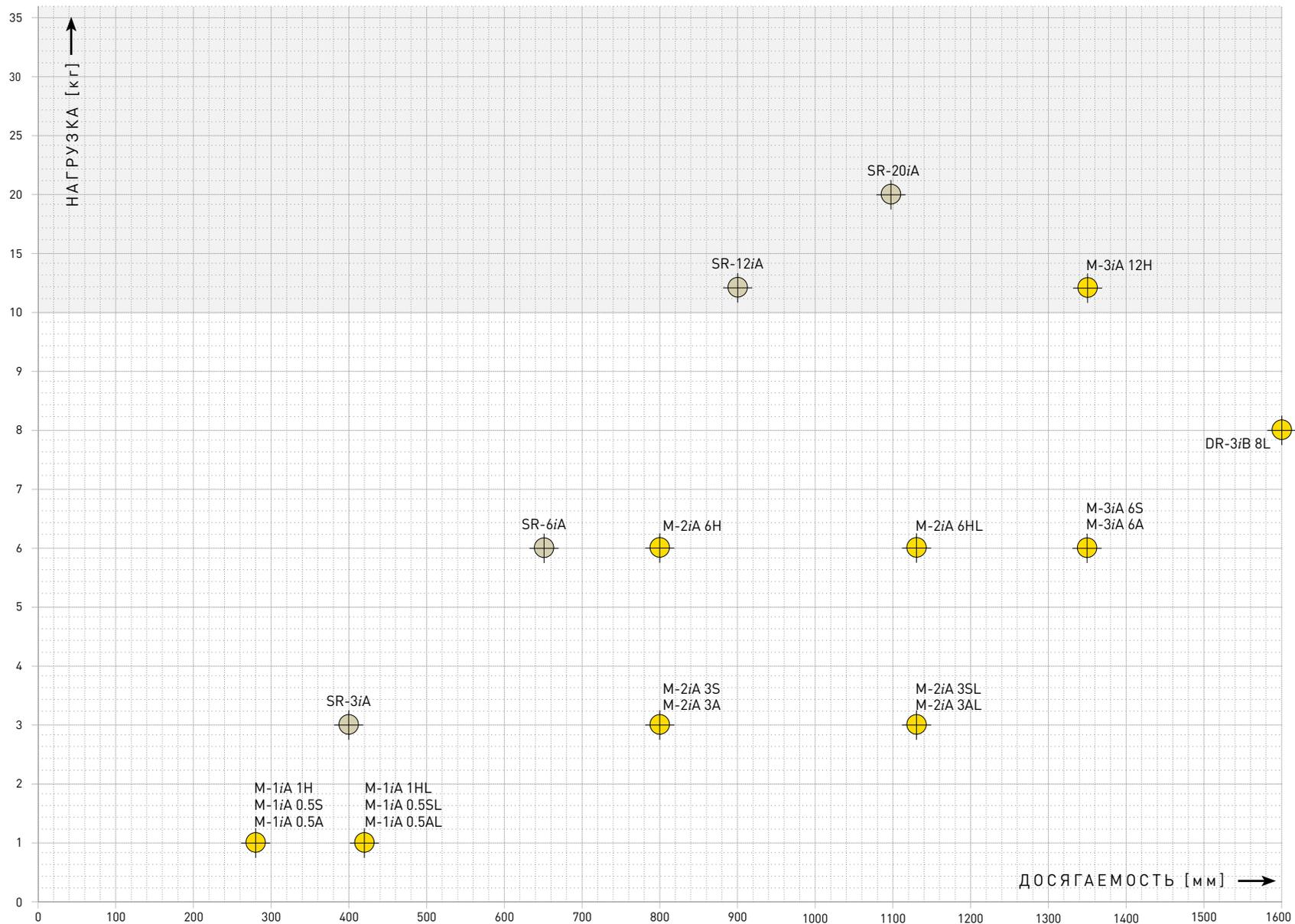


Робот			Контроллер							Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Досягаемость (мм)	Управляемых осей	Поворотная ось (мм)	Вес (кг)	Угол поворота (°)						Максимальная скорость (°/с)						Максимальная сила Z ось (Н)	Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм)	Среднее потребление энергии (кВт)	Класс IP	
Серия	Версия	Модель	Версия	Модель шкафа					J1						J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	IP67						IP67	
				R-30iB Plus	Mini Plus	Шкаф Compact	Шкаф Open Air	Шкаф Mate																									Шкаф типа A
CR-35	iA		●	-	-	-	-	●	○	35	1813	6	± 0.03**	990	370	165	258	400	220	900							750 ^(*7)	110/4	110/4	60.0/1.5	1	IP54	IP67
CR-15	iA		●	-	-	-	-	●	-	15	1441	6	± 0.02**	255	340	180	312	380	280	900							800/1500 ^(*8)	26.0/0.90	26.0/0.90	11.0/0.30	1	IP54	IP67
CR-14	iA	L	●	-	-	-	●	-	-	14	911 ^(*9)	6	± 0.01**	55	340/360	166	383	380	240	720						500 ^(*10)	31.0/0.66	31.0/0.66	13.4/0.30	0.5	IP67	IP67	
CR-7	iA	L	●	-	-	○	●	-	-	7	911	6	± 0.01**	55	340/360	166	383	380	240	720						1000 ^(*7)	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67	IP67	
CR-7	iA		●	-	-	○	●	-	-	7	717	6	± 0.01**	53	340/360	166	374	380	240	720						1000 ^(*7)	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67	IP67	
CR-4	iA		●	-	-	○	●	-	-	4	550	6	± 0.01**	48	340/360	150	354	380	200	720						1000 ^(*7)	8.86/02	8.86/02	4.9/0.067	0.5	IP67	IP67	
CRX	iA	10	●	●	-	-	-	-	-	10	1249	6	± 0.04**	40	380	360	570	380	360	450	120	120	180	180	180	180	1000 ^(*11)	34.8 / 1.28	26.0 / 0.90	11.0 / 0.30	0.5	IP67	IP67
CRX	iA	10L	●	●	-	-	-	-	-	10	1418	6	± 0.04**	40	360	360	540	380	360	450	120	120	180	180	180	180	1000 ^(*11)	34.8 / 1.28	26.0 / 0.90	11.0 / 0.30	0.5	IP67	IP67

● стандартно ○ по запросу - недоступно *7) необходимо установить скорость перемещения исходя из анализа риска столкновения с окружающими препятствиями *8) максимальная декартовская скорость 800 мм/сек (1500 мм/сек, при проверке безопасности) *9) 911 мм (грузоподъемность < 12 кг) - 820 мм (грузоподъемность ≥ 12 кг) *10) при коротких пробегах, возможно не достижение максимальной установленной скорости *11) 2000 мм/сек максимальный скоростной режим ** По стандарту ISO9283

ВЫБЕРИТЕ СЕБЕ

ДЕЛЬТА РОБОТА И SCARA РОБОТА



M-1iA Страница 23



M-2iA Страница 24



M-3iA Страница 25



DR-3iB Страница 26



серии SR Страница 27

Роботы серии M-2



Максимальная нагрузка на кисть: **6 кг**



Максимальная досягаемость: **1130 мм**



M-2iA/3S

Модельный ряд роботов:

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



Робот			Контроллер						Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Досягаемость (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					Корпус стандартный / опциональный	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный					
M-2	iA	3S	●	-	●	○	○	-	3	800	4	± 0.1	120	∅ 800 x 300 (*13)			720	-	-	-	-	-	3500	-	-	-	-	-	-	-	-	-	*14)	2.5	IP67/IP69K	IP69K
M-2	iA	3A	●	-	●	○	○	-	3	800	6	± 0.1	140	∅ 800 x 300 (*13)			720	300	720	-	-	-	1700	1700	1700	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
M-2	iA	3SL	●	-	●	○	○	-	3	1130	4	± 0.1	120	∅ 1130 x 400 (*13)			720	-	-	-	-	-	3500	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
M-2	iA	3AL	●	-	●	○	○	-	3	1130	6	± 0.1	140	∅ 1130 x 400 (*13)			720	300	720	-	-	-	1700	1700	1700	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
M-2	iA	6H	●	-	●	○	○	-	6	800	3	± 0.1	115	∅ 800 x 300 (*13)			-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
M-2	iA	6HL	●	-	●	○	○	-	6	1130	3	± 0.1	115	∅ 1130 x 400 (*13)			-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

● стандартно ○ по запросу - недоступно [] с аппаратным и/или программным обеспечением *13)∅ в мм по высоте *14) см. диаграмму нагрузки запястья

Роботы серии DR-3



Максимальная нагрузка на кисть: **8 кг**



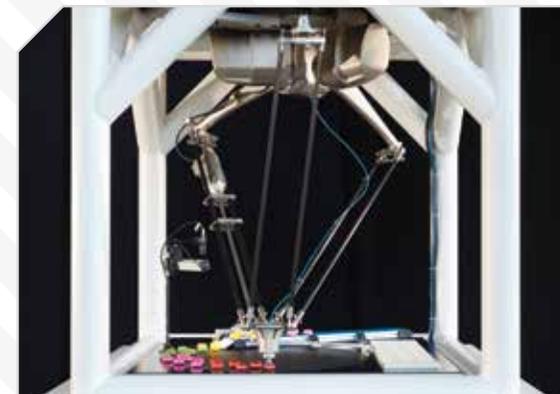
Максимальная досягаемость: **1600 мм**

Модельный ряд роботов:

DR-3iB/8L 4 оси, Длинная рука, полое запястье
белая эпоксидная краска
покрытие



DR-3iB/8L



Робот			Контроллер				Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Досягаемость (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					IP69K	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный		
			R-30iB Plus	Шкаф Compact	Шкаф Open Air	Шкаф Mate																								Шкаф типа A	Шкаф типа B
DR-3	iB	8L	●	-	●	-	○	-	8	1600	4	± 0.03**	170	∅ 1600 x 500 ^{*13}			720	-	-	10000			2000	-	-	-- / 0.2	*14)	2.5	IP69K	IP69K	

● стандартно ○ по запросу - недоступно () с аппаратным и/или программным обеспечением *13) ∅ в мм по высоте *14) см. диаграмму нагрузки запястья

Роботы SCARA



Максимальная нагрузка на кисть: **20 кг**



Максимальная досягаемость: **1100 мм**

Модельный ряд роботов:

SR-3iA	4 оси, полая Z ось
SR-3iA/H	3 оси, полая Z ось
SR-6iA	4 оси, полая Z ось
SR-6iA/H	3 оси, полая Z ось
SR-12iA	4 оси, полая Z ось
SR-20iA	4 оси, полая Z ось



SR-3iA

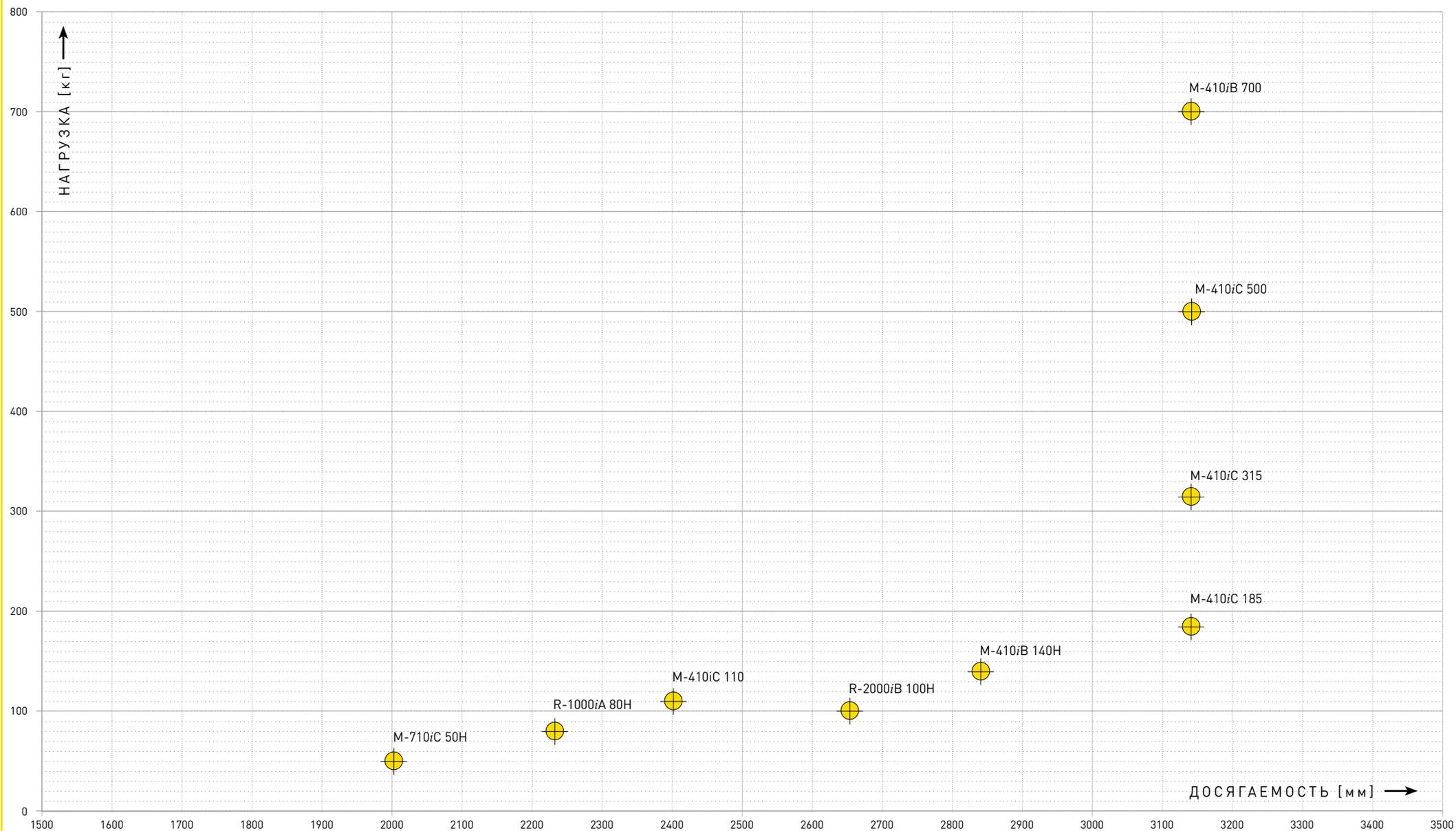


Робот		Контроллер						Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Досягаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)				Вес (кг)	Угол поворота (°)				Максимальная скорость (°/s)				Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм)	Максимальная сила Z ось (Н)	Среднее Потребление энергии (кВт)	Класс IP		
Серия	Версия	Модель	Версия	Модель шкафа							J1	J2	J3	J4		J1	J2	J3	J4	J1	J2	J3	J4				Корпус стандартный / опциональный	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный	
SR-3	iA		●	●	-	-	-	-	3	400	4	± 0.01	± 0.01	± 0.01	0.004°	19	284	290	200 mm ^{*16}	1400	720	780	1800 mm/s	3000	--/0.06	150	0.25	IP20	IP20
SR-3	iA	H	●	●	-	-	-	-	3	400	3	± 0.01	± 0.01	± 0.01		17	284	290	200 mm ^{*16}	-	720	780	1800 mm/s	-	-	150	0.25	IP20	IP20
SR-6	iA		●	●	-	-	-	-	6	650	4	± 0.01	± 0.01	± 0.01	± 0.004°	30	296	300	210 mm ^{*16}	1400	440	700	2000 mm/s	2500	--/0.12	200	0.35	IP20	IP20
SR-6	iA	H	●	●	-	-	-	-	6	650	3	± 0.01	± 0.01	± 0.01		28	296	300	210 mm ^{*16}	-	440	700	2000 mm/s	-	-	200	0.35	IP20	IP20
SR-12	iA		●	●	-	-	-	-	12	900	4	± 0.015	± 0.015	± 0.01	± 0.005°	53	290	290	450 mm optional 300 mm	1400	440	510	2800 mm/s	2500	--/0.30	250	0.45	IP20 / IP65	IP20 / IP65
SR-20	iA		●	●	-	-	-	-	20	1100	4	± 0.02	± 0.02	± 0.01	± 0.005°	64	290	290	450 mm optional 300 mm	1700	400	500	2800 mm/s	1700	--/0.45	250	0.45	IP20 / IP65	IP20 / IP65

● стандартно ○ по запросу - недоступно () с аппаратным и/или программным обеспечением *16) z ось

ВЫБЕРИТЕ СЕБЕ

РОБОТА ДЛЯ ПАЛЛЕТИЗАЦИИ



Роботы для паллетизации



M-710iC/50N



M-410iC/110



R-1000iA/80N



M-410 Series

Модельный ряд роботов:

M-710iC/50N	5 осей, Встроенное запястье
R-1000iA/80N	5 осей, Встроенное запястье
M-410iC/110	Встроенное запястье
M-410iB/140N	5 осей, Встроенное запястье
M-410iB/700	Полое запястье
M-410iC/185, /315, /500	Полое запястье

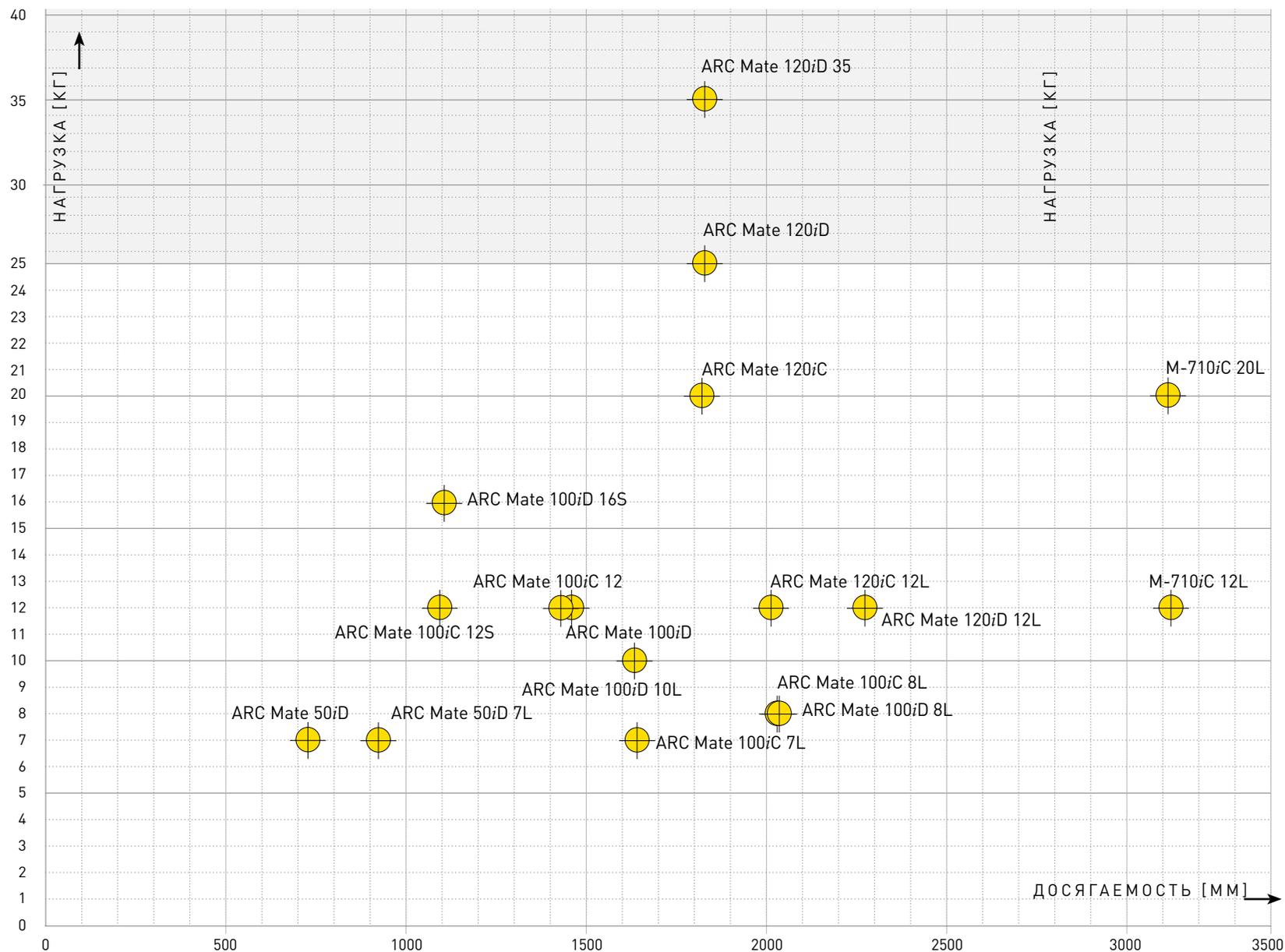


Робот			Контроллер						Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Достигаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота [°]						Максимальная скорость [°/s]						Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм)	Среднее Потребление энергии (кВт)	Класс IP	
Серия	Версия	Модель	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 Plus	Шкаф Compact	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A	Шкаф типа B																							
M-710	iC	50N	●	-	-	○	●	○	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	80N	●	-	-	○	●	○	80	2230	5	± 0.03**	610	360	245	215	20	720	-	185	180	180	180	500	-	-/48	-/25	-	2.5	IP54 /IP56	IP67
M-410	iC	110	●	-	-	-	●	○	110	2403	4	± 0.2	1030	370	125	140	720	-	145	130	140	420	-	-	53	-	-	1	IP54	IP67	
M-410	iB	140N	●	-	-	-	●	○	140	2850	5	± 0.2	1200	360	155	112	20	720	-	140	115	135	135	420	-	147	53	-	3	IP54	IP54
M-410	iC	185	●	-	-	-	●	○	185	3143	4	± 0.5	1600(1330)	360	144	136	720	-	140	140	140	305	-	-	88	-	-	3	IP54	IP54	
M-410	iC	315	●	-	-	-	●	○	315	3143	4	± 0.5	1600(1330)	360	144	136	720	-	90	100	110	195	-	-	155	-	-	3	IP54	IP54	
M-410	iC	500	●	-	-	-	●	○	500	3143	4	± 0.5	2410(1910)	370	144	136	720	-	85	85	85	200	-	-	250	-	-	3	IP54	IP54	
M-410	iB	700	●	-	-	-	●	○	700	3143	4	± 0.5	2700	360	144	136	540	-	60	60	60	120	-	-	490	-	-	3	IP54	IP54	

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

ВЫБЕРИТЕ СЕБЕ

РОБОТЫ ДЛЯ ДУГОВОЙ СВАРКИ



серии Arc Mate 50 ... Страница 31



серии Arc Mate 100 ... Страница 31



серии Arc Mate 120 ... Страница 31



серии M-710 ... Страница 32

Роботы для дуговой сварки



серии ARC Mate 50



серии ARC Mate 100



серии ARC Mate 120

Модельный ряд роботов:

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



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 Plus	Шкаф Compact	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A																							
ARC Mate 50	iD		●	-	-	●	-	-	7	717	6	± 0.018**	25	360	245	420	380	250	720	450	380	520	545	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K	
ARC Mate 50	iD	7L	●	-	-	●	-	-	7	911	6	± 0.018**	27	360	245	430	380	250	720	370	310	410	550	545	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K
ARC Mate 100	iD	8L	●	-	-	○	●	○	8	2032	6	± 0.03**	180	340 (370)	235	455	380	360	900	210	210	220	430	450	720	16.1/0.63	16.1/0.63	5.9/0.061	1	IP54	IP67
ARC Mate 100	iD	10L	●	-	-	○	●	○	10	1636	6	± 0.03**	150	340 (370)	235	455	380	360	900	260	240	260	430	450	720	22.0/0.65	22.0/0.65	9.8/0.17	1	IP54	IP67
ARC Mate 100	iD	16S	●	-	-	○	○	○	16	1103	6	± 0.02**	140	340 (370)	235	340	380	360	900	290	270	270	430	450	730	26.0/0.90	26.0/0.90	11.0/0.30	1	IP54	IP67
ARC Mate 100	iD		●	-	-	○	●	○	12	1441	6	± 0.02**	145	340 (370)	235	455	380	360	900	260	240	260	430	450	720	26.0/0.90	26.0/0.90	11.0/0.30	1	IP54	IP67
ARC Mate 120	iD	12L	●	-	-	○	●	○	12	2272	6	± 0.03**	250	340 (370)	260	475	400	360	900	210	210	265	420	450	720	22.0/0.65	22.0/0.65	9.8/0.17	1	IP54	IP67
ARC Mate 120	iD	35	●	-	-	○	○	○	35	1831	6	± 0.03**	250	340 (370)	260	458	400	280 (360)	540 (900)	180	180	200	350	350	400	110.0/4.0	110.0/4.0	60.0/1.5	1	IP54	IP67
ARC Mate 120	iD		●	-	-	○	●	○	25	1831	6	± 0.02**	250	340 (370)	260	458	400	280 (360)	540 (900)	210	210	265	420	420	720	52.0/2.4	52.0/2.4	32.0/1.2	1	IP54	IP67

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

Роботы для дуговой сварки

Модельный ряд роботов:

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

M-710iC/20L Длинная рука

M-710iC/12L

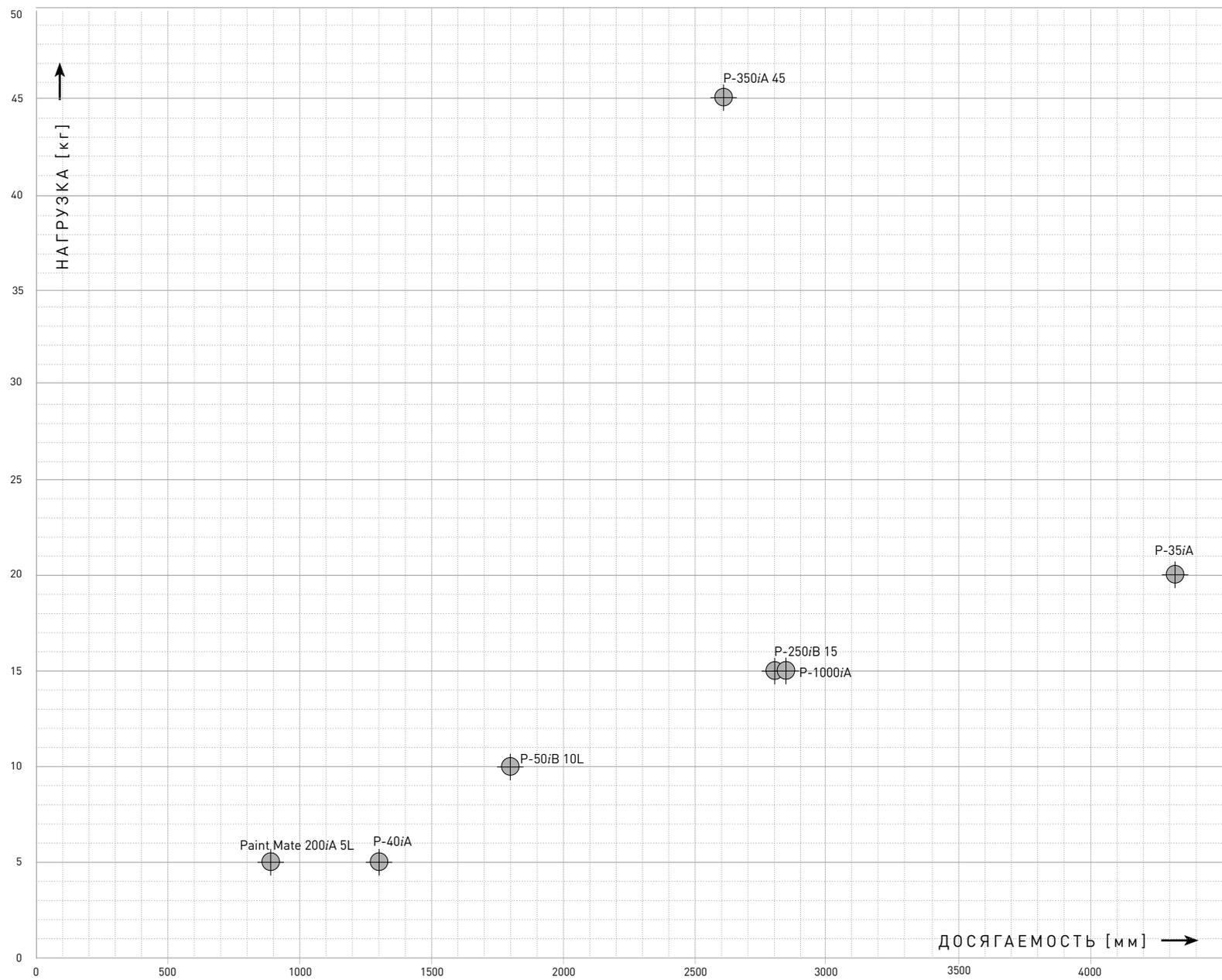


M-710iC/20L



Робот			Контроллер						Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Достигаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяе мость (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 R-30iB Plus	Модель шкафа										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Корпус стандартный / опциональный	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный
				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	± 0.11**	540	360	225	432	400	280	900	175	175	180	350	360	600	39.2/0.88	39.2/0.88	19.6/0.25	2.5	IP54/IP67	IP67

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



серии Paint Mate 200 Страница 34



серии P-40 Страница 34



серии P-50 Страница 34



серии P-250 Страница 34



серии P-350 Страница 34

Роботы для покраски



серии Paint Mate 200



серии P-40



серии P-50

Модельный ряд роботов:

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



серии P-250



серии P-350



P-35/P-1000



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	E1	J1	J2	J3	J4	J5					J6	E1	Корпус стандартный / опциональный	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный
			P-30iB Plus	Шкаф Compact	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A																									
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	*15)		
P-40	iA		●	-	-	●	-	-	5	1300	6	± 0.03 **	110	360	255	395	380	240	720	220	190	240	450	450	720	11.9/0.3	11.9/0.3	6.7/0.1	0.8	*15)		
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	*15)		
P-250	iB	15	●	-	-	-	●	-	15	2800	6	± 0.2 **	530	360	280	330	1080	1080	1080	160	160	160	375	430	545	65.4/2.999	55.3/2.158	7.4/0.073	3.5	*15)		
P-350	iB	45	●	-	-	-	●	-	45	2606	6	± 0.1 **	590	360	225	440	800	250	800	180	180	180	250	250	360	206 / 28	206 / 28	127 / 20	2.5	*15)		
комплект для Автомобильной промышленности																																
P-35	iA	Opener	-	-	-	-	●	-	20	4318	5	± 0.05 **	700	220	370	590	270	360		75	100	100	50	50					3.5	*15)		
P-1000	iA		-	-	-	-	●	-	15	2848	7	± 0.05 **	700	220	150	240	160	1440	1440	1440	125	125	120	120	200	200	200			3.5	*15)	

● стандартно ○ по запросу - недоступно () с аппаратным и/или программным обеспечением *15) сертифицировано ATEX Cat. II Group 2G and 2D ** По стандарту ISO9283

Контроллер R-30iB Plus



Mini Plus
410 x 277 x 370 mm

Шкаф типа Compact
440 x 85 x 260 mm

Шкаф типа Mate Open Air
370 x 200 x 350 mm

Шкаф типа Mate
470 x 400 x 322 mm

Шкаф типа „В“
740 x 1100 x 550 mm

Шкаф типа „А“
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 оптимальный выбор.

Ваши преимущества:

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

Пульт *iPendant Touch*

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

Ваши преимущества:

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



Tablet TP

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

Ваши преимущества:

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

Новый пользовательский интерфейс

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

Пользовательский интерфейс iPendant

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

- доступны опциональный держатель и крючок



Новый пользовательский интерфейс



iPendant Пользовательский интерфейс



ДОПОЛНИТЕЛЬНЫЕ ВОЗМОЖНОСТИ FANUC

ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНЫЕ ОПЦИИ

iRVision

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

Force Sensors

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

iRPickTool (Visual line tracking)

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

3D Vision Sensor

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

iRCalibration suite

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

Интеллектуальные функции

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



ДВИЖЕНИЕ

Дополнительные оси

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

Функция оптимизации движения

Learning Vibration Control

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

Multi-arm

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

Функции перемещения

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

Позиционеры

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

Ручное перемещение

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



БЕЗОПАСНОСТЬ

Функция безопасного движения Dual Check Safety (DCS)

Для надежного контроля положения и скорости робота в заранее заданной трехмерной зоне. Повышенная безопасность для операторов, станков и периферии.

Функция защиты от столкновения High Sensitive Collision Detection (HSCD)

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

Функции безопасности

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



ИНТЕРФЕЙСЫ

Цифровые входы/выходы

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

Промышленная шина

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

Функции интерфейса

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



КОМФОРТ

iPendant Touch

Такой пульт управления не только поддерживает простое и быстрое программирование, используя интуитивный iHMI интерфейс и функциональные пиктограммы, но и позволяет сэкономить на HMI панелях. Оборудован 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.



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.



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 Vision Sensor

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



iRPickTool

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



iRCalibration

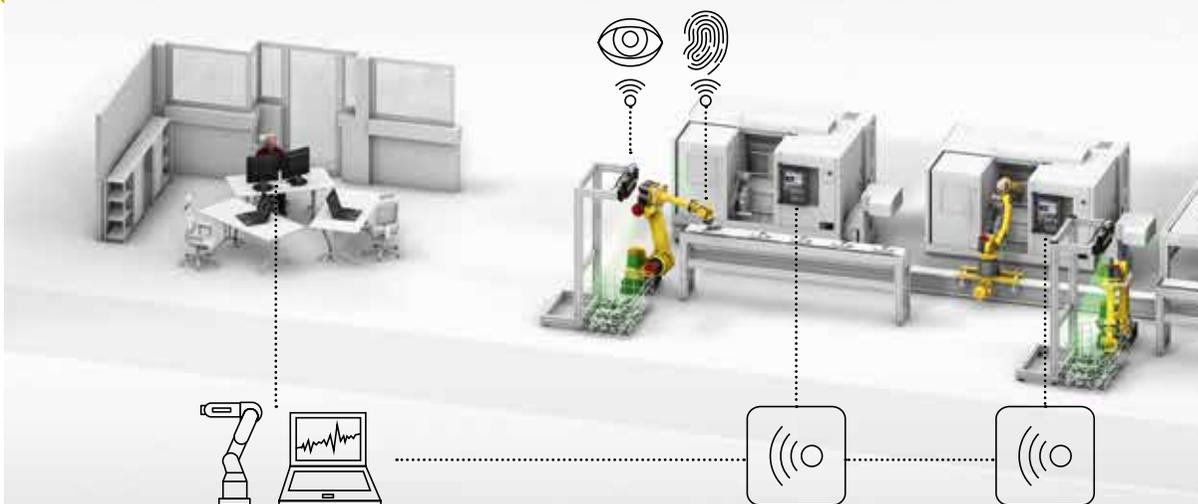
iRCalibration функция упрощает процесс начальной настройки, ускоряет процесс полной интеграции



iRVision Weld Tip Inspection / iRTorch-Mate

Поддерживает оптический контроль износа и состояния

Нулевое время простоя



Интеллектуальная диагностика для роботов

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

Комплекты ZDT

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

- данные с сервоклещей и мониторинг износа колпачков
- данные состояния редуктора, мотора и тормоза
- данные о работе для крутящего момента мотора для каждой оси
- данные по мониторингу отключения сервопривода (Экстренный останов)
- сервочасы и основные напоминания о замене смазки
- одомер (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 офлайн симулирования, который позволяет симулировать движения робота и ход процесса, значительно сократить время, которое требуется для создания новых настроек движения.

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

Расчет рабочей ячейки и времени цикла

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

Заблаговременное программирование сохраняет ваше время

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

Установка и тестирование сложной системы

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

СИМУЛЯЦИЯ ЯЧЕЙКИ БЕЗ ВРЕМЕНИ ПРОСТОЯ

Быстрое и экономное решение проблем

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

Подтверждение функциональности всего процесса

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

Улучшение без времени простоя

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

От дизайна до подтверждения - Высокоточный интерфейс и специальные инструменты

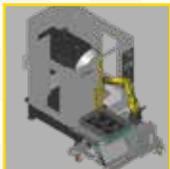
С помощью встроенной библиотеки CAD моделей Вы обеспечены полным доступом к моделям роботов FANUC, станкам и простым инструментам. Симулирование робота и функция "Profiler" содержат полный набор сведений о проверке процесса, включая движение, проверку времени цикла, а также обнаружения и предотвращения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



ChamferingPRO

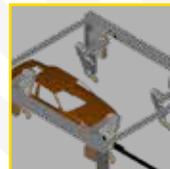
Постепенный навигатор ChamferingPRO позволяет Вам

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



HandlingPRO

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



PaintPRO

Графический программный пакет, упрощающий разработку

процесса покраски и записи траекторий движения. Он также содержит набор специальных функций для установки распылителя краски, размера области распыления, наслоения, слоев краски, скорости нанесения и времени запуска.



OLPCPRO

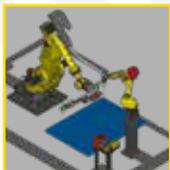
Программное обеспечение для разработки программ, которое поддерживает разработку и обслуживание KAREL и Teach Pendant программ.



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

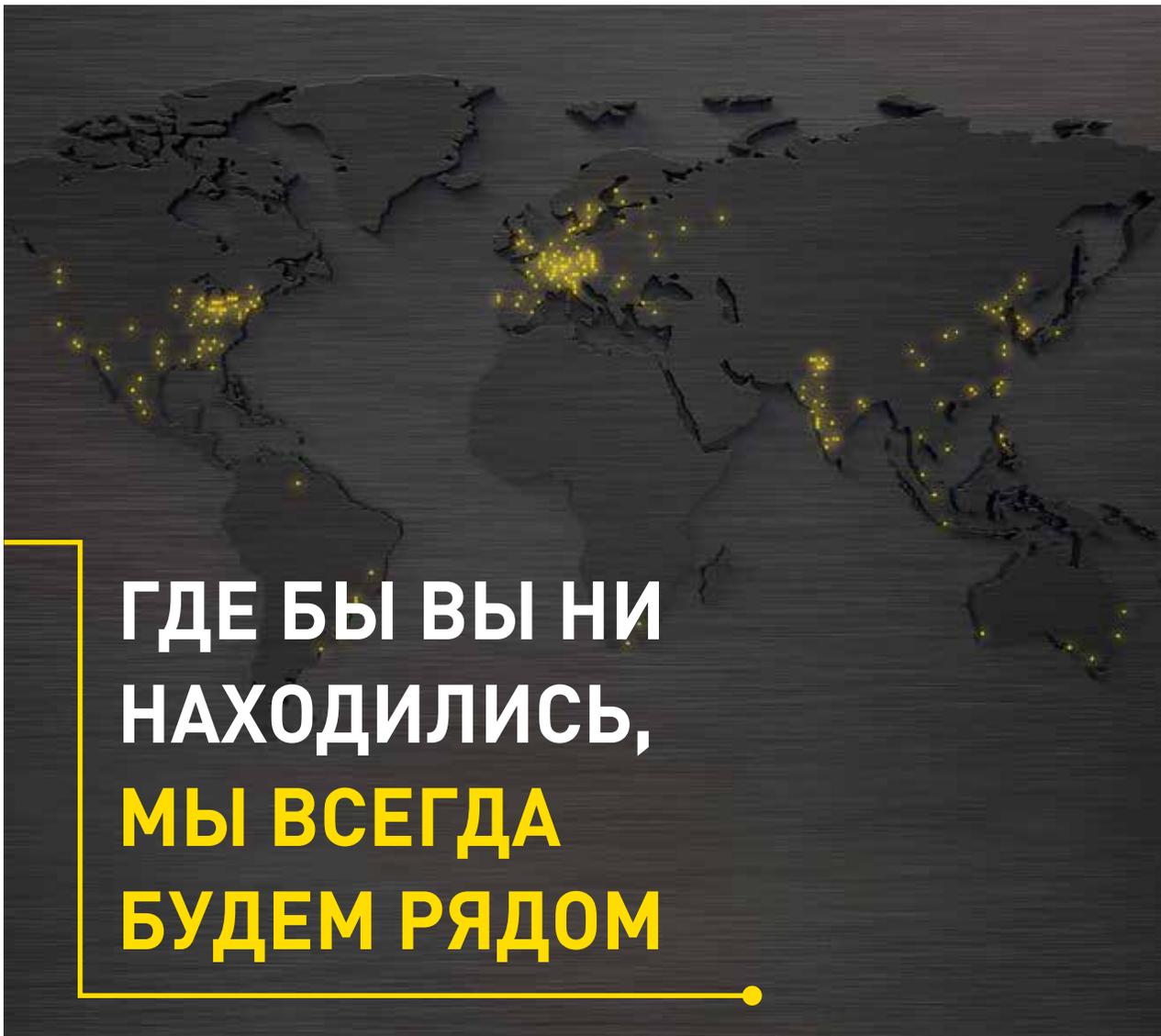


Запчасти

"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





**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. Комплексно оборудованные учебные центры



Service First 

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

- Надежный
- Предсказуемый
- Простой в ремонте



LR MATE 200

M-10

РОБОТ СЕРИЯ



Версия			iD									iA	
Тип			4SH	4S	4SC	7H	7C	7WP	-	7L	7LC	14L *17	10
КОНТРОЛЛЕР	Модель шкафа	R-30iB Plus	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Шкаф Compact		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Шкаф Open Air		○	○	○	○	○	-	○	○	○	○	-
	Шкаф Mate		•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Шкаф типа А		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Шкаф типа В		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Максимальная нагрузка на кисть (кг)			4	4	4	7	7	7	7	7	7	14	10/13 *3
Достигаемость (мм)			550	550	550	717	717	717	717	911	911	911	1101
Управляемых осей			5	6	6	5	6	6	6	6	6	6	6
Повторяемость (мм)			± 0.013**	± 0.01**	± 0.013**	± 0.018**	± 0.018**	± 0.018**	± 0.01**	± 0.01**	± 0.018**	± 0.01**	± 0.01**
Вес (кг)			19	20	20	24	25	25	25	27	27	27	46
УГОЛ ПОВОРОТА (°)	J1		360	360	360	360	360	360	360	360	360	360	370
	J2		230	230	230	245	245	245	245	245	245	245	235
	J3		402	402	402	420	420	420	420	430	430	430	421
	J4		240	380	380	250	380	380	380	380	380	380	380
	J5		720	240	236	720	250	250	250	250	250	250	250
	J6		-	720	720	-	720	720	720	720	720	720	720
МАКСИМАЛЬНАЯ СКОРОСТЬ (°/С)	E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	J1		460	460	460	450	450	450	450	370	370	120	300
	J2		460	460	460	380	380	380	380	310	310	61	230
	J3		520	520	520	520	520	520	520	410	410	58	340
	J4		560	560	560	545	550	550	550	550	550	400	500
	J5		1500	560	560	1500	545	545	545	545	545	240	400
	J6		-	900	900	-	1000	1000	1000	1000	1000	400	800
E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
Момент силы J4 [Нм] / Момент инерции [кгм]			8.86/02	8.86/02	8.86/02	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	31.0/0.66	21.0/0.77
Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции [кгм]			4.0/0.046 [5.5/0.083]	8.86/02	8.86/02	4.0/0.046 [5.5/0.15]	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	31.0/0.66	21.0/0.77
Момент силы J6 [Нм] / Момент инерции [кгм]			-	4.9/0.067	4.9/0.067	-	9.4/0.15	9.4/0.15	9.4/0.15	9.4/0.15	9.4/0.15	13.4/0.30	10.0/0.28
Среднее Потребление энергии [кВт]			0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	-
Класс IP	Корпус стандартный / опциональный		IP67	IP67	IP67	IP67/IP69K	IP67	IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP67	IP67	IP67
	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный		IP67	IP67	IP67	IP67/IP69K	IP67	IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP67	IP67	IP67



M-10

M-20



РОБОТ СЕРИЯ			iD				iD	iB	iD	iB	iB	iD
Версия			iD				iD	iB	iD	iB	iB	iD
Тип			8L	10L	12	16S	12L	25	25	25C	35S	35
КОНТРОЛЛЕР	Модель шкафа	R-30/iB Plus	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Шкаф Compact		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Шкаф Open Air		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Шкаф Mate		o	o	o	o	o	o	o	o	-	o
	Шкаф типа A		•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Шкаф типа B		o	o	o	o	o	o	o	o	o	o
Максимальная нагрузка на кисть (кг)			8	10	12	16	12	25	25	25	35	35
Достигаемость (мм)			2032	1636	1441	1103	2272	1853	1831	1853	1445	1831
Управляемых осей			6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
Повторяемость (мм)			± 0.03**	± 0.03**	± 0.02 **	± 0.02 **	± 0.03**	± 0.02**	± 0.02**	± 0.023**	± 0.02**	± 0.03**
Вес (кг)			180	150	145	140	250	210	250	210	205	250
УГОЛ ПОВОРОТА (°)	J1		340 (370)	340 (370)	340 (370)	340 (370)	340 (370)	340 (360)	340 (370)	340 (360)	340 (360)	340 (370)
	J2		235	235	235	235	260	240	260	240	240	260
	J3		455	455	455	340	475	303	458	303	301.5	458
	J4		380	380	380	380	400	400	400	400	400	400
	J5		360	360	360	360	360	290	280 (360)	290	260	280 (360)
	J6		900	900	900	900	900	540	540 (900)	540	540	540 (900)
МАКСИМАЛЬНАЯ СКОРОСТЬ (°/S)	E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	J1		210	260	260	290	210	205	210	205	205	180
	J2		210	240	240	270	210	205	210	205	205	180
	J3		220	260	260	270	265	260	265	260	260	200
	J4		430	430	430	430	420	415	420	415	415	350
	J5		450	450	450	450	450	415	420	415	415	350
J6		720	720	720	730	720	880	720	880	880	400	
E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
Момент силы J4 [Нм] / Момент инерции [кгм]			16.1/0.63	22.0/0.65	26.0/0.90	26.0/0.90	22.0/0.65	51/2.2	52.0/2.4	51/2.2	51/2.2	110.0/4.0
Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции [кгм]			16.1/0.63	22.0/0.65	26.0/0.90	26.0/0.90	22.0/0.65	51/2.2	52.0/2.4	51/2.2	51/2.2	110.0/4.0
Момент силы J6 [Нм] / Момент инерции [кгм]			5.9/0.061	9.8/0.17	11.0/0.30	11.0/0.30	9.8/0.17	31/1.2	32.0/1.2	31/1.2	31/1.2	60.0/1.5
Среднее Потребление энергии [кВт]			1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
Класс IP	Корпус стандартный / опциональный		IP54	IP54/IP65	IP54/IP65	IP54 /IP65	IP54/IP65	IP67	IP54/IP65	IP67	IP67	IP54/IP65
	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный		IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67



РОБОТ СЕРИЯ

M-410

M-710



Версия			iB	iC				iB	iC										
Тип			140H	110	185	315	500	700	12L	20L	20M	45M	50S	50T	50H	50	50E	70T	70
КОНТРОЛЛЕР	Модель шкафа	R-30iB Plus	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Шкаф Compact		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Шкаф Open Air		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Шкаф Mate		-	-	-	-	-	-	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	Шкаф типа А		•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Шкаф типа В		○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
Максимальная нагрузка на кисть (кг)			140	110	185	315	500	700	12	20	20	45	50	50	50	50	50	70	70
Достигаемость (мм)			2850	2403	3143	3143	3143	3143	3123	3110	2582	2606	1359	1900 *1)	2003	2050	2050	1900 *1)	2050
Управляемых осей			5	4	4	4	4	4	6	6	6	6	6	6	5	6	6	6	6
Повторяемость (мм)			± 0.2	± 0.05	± 0.5	± 0.5	± 0.5	± 0.5	± 0.09**	± 0.06**	± 0.06**	± 0.06**	± 0.04**	± 0.07	± 0.15	± 0.03**	± 0.07	± 0.07	± 0.04**
Вес (кг)			1200	1030	1600 (1330) *4,5	1600 (1330) *4,5	2410 (1910) *4,5	2700	540	540	530	570	545	410	540	560	560	410	560
УГОЛ ПОВОРОТА (°)	J1		360	370	360	360	370	360	360	360	360	360	360	*1)	360	360	360	*1)	360
	J2		155	125	144	144	144	144	225	225	225	225	169	261	225	225	225	261	225
	J3		112	140	136	136	136	136	434	432	435	440	376	491	440	440	440	491	440
	J4		20	720	720	720	720	540	400	400	400	800	720	720	234	720	720	720	720
	J5		720	-	-	-	-	-	380	280	280	250	250	250	720	250	380	250	250
	J6		-	-	-	-	-	-	720	900	900	800	720	720	-	720	720	720	720
	E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
МАКСИМАЛЬНАЯ СКОРОСТЬ (°/S)	J1		140	145	140	90	85	60	180	175	175	180	175	*1)	175	175	175	*1)	160
	J2		115	130	140	100	85	60	180	175	175	180	175	175	175	175	175	120	120
	J3		135	140	140	110	85	60	180	180	180	180	175	175	175	175	175	120	120
	J4		135	420	305	195	200	120	400	350	350	250	250	250	175	250	250	225	225
	J5		420	-	-	-	-	-	430	360	360	250	250	250	720	250	240	225	225
	J6		-	-	-	-	-	-	630	600	600	360	355	355	-	355	340	225	225
	E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Момент силы J4 [Нм] / Момент инерции [кгм]			147	53	88	155	250	490	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]			53	-	-	-	-	-	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	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]			3	3	3	3	3	3	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	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54/IP67	IP54	IP54/IP67	IP54/IP67							
	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный		IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP67	IP67	IP67	IP67							



РОБОТ СЕРИЯ

M-800

M-900

M-1000



Версия			iA	iB						iA
Тип			60	280	280L	330L	360	400L	700	
КОНТРОЛЛЕР	Модель шкафа	R-30/iB Plus	•	•	•	•	•	•	•	•
	Шкаф Compact		-	-	-	-	-	-	-	-
	Шкаф Open Air		-	-	-	-	-	-	-	-
	Шкаф Mate		-	-	-	-	-	-	-	-
	Шкаф типа A		•	•	•	•	•	-	-	•
	Шкаф типа B		○	○	○	○	○	•	•	○
Максимальная нагрузка на кисть (кг)			60	280	280	330	360	400	700	1000
Достигаемость (мм)			2040	2655	3103	3203	2655	3704	2832	3253
Управляемых осей			6	6	6	6	6	6	6	6
Повторяемость (мм)			± 0.03**	± 0.1**	± 0.1**	± 0.1**	± 0.1**	± 0.1**	± 0.1**	± 0.1**
Вес (кг)			820	1700	1600	1780	1540	3150	2800	5300
УГОЛ ПОВОРОТА (°)	J1		370	370	370	370	370	360	360	330
	J2		225	151	151	151	151	154	154	145
	J3		340	224	224	164	224	160	160	260
	J4		720	720	720	720	720	720	720	720
	J5		250	250	250	250	250	244	244	240
	J6		720	720	720	720	720	720	720	720
МАКСИМАЛЬНАЯ СКОРОСТЬ (°/S)	E1		-	-	-	-	-	-	-	-
	J1		150	110	110	100	110	80	80	60
	J2		150	105	105	85	105	80	80	50
	J3		150	100	100	85	100	80	80	50
	J4		260	110	125	90	110	100	100	70
	J5		260	110	125	85	110	100	100	70
	J6		400	180	205	165	180	160	160	85
E1		-	-	-	-	-	-	-	-	
Момент силы J4 [Нм] / Момент инерции [кгм]			210/30	1960/260(460)	1700/215(340)	2205/340	1960/260(460)	3400/1098	3400/1098	8800/1750
Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции [кгм]			210/30	1960/260(460)	1700/215(340)	2205/340	1960/260(460)	3400/1098	3400/1098	8800/1750
Момент силы J6 [Нм] / Момент инерции [кгм]			130/20	1050/160(360)	950/140(260)	1200/220	1050/160(360)	1725/444	1725/444	5800/840
Среднее Потребление энергии [кВт]			2.5	3	3	3	3	5	5	8
Класс IP	Корпус стандартный / опциональный		IP54	IP54/IP56	IP54/IP56	IP54 /IP56	IP54/IP56	IP54/IP56	IP54/IP56	IP54
	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный		IP54	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67



M-2000

R-1000



РОБОТ СЕРИЯ

Версия			iA				iA				
Тип			900L	1200	1700L	2300	80H	80F	100F	120F-7B	130F
КОНТРОЛЛЕР	Модель шкафа	R-30iB Plus	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Шкаф Compact		-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Шкаф Open Air		-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Шкаф Mate		-	-	-	-	o	o	o	o	o
	Шкаф типа А		•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Шкаф типа В		o	o	o	o	o	o	o	o	o
Максимальная нагрузка на кисть (кг)			900	1200(1350)	1700	2300	80	80	100	120	130
Достигаемость (мм)			4683	3734	4683	3734	2230	2230	2230	2230	2230
Управляемых осей			6	6	6	6	5	6	6	7	6
Повторяемость (мм)			± 0.18**	± 0.18**	± 0.27**	± 0.18**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.03**
Вес (кг)			9600	8600	12500	11000	610	620	665	790	675
УГОЛ ПОВОРОТА (°)	J1		330	330	330	330	360	360	360	360	360
	J2		160	160	160	160	245	245	245	200	245
	J3		165	165	165	165	215	360	360	385	360
	J4		720	720	720	720	20	720	720	720	720
	J5		240	240	240	240	720	250	250	250	250
	J6		720	720	720	720	-	720	720	720	720
МАКСИМАЛЬНАЯ СКОРОСТЬ (°/S)	E1		-	-	-	-	-	-	-	225	-
	J1		45	45	20	20	185	170	130	130	130
	J2		30	30 (25)	14	14	180	140	110	110	110
	J3		30	30	14	14	180	160	120	120	120
	J4		50	50	18	18	180	230	170	170	170
	J5		50	50	18	18	500	230	170	170	170
	J6		70	70	40	40	-	350	250	250	250
E1		-	-	-	-	-	-	-	130	-	
Момент силы J4 [Нм] / Момент инерции [кгм]			14700/2989	14700/2989	29400/7500	29400/7500	-/48	380/30	690/57	800/71	800/71
Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции [кгм]			14700/2989	14700/2989	29400/7500	29400/7500	-/25	380/30	690/57	800/71	800/71
Момент силы J6 [Нм] / Момент инерции [кгм]			4900/2195	4900/2195	8820/5500	8820/5500	-	200/20	260/32	360/38	360/38
Среднее Потребление энергии [кВт]			8	8	8	8	2.5	2.5	2.5	2.5	3
Класс IP	Корпус стандартный / опциональный		IP54 /IP56								
	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный		IP67								



R-2000

РОБОТ СЕРИЯ



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

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



КОБОТ

CR

CRX

РОБОТ СЕРИЯ



Версия			iA				iA			
Тип			35	15	14L	7L	7	4	10	10L
КОНТРОЛЛЕР	Модель шкафа	R-30iB Plus	●	●	●	●	●	●	●	●
	Mini Plus		-	-	-	-	-	-	●	●
	Шкаф Compact		-	-	-	-	-	-	-	-
	Шкаф Open Air		-	-	-	○	○	○	-	-
	Шкаф Mate		-	-	●	●	●	●	-	-
	Шкаф типа A		●	●	-	-	-	-	-	-
	Шкаф типа B		○	-	-	-	-	-	-	-
Максимальная нагрузка на кисть (кг)			35	15	14	7	7	4	10	10
Достигаемость (мм)			1813	1441	911 ^[*9]	911	717	550	1249	1418
Управляемых осей			6	6	6	6	6	6	6	6
Повторяемость (мм)			± 0.03**	± 0.02**	± 0.01**	± 0.01**	± 0.01**	± 0.01**	± 0.04**	± 0.04**
Вес (кг)			990	255	55	55	53	48	40	40
УГОЛ ПОВОРОТА (°)	J1		370	340	340/360	340/360	340/360	340/360	380	360
	J2		165	180	166	166	166	150	360	360
	J3		258	312	383	383	374	354	570	540
	J4		400	380	380	380	380	380	380	380
	J5		220	280	240	240	240	200	360	360
	J6		900	900	720	720	720	720	450	450
МАКСИМАЛЬНАЯ СКОРОСТЬ (°/с)	J1		750 ^[*7]						120	120
	J2		750 ^[*7]						120	120
	J3		750 ^[*7]						180	180
	J4		750 ^[*7]						180	180
	J5		750 ^[*7]						180	180
	J6		750 ^[*7]						180	180
Максимальная линейная скорость (мм/с)				800/1500 ^[*8]	500 ^[*10]	1000 ^[*7]	1000 ^[*7]	1000 ^[*7]	1000 ^[*11]	1000 ^[*11]
Момент силы J4 [Нм] / Момент инерции [кгм]			110/4	26.0/0.90	31.0/0.66	16.6/0.47	16.6/0.47	8.86/02	34.8 / 1.28	34.8 / 1.28
Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции [кгм]			110/4	26.0/0.90	31.0/0.66	16.6/0.47	16.6/0.47	8.86/02	26.0 / 0.90	26.0 / 0.90
Момент силы J6 [Нм] / Момент инерции [кгм]			60.0/1.5	11.0/0.30	13.4/0.30	9.4/0.15	9.4/0.15	4.9/0.067	11.0 / 0.30	11.0 / 0.30
Среднее Потребление энергии [кВт]			1	1	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5
Класс IP	Корпус стандартный / опциональный		IP54	IP54	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67
	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный		IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67



РОБОТ СЕРИЯ

M-1

M-2

M-3

DR-3



Версия			iA						iA						iA			iB	
Тип			1H	0.5S	0.5A	1HL	0.5SL	0.5AL	3S	3A	3SL	3AL	6H	6HL	6S	6A	12H	8L	
КОНТРОЛЛЕР	Модель шкафа	R-30;B Plus	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	
	Шкаф Compact		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	Шкаф Open Air		•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	
	Шкаф Mate		○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	
	Шкаф типа A		-	-	-	-	-	-	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	
	Шкаф типа B		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
Максимальная нагрузка на кисть (кг)			1	0.5 (1)	0.5 (1)	1	0.5 (1)	0.5 (1)	3	3	3	3	6	6	6(8)	6	12	8	
Достигаемость (мм)			280	280	280	420	420	420	800	800	1130	1130	800	1130	1350	1350	1350	1600	
Управляемых осей			3	4	6	3	4	6	4	6	4	6	3	3	4	6	3	4	
Повторяемость (мм)			± 0.02	± 0.02	± 0.02	± 0.03	± 0.03	± 0.03	± 0.1	± 0.1	± 0.1	± 0.1	± 0.1	± 0.1	± 0.1	± 0.1	± 0.1	± 0.03**	
Вес (кг)			18 (*21)	20 (*12)	23 (*12)	21 (*12)	23 (*12)	26 (*12)	120	140	120	140	115	115	160	175	155	170	
УГОЛ ПОВОРОТА (°)	J1																		
	J2		∅ 280x100 (*13)	∅ 280x100 (*13)	∅ 280x100 (*13)	∅ 420x150 (*13)	∅ 420x150 (*13)	∅ 420x150 (*13)	∅ 800x300 (*13)	∅ 800x300 (*13)	∅ 1130x400 (*13)	∅ 1130x400 (*13)	∅ 800x300 (*13)	∅ 1130x400 (*13)	∅ 1350x500 (*13)	∅ 1350x500 (*13)	∅ 1350x500 (*13)	∅ 1600x500 (*13)	
	J3																		
	J4		-	720	720	-	720	720	720	720	720	720	-	-	720	720	-	720	
	J5		-	-	300	-	-	300	-	300	-	300	-	-	-	300	-	-	
	J6		-	-	720	-	-	720	-	720	-	720	-	-	-	720	-	-	
МАКСИМАЛЬНАЯ СКОРОСТЬ (°/s)	J1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	J2		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	J3		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	J4		-	3000	1440	-	3000	1440	3500	1700	3500	1700	-	-	4000	4000	-	2000	
	J5		-	-	1440	-	-	1440	-	1700	-	1700	-	-	-	2000	-	-	
	J6		-	-	1440	-	-	1440	-	1700	-	1700	-	-	-	2000	-	-	
Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм)			*14)						*14)						*14)			-- / 0.2	
Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм)			*14)						*14)						*14)			*14)	
Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм)			*14)						*14)						*14)			*14)	
Среднее Потребление энергии [кВт]			0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	
Класс IP	Корпус стандартный / опциональный		IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67	IP67	IP67	IP69K
	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный		IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP69K	IP69K	IP69K	IP69K	IP69K	IP69K	IP69K	IP67	IP67	IP67	IP69K

● стандартно ○ по запросу - недоступно [] с аппаратным и/или программным обеспечением *12) с основанием *13) Ø в мм по высоте *14) см. диаграмму нагрузки запястья ** По стандарту ISO9283



SR

Паллетайзеры

РОБОТ СЕРИЯ



Версия		iA						iC	iA	iC	iB	iC			iB
Тип		3	3H	6	6H	12	20	50H	80H	110	140H	185	315	500	700
КОНТРОЛЛЕР	Модель шкафа	R-30iB Plus						•	•	•	•	•	•	•	•
	Шкаф Compact	•	•	•	•	•	•	-	-	-	-	-	-	-	
	Шкаф Open Air	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	Шкаф Mate	-	-	-	-	-	-	o	o	-	-	-	-	-	
	Шкаф типа A	-	-	-	-	-	-	•	•	•	•	•	•	•	
	Шкаф типа B	-	-	-	-	-	-	o	o	o	o	o	o	o	
Максимальная нагрузка на кисть (кг)		3	3	6	6	12	20	50	80	110	140	185	315	500	700
Достигаемость (мм)		400	400	650	650	900	1100	2003	2230	2403	2850	3143	3143	3143	3143
Управляемых осей		4	3	4	3	4	4	5	5	4	5	4	4	4	4
Повторяемость (мм)		± 0.01 [J1, J2] ± 0.01 [J3] ± 0.004° [J4]**	± 0.01 [J1, J2] ± 0.01 [J3]	± 0.01 [J1, J2] ± 0.01 [J3] ± 0.004° [J4]**	± 0.01 [J1, J2] ± 0.01 [J3]	± 0.015 [J1, J2] ± 0.01 [J3] ± 0.005° [J4]**	± 0.02 [J1, J2] ± 0.01 [J3] ± 0.005° [J4]**	± 0.15	± 0.03**	± 0.2	± 0.2	± 0.5	± 0.5	± 0.5	± 0.5
Вес (кг)		19	17	30	28	53	64	540	610	1030	1200	1600 (1330) ^{*4,5}	1600 (1330) ^{*4,5}	2410 (1910) ^{*4,5}	2700
УГОЛ ПОВОРОТА (°)	J1	284	284	296	296	290	290	360	360	370	360	360	360	370	360
	J2	290	290	300	300	290	290	225	245	125	155	144	144	144	144
	J3	200 mm ^{*16}	200 mm ^{*16}	210 mm ^{*16}	210 mm ^{*16}	450 mm optional 300 mm	450 mm optional 300 mm	440	215	140	112	136	136	136	136
	J4	1440	-	1440	-	1440	1440	234	20	720	20	720	720	720	540
	J5	-	-	-	-	-	-	720	720	-	720	-	-	-	-
	J6	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
МАКСИМАЛЬНАЯ СКОРОСТЬ (°/S)	J1	720	720	440	440	440	440	175	185	145	140	140	90	85	60
	J2	780	780	700	700	510	500	175	180	130	115	140	100	85	60
	J3	1800 mm/sec	1800 mm/sec	2000 mm/sec	2000 mm/sec	2800 mm/sec	2800 mm/sec	175	180	140	135	140	110	85	60
	J4	3000	-	2500	-	2500	1700	175	180	420	135	305	195	200	120
	J5	-	-	-	-	-	-	720	500	-	420	-	-	-	-
	J6	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Момент силы J4 [Нм] / Момент инерции [кгм]		--/0.06	-	--/0.12	-	--/0.30	--/0.45	150/6.3	-/48	53	147	88	155	250	490
Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции [кгм]		-	-	-	-	-	-	68/2.5	-/25	-	53	-	-	-	-
Момент силы J6 [Нм] / Момент инерции [кгм]		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Среднее Потребление энергии [кВт]		0.25	0.25	0.35	0.35	0.45	0.45	2.5	2.5	1	3	3	3	3	3
Класс IP	Корпус стандартный / опциональный	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20 / IP65	IP20 / IP65	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54
	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20 / IP65	IP20 / IP65	IP67	IP67	IP67	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54



Роботы для сварки

Роботы для покраски

комплект для Автомобильной промышленности
P-35/P-1000

РОБОТ СЕРИЯ

ARC MATE 50

ARC MATE 100

ARC MATE 120

PAINT MATE 200

P-40

P-50

P-250

P-350

P-35/P-1000

Версия			iD										iA	iA	iB	iB	iB	iA	iA
Тип			-	7L	8L	10L	16S	-	12L	35	-	5L		10L	15	45			
КОНТРОЛЛЕР	Модель шкафа	R-30iB Plus	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
	Шкаф Compact		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Шкаф Open Air		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Шкаф Mate		●	●	○	○	○	○	○	○	○	●	●	●	-	-	-	-	-
	Шкаф типа A		-	-	●	●	○	○	○	○	○	-	-	-	●	●	●	●	●
	Шкаф типа B		-	-	○	○	○	○	○	○	○	-	-	-	-	-	-	-	-
Максимальная нагрузка накость (кг)			7	7	8	10	16	12	12	35	3 (25)	5	5	10	15	45	20	15	
Достигаемость (мм)			717	911	2032	1636	1103	1441	2272	1831	1831	892	1300	1800	2800	2606	4318	2848	
Управляемых осей			6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	5	7	
Повторяемость (мм)			± 0.018**	± 0.018**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.02**	± 0.02**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.02**	± 0.03	± 0.2	± 0.2	± 0.2	± 0.2	± 0.1	± 0.05**	± 0.05**
Вес (кг)			25	27	180	150	140	145	250	250	250	37	110	331	530	590	700	700	
УГОЛ ПОВОРОТА [°]	J1		360	360	340 (370)	340 (370)	340 (370)	340 (370)	340 (370)	340 (370)	340 (370)	340	360	320	320	360	220	220	
	J2		245	245	235	235	235	235	235	260	260	260	230	255	240	280	225	370	150
	J3		420	430	455	455	340	455	475	458	458	458	373	395	404	330	440	590	240
	J4		380	380	380	380	380	380	400	400	400	400	380	380	1080	1080	800	270	160
	J5		250	250	360	360	360	360	360	280 (360)	280(360)	240	240	1080	1080	250	360	1440	
	J6		720	720	900	900	900	900	900	900	540 (900)	540(900)	720	720	1080	1080	800	-	1440
МАКСИМАЛЬНАЯ СКОРОСТЬ (V/S)	E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	1440	
	J1		450	370	210	260	290	260	210	180	210	270	220	140	160	180	180	75	125
	J2		380	310	210	240	270	240	210	180	210	270	190	140	160	180	180	100	125
	J3		520	410	220	260	270	260	265	200	265	270	240	160	160	180	180	100	120
	J4		550	550	430	430	430	430	420	350	420	450	450	375	375	250	50	120	
	J5		545	545	450	450	450	450	450	350	420	450	450	430	430	250	50	200	
	J6		1000	1000	720	720	730	720	720	400	720	720	720	720	545	545	250	-	200
E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	200	
Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм)			16.6/0.47	16.6/0.47	16.1/0.63	22.0/0.65	26.0/0.90	26.0/0.90	22.0/0.65	110.0/4.0	52.0/2.4	11.9/0.3	11.9/0.3	43.35/1.954	65.4/2.999	206 / 28			
Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм)			16.6/0.47	16.6/0.47	16.1/0.63	22.0/0.65	26.0/0.90	26.0/0.90	22.0/0.65	110.0/4.0	52.0/2.4	11.9/0.3	11.9/0.3	36.86/1.413	55.3/2.158	206 / 28			
Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм)			9.4/0.15	9.4/0.15	5.9/0.061	9.8/0.17	11.0/0.30	11.0/0.30	9.8/0.17	60.0/1.5	32.0/1.2	6.7/0.1	6.7/0.1	4.90/0.025	7.4/0.073	127 / 20			
Среднее Потребление энергии [кВт]			0.5	0.5	1	1	1	1	1	1	1	0.5	0.8	0.8	3.5	2.5	3.5		
Класс IP	Корпус стандартный / опциональный		IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54							
	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный		IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67							

Единая платформа – бесконечные возможности ЭТО FANUC!



Алматы (7273)495-231
Ангарск (3955)60-70-56
Архангельск (8182)63-90-72
Астрахань (8512)99-46-04
Барнаул (3852)73-04-60
Белгород (4722)40-23-64
Благовещенск (4162)22-76-07
Брянск (4832)59-03-52
Владивосток (423)249-28-31
Владикавказ (8672)28-90-48
Владимир (4922)49-43-18
Волгоград (844)278-03-48
Вологда (8172)26-41-59
Воронеж (473)204-51-73
Екатеринбург (343)384-55-89

Иваново (4932)77-34-06
Ижевск (3412)26-03-58
Иркутск (395)279-98-46
Казань (843)206-01-48
Калининград (4012)72-03-81
Калуга (4842)92-23-67
Кемерово (3842)65-04-62
Киров (8332)68-02-04
Коломна (4966)23-41-49
Кострома (4942)77-07-48
Краснодар (861)203-40-90
Красноярск (391)204-63-61
Курск (4712)77-13-04
Курган (3522)50-90-47
Липецк (4742)52-20-81

Магнитогорск (3519)55-03-13
Москва (495)268-04-70
Мурманск (8152)59-64-93
Набережные Челны (8552)20-53-41
Нижний Новгород (831)429-08-12
Новокузнецк (3843)20-46-81
Новый Уренгой (3496)41-32-12
Новосибирск (383)227-86-73
Омск (3812)21-46-40
Орел (4862)44-53-42
Оренбург (3532)37-68-04
Панза (8412)22-31-16
Петрозаводск (8142)55-98-37
Псков (8112)59-10-37
Пермь (342)205-81-47

Ростов-на-Дону (863)308-18-15
Рязань (4912)46-61-64
Самара (846)206-03-16
Санкт-Петербург (812)309-46-40
Саратов (845)249-38-78
Севастополь (8692)22-31-93
Саранск (8342)22-96-24
Симферополь (3652)67-13-56
Смоленск (4812)29-41-54
Сочи (862)225-72-31
Ставрополь (8652)20-65-13
Сургут (3462)77-98-35
Сыктывкар (8212)25-95-17
Тамбов (4752)50-40-97
Тверь (4822)63-31-35

Тольятти (8482)63-91-07
Томск (3822)98-41-53
Тула (4872)33-79-87
Тюмень (3452)66-21-18
Ульяновск (8422)24-23-59
Улан-Удэ (3012)59-97-51
Уфа (347)229-48-12
Хабаровск (4212)92-98-04
Челябинск (352)28-53-07
Челябинск (351)202-03-61
Череповец (8202)49-02-64
Чита (3022)38-34-83
Якутск (4112)23-90-97
Ярославль (4852)69-52-93

Россия +7(495)268-04-70

Казахстан +7(7172)727-132

Киргизия +996(312)96-26-47

<https://fanuc.nt-rt.ru/> || fcu@nt-rt.ru