

FANUC



Robot *i* series

上海发那科机器人有限公司
SHANGHAI-FANUC Robotics CO.,LTD.

上海市宝山区富联路1500号 电话: 021-50327700 传真: 021-50327711 邮编: 201906
No.1500 Fulian Road,BaoShan District,Shanghai Tel:021-50327700 Fax:021-50327711 Zip:201906
E-Mail:sfr@shanghai-fanuc.com.cn Http://www.shanghai-fanuc.com.cn

© Copyright 2021. 1 SHANGHAI-FANUC Robotics CO.,LTD.



上海发那科机器人有限公司
SHANGHAI-FANUC Robotics CO.,LTD.

机器人化带来的竞争优势

- 在工厂内导入FANUC机器人会获得各种竞争优势。

提高生产效率

- 可以处理人力无法搬运的重物
- 与人工相比，可以高速地作业
- 夜间或休息日也可以进行作业

保证稳定的劳动力

- 可以取代工人完成复杂的作业
- 一经导入便可长期使用
- 不用担心突然请假或辞职

提高产品质量

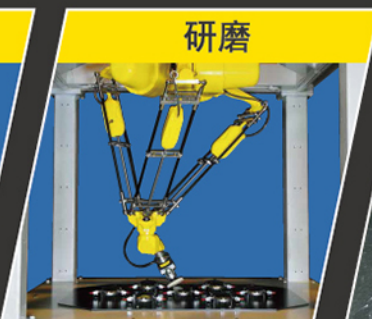
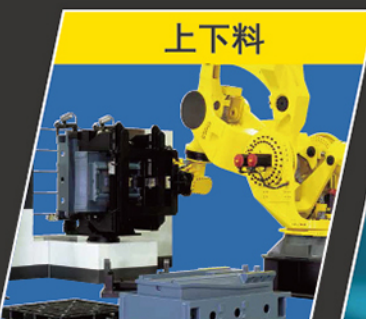
- 与人工相比具有更高的作业精度
- 作业质量稳定

削减成本

- 引入机器人可以削减人工成本
- 可以简单方便地改变工序或变更系统

机器人的应用领域

- FANUC机器人种类丰富,可以应用于各种生产制造领域。
- FANUC丰富多彩的软件功能让您充分地利用机器人的灵活性。



FANUC 机器人的特长

高可靠性

无故障

机构部、伺服电机、控制装置、软件、传感器全部由FANUC设计生产,实现了高可靠性。

在FANUC的工厂中使用着大量的机器人,通过实践证明FANUC机器人在工厂环境中长年使用时具有良好的耐久性。

故障前发出通知

丰富多样的故障诊断功能能够在异常出现的早期发出通知,可以在故障发生之前进行预防、维修。

高生产效率

学习机器人

学习机器人通过抑制振动的学习控制技术,实现平稳高速的动作。通过提高每台机器人的生产能力和生产线的生产效率,降低系统的成本。而且,学习机器人对容易产生振动的重型工件的搬运也十分有效。



高通用性

机器人 iHMI

机器人 iHMI,通过对启动所需的最小限的设定项目集中在主页面上,提供一个即使新用户也可以简单启动机器人的界面。



协同作业机器人

- 绿色的协同作业机器人,因为无需安全栅栏,人与机器人可以协同进行作业,从而提高生产效率并削减人力成本。
- 与人发生碰触时,机器人会安全停止。通过手持引导可以直接操作机器人手臂进行作业,也可以进行示教。



iRVision - 内置视觉功能

- 标准配置在机器人控制装置里,只要连接照相机或3维广域传感器,即可使用2维补偿,3维补偿,提取颜色信息,检查,2维码识别等功能。
- 通过示教操作盘可进行视觉功能的示教和显示。



零停机功能

- 零停机(ZDT)功能,在服务器上集中管理机器人的信息,可以通过移动终端监视机构部、进程、系统的状态,并可以确认维修时期。

- 通过有助于预防维护的功能,对提高机器人的运转率进行支援。



即使发生故障也能立即修复

- 重视机器人维护性的机构部设计。
- 通过故障诊断功能推断故障产生的原因,可以迅速地完成任务。

视觉追踪功能

- 使用视觉传感器检测出传送带上的工件位置后,机器人追踪工件的移动进行拾取。
- 多台机器人能够通过网络连接分担拾取作业。能够应用于各种物流工程。



散堆拾取机器人

- 通过视觉传感器检测出散乱堆放的工件位置、挑选出抓取对象后灵巧地取出。
- 不再需要事先将工件排列整齐的准备作业,并且还能够灵活地对应工件种类的变更。通过实现高效率的工件供给的自动化,推进工厂的无人化。



力觉传感器的去毛刺、研磨功能

通过安装在机器人手腕上的6轴力觉传感器进行力觉控制,实现了在工具移动的同时保持指定按压力的机器人动作。为铸件的去毛刺作业和各种工件的表面研磨作业的自动化作出贡献。



ROBOGUIDE

ROBOGUIDE是一款电脑软件。针对各种机器人系统,它可以提供布局功能,机器人编程功能以及高精度仿真功能。



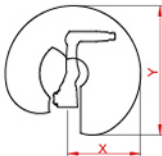
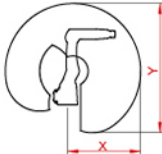
FANUC Robot *i* series

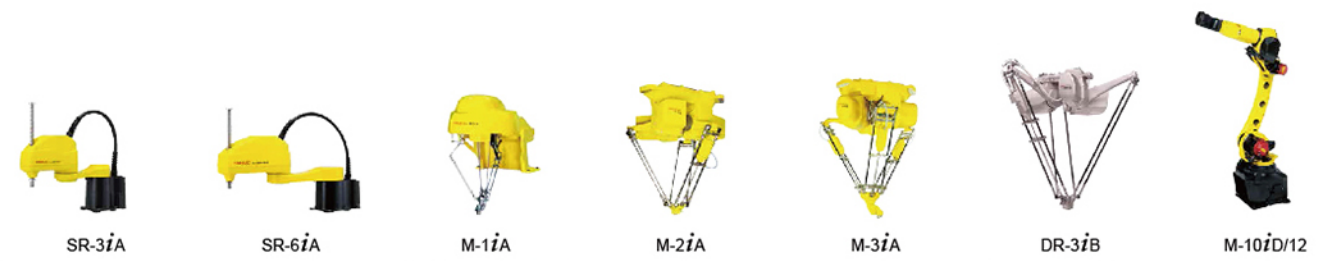


协同作业机器人

FANUC Robot CRX-10iA		10iA		10iA/L	
	控制轴数	6			
	手腕部可搬运质量	10kg			
	动作范围 (X,Y)	1240mm, 2480mm (法兰盘前端)		1410mm, 2820mm (法兰盘前端)	
	重复定位精度	± 0.04mm			
	机构部质量	40kg			
	安装方式	地面、顶吊、壁挂			
	对应的控制装置/输入电源设备容量	R-30iB Mini Plus /1.5kVA			
主要用途		搬运、组装、上下料、弧焊、涂胶			
FANUC Robot CR-4iA, 7iA, 14iA		4iA	7iA	7iA/L	14iA/L
	控制轴数	6			
	手腕部可搬运质量	4kg	7kg		14kg
	动作范围 (X,Y)	550mm, 818mm	717mm, 1061mm	911mm, 1359mm	911mm (负载未满12kg时), 1359mm 820mm (负载12kg以上时), 1359mm
	重复定位精度	± 0.01mm			
	机构部质量	48kg	53kg	55kg	
	安装方式	地面、顶吊、壁挂			
	对应的控制装置/输入电源设备容量	R-30iB Mate / R-30iB Mate Plus (标准型、外气导入型) /1.2kVA		R-30iB Mate Plus (标准型) /1.2kVA	
主要用途		搬运、组装、上下料、涂胶			
FANUC Robot CR-15iA					
	控制轴数	6			
	手腕部可搬运质量	15kg			
	动作范围 (X,Y)	1441mm, 2413mm			
	重复定位精度	± 0.02mm			
	机构部质量	255kg			
	安装方式	地面、顶吊、倾斜角			
	对应的控制装置/输入电源设备容量	R-30iB Plus (A-控制柜) , R-30iB Mate Plus (标准型) /2kVA			
主要用途		搬运、组装、上下料、涂胶			
FANUC Robot CR-35iA					
	控制轴数	6			
	手腕部可搬运质量	35kg			
	动作范围 (X,Y)	1813mm, 2931mm			
	重复定位精度	± 0.03mm			
	机构部质量	990kg			
	安装方式	地面			
	对应的控制装置/输入电源设备容量	R-30iB / R-30iB Plus (A-控制柜) /3kVA			
主要用途		搬运、组装、上下料、涂胶			

迷你机器人

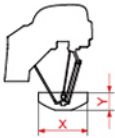
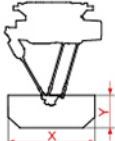
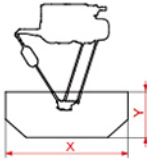
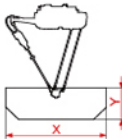
FANUC Robot LR Mate 200iD / ER-4iA		200iD	/7L	/4S	/14L	ER-4iA
	控制轴数	6				
	手腕部可搬运质量	7kg		4kg	14kg	4kg
	动作范围 (X,Y)	717mm, 1274mm	911mm, 1643mm	550mm, 970mm	911mm (负载未满12kg时), 1643mm 820mm (负载12kg以上时), 1643mm	550mm, 970mm
	重复定位精度	± 0.01mm				
	机构部质量	25kg	27kg	20kg	27kg	20kg
	安装方式	地面、顶吊、倾斜角				地面、顶吊
	对应的控制装置/输入电源设备容量 主要用途	R-30iB Mate / R-30iB Mate Plus (标准型、外气导入型) /1.2kVA 搬运、组装、上下料、弧焊、涂胶				
FANUC Robot LR Mate 200iD		/7WP	/7C	/7LC	/7H	
	控制轴数	6				5
	手腕部可搬运质量	7kg				
	动作范围 (X,Y)	717mm, 1274mm		911mm, 1643mm		717mm, 1274mm
	重复定位精度	± 0.01mm				
	机构部质量	25kg		27kg		24kg
	安装方式	地面、顶吊、倾斜角				
	对应的控制装置/输入电源设备容量 主要用途	R-30iB Mate (标准型、外气导入型) / R-30iB Mate Plus (标准型、外气导入型) /1.2kVA 搬运、组装、上下料、涂胶、清洗				



SCARA机器人

FANUC Robot SR-3iA, 6iA, 12iA, 20iA		3iA	3iA/H	6iA	6iA/H	12iA	20iA
	控制轴数	4	3	4	3	4	
	手腕部可搬运质量	3kg		6kg		12kg	20kg
	动作范围 (X,Y)	400mm, 800mm		650mm, 1300mm		900mm, 1800mm	1100mm, 2200mm
	行程 (Z)	200mm		210mm		300mm (指定选项时450mm)	
	重复定位精度	J1轴+J2轴 J3轴 J4轴		± 0.01mm		± 0.015mm	± 0.02mm
	机构部质量	± 0.004° 19kg	17kg	± 0.004° 30kg	28kg	53kg	64kg
	安装方式	地面、壁挂					
对应的控制装置/输入电源设备容量		R-30iB Compact Plus /2kVA					
主要用途		分拣、搬运、组装、上下料					

并联机器人

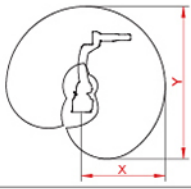
FANUC Robot M-1iA		/0.5A	/0.5S	/1H	/0.5AL	/0.5SL	/1HL
	控制轴数	6	4	3	6	4	3
	手腕部可搬运质量	0.5kg (指定选项时1kg)		1kg	0.5kg (指定选项时1kg)		1kg
	动作范围 (X,Y)	φ 280mm, 100mm			φ 420mm, 150mm		
	重复定位精度	± 0.02mm					
	机构部质量 (不包含支架)	17kg	14kg	12kg	20kg	17kg	15kg
	安装方式	地面、顶吊、倾斜角					
	对应的控制装置/输入电源设备容量 主要用途	R-30iB Mate (标准型、外气导入型) / R-30iB Mate Plus (标准型、外气导入型) /1kVA 分拣、搬运、组装					
FANUC Robot M-2iA		/3A	/3S	/6H	/3AL	/3SL	/6HL
	控制轴数	6	4	3	6	4	3
	手腕部可搬运质量	3kg		6kg	3kg		6kg
	动作范围 (X,Y)	φ 800mm, 300mm			φ 1130mm, 400mm		
	重复定位精度	± 0.03mm					
	机构部质量	140kg	130kg	125kg	140kg	130kg	125kg
	安装方式	顶吊					
	对应的控制装置/输入电源设备容量 主要用途	R-30iB/R-30iB Plus (A-控制柜)、R-30iB Mate (标准型、外气导入型) / R-30iB Mate Plus (标准型、外气导入型) /12kVA 分拣、搬运、组装					
FANUC Robot M-3iA		/6A	/6S	/12H			
	控制轴数	6	4	3			
	手腕部可搬运质量	6kg	6kg (指定选项时8kg)		12kg		
	动作范围 (X,Y)			φ 1350mm, 500mm			
	重复定位精度	± 0.03mm					
	机构部质量	175kg	160kg		155kg		
	安装方式	顶吊					
	对应的控制装置/输入电源设备容量 主要用途	R-30iB/R-30iB Plus (A-控制柜)、R-30iB Mate (标准型、外气导入型) / R-30iB Mate Plus (标准型、外气导入型) /12kVA 分拣、搬运、组装					
FANUC Robot DR-3iB		/8L					
	控制轴数	4					
	手腕部可搬运质量	8kg					
	动作范围 (X,Y)	φ 1600mm, 500mm					
	重复定位精度	± 0.03mm					
	机构部质量	170kg					
	安装方式	顶吊					
	对应的控制装置/输入电源设备容量 主要用途	R-30iB Plus (A-控制柜)、R-30iB Mate Plus (标准型、外气导入型) /12kVA 分拣、搬运、组装					

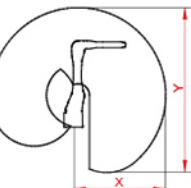
中小型机器人

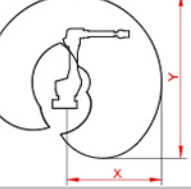
FANUC Robot M-10iD		/16S	/12	/10L	/8L
	控制轴数	6			
	手腕部可搬运质量	16kg	12kg	10kg	8kg
	动作范围 (X,Y)	1103mm, 1977mm	1441mm, 2616mm	1636mm, 3006mm	2032mm, 3762mm
	重复定位精度	± 0.02mm		± 0.03mm	
	机构部质量	145kg	150kg		180kg
	安装方式	地面、顶吊、倾斜角 * 地面、顶吊、对应4BK			
	对应的控制装置/输入电源设备容量	R-30iB Plus (A、B-控制柜)、R-30iB Mate Plus (标准型) /2kVA			
主要用途		搬运、组装、上下料、弧焊、涂胶、去毛刺毛边、切割等			



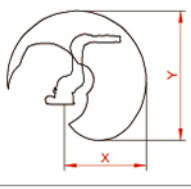
中小型机器人

FANUC Robot M-20iD	/25	/35	/12L
	控制轴数 手腕部可搬运质量 动作范围 (X,Y) 重复定位精度 机构部质量 安装方式 对应的控制装置/输入电源设备容量 主要用途	6 25kg 1831mm, 3461mm ± 0.02mm 250kg 地面、顶吊、倾斜角 R-30iB Plus (A、B-控制柜)、R-30iB Mate Plus (标准型) /3kVA 搬运、组装、上下料、弧焊、涂胶、去毛刺毛边、切割等	35kg 1831mm, 3461mm ± 0.03mm 250kg 地面、顶吊、倾斜角 R-30iB Plus (A、B-控制柜)、R-30iB Mate Plus (标准型) /3kVA 搬运、组装、上下料、弧焊、涂胶、去毛刺毛边、切割等

FANUC Robot M-20iB	/25	/25C	/35S
	控制轴数 手腕部可搬运质量 动作范围 (X,Y) 重复定位精度 机构部质量 安装方式 对应的控制装置/输入电源设备容量 主要用途	6 25kg 1853mm, 3345mm ± 0.02mm 210kg 地面、顶吊、倾斜角 R-30iB / R-30iB Plus (A、B-控制柜)、R-30iB Mate / R-30iB Mate Plus (标准型) /3kVA 搬运、组装、上下料、弧焊、涂胶、清洗、去毛刺毛边、切割等	35kg 1445mm, 2591mm ± 0.02mm 205kg R-30iB Plus (A、B-控制柜)、R-30iB Mate Plus (标准型) /3kVA 搬运、组装、上下料、弧焊、涂胶、清洗、去毛刺毛边、切割等

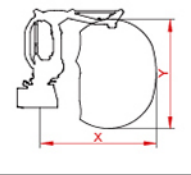
FANUC Robot M-710iC	/45M	/50	/70	/12L	/20L	/20M	/50S	/50H
	控制轴数 手腕部可搬运质量 动作范围 (X,Y) 重复定位精度 机构部质量 安装方式 对应的控制装置/输入电源设备容量 主要用途	45kg 2608mm, 4575mm ± 0.06mm 570kg 地面、顶吊、倾斜角 R-30iB / R-30iB Plus (A、B-控制柜)、R-30iB Mate / R-30iB Mate Plus (标准型) /12kVA*	50kg 2050mm, 3545mm ± 0.03mm 560kg 地面、顶吊、倾斜角 R-30iB / R-30iB Plus (A、B-控制柜)、R-30iB Mate / R-30iB Mate Plus (标准型) /12kVA*	6 12kg 3123mm, 5609mm ± 0.06mm 540kg 地面、顶吊、倾斜角 R-30iB / R-30iB Plus (A、B-控制柜)、R-30iB Mate / R-30iB Mate Plus (标准型) /12kVA*	20kg 3110mm, 5583mm ± 0.03mm 530kg 地面、顶吊、倾斜角 R-30iB / R-30iB Plus (A、B-控制柜)、R-30iB Mate / R-30iB Mate Plus (标准型) /12kVA*	20kg 2043mm, 4609mm ± 0.03mm 530kg 地面、顶吊、倾斜角 R-30iB / R-30iB Plus (A、B-控制柜)、R-30iB Mate / R-30iB Mate Plus (标准型) /12kVA*	50kg 1359mm, 2043mm ± 0.03mm 545kg 地面、顶吊、倾斜角 R-30iB / R-30iB Plus (A、B-控制柜)、R-30iB Mate / R-30iB Mate Plus (标准型) /12kVA*	50kg 2003mm, 3451mm ± 0.03mm 540kg 地面、顶吊、倾斜角 R-30iB / R-30iB Plus (A、B-控制柜)、R-30iB Mate / R-30iB Mate Plus (标准型) /12kVA*

*R-30iB Mate / R-30iB Mate Plus控制装置（标准型）不能用于/50H

FANUC Robot M-800iA	/60
	控制轴数 手腕部可搬运质量 动作范围 (X,Y) 重复定位精度 机构部质量 安装方式 对应的控制装置/输入电源设备容量 主要用途

FANUC Robot R-1000iA	/80F	/100F	/130F	/80H
	控制轴数 手腕部可搬运质量 动作范围 (X,Y) 重复定位精度 机构部质量 安装方式 对应的控制装置 输入电源设备容量 主要用途	6 80kg 2230mm, 3738mm ± 0.03mm 620kg 地面、顶吊 R-30iB / R-30iB Plus (A、B-控制柜)、R-30iB Mate / R-30iB Mate Plus (标准型) 12kVA 搬运、组装、上下料、点焊、涂胶等	100kg 130kg 2230mm, 3738mm ± 0.03mm 665kg 地面、顶吊 R-30iB / R-30iB Plus (A、B-控制柜) 15kVA 搬运、组装、上下料、点焊、涂胶等	5 80kg 2230mm, 3465mm ± 0.03mm 610kg 地面、顶吊 R-30iB / R-30iB Plus (A、B-控制柜) 12kVA 搬运、组装、上下料、点焊、涂胶等

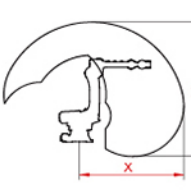
中大型机器人

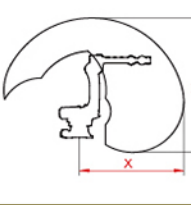
FANUC Robot M-410iC	/110	/140H	/185	/315	/500
FANUC Robot M-410iB	/110	/140H	/185	/315	/500
	控制轴数 手腕部可搬运质量 动作范围 (X,Y) 重复定位精度 机构部质量 (不包含支架) 安装方式 对应的控制装置/输入电源设备容量 主要用途	4 110kg 2403mm, 2238mm ± 0.05mm 1030kg R-30iB Plus (A、B-控制柜) /15kVA 码垛、搬运	5 140kg 2850mm, 3546mm ± 0.05mm 1200kg R-30iB / R-30iB Plus (A、B-控制柜) /15kVA 码垛、搬运	4 185kg 3143mm, 2958mm ± 0.05mm 1600kg* 无台架1330kg** 台架型2410kg* 无台架1910kg** R-30iB / R-30iB Plus (A、B-控制柜) /15kVA 码垛、搬运	500kg 2700kg* R-30iB / R-30iB Plus (A、B-控制柜) /15kVA 码垛、搬运

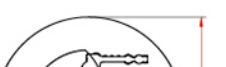
*包含控制装置质量（120kg） **不包含控制装置质量（120kg）

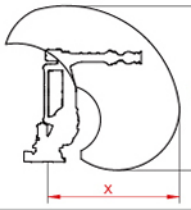


大型机器人

FANUC Robot R-2000iD	/100FH	/165FH	/210FH	/165F	/210F	/240F	/125L
FANUC Robot R-2000iC	/100FH	/165FH	/210FH	/165F	/210F	/240F	/125L
	控制轴数 手腕部可搬运质量 动作范围 (X,Y) 重复定位精度 机构部质量 安装方式 对应的控制装置/输入电源设备容量 主要用途	6 100kg 2605mm, 3315mm ± 0.05mm 1150kg 地面 R-30iB / R-30iB Plus (A、B-控制柜)、R-30iB Mate / R-30iB Mate Plus (标准型) /12kVA 搬运、组装、上下料、点焊、涂胶、去毛刺毛边等	210kg 210kg 2655mm, 3414mm ± 0.05mm 1090kg 地面 R-30iB / R-30iB Plus (A、B-控制柜)、R-30iB Mate / R-30iB Mate Plus (标准型) /12kVA 搬运、组装、上下料、点焊、涂胶、去毛刺毛边等	6 165kg 2655mm, 3414mm ± 0.05mm 1090kg 地面 R-30iB / R-30iB Plus (A、B-控制柜)、R-30iB Mate / R-30iB Mate Plus (标准型) /12kVA 搬运、组装、上下料、点焊、涂胶、去毛刺毛边等	210kg 210kg 2655mm, 3414mm ± 0.05mm 1090kg 地面 R-30iB / R-30iB Plus (A、B-控制柜)、R-30iB Mate / R-30iB Mate Plus (标准型) /12kVA 搬运、组装、上下料、点焊、涂胶、去毛刺毛边等	240kg 240kg 2655mm, 3414mm ± 0.05mm 1090kg 地面 R-30iB / R-30iB Plus (A、B-控制柜)、R-30iB Mate / R-30iB Mate Plus (标准型) /12kVA 搬运、组装、上下料、点焊、涂胶、去毛刺毛边等	125kg 125kg 3100mm, 4304mm ± 0.05mm 1115kg 地面 R-30iB / R-30iB Plus (A、B-控制柜)、R-30iB Mate / R-30iB Mate Plus (标准型) /12kVA 搬运、组装、上下料、点焊、涂胶、去毛刺毛边等

FANUC Robot R-2000iC	/270F	/210L	/165R	/210R	/270R	/100P
	控制轴数 手腕部可搬运质量 动作范围 (X,Y) 重复定位精度 机构部质量 安装方式 对应的控制装置/输入电源设备容量 主要用途	6 270kg 2655mm, 3414mm ± 0.05mm 1320kg 地面 R-30iB / R-30iB Plus (A、B-控制柜) 15kVA 搬运、组装、上下料、点焊、涂胶、去毛刺毛边等	210kg 210kg 3100mm, 4304mm ± 0.05mm 1350kg 地面 R-30iB / R-30iB Plus (A、B-控制柜) 15kVA 搬运、组装、上下料、点焊、涂胶、去毛刺毛边等	165kg 165kg 3095mm, 4733mm ± 0.05mm 1370kg 高台 R-30iB / R-30iB Plus (A、B-控制柜)、R-30iB Mate / R-30iB Mate Plus (标准型) /12kVA 15kVA 搬运、组装、上下料、点焊、涂胶、去毛刺毛边等	270kg 270kg 3095mm, 4733mm ± 0.05mm 1590kg 高台 R-30iB / R-30iB Plus (A、B-控制柜) 15kVA 搬运、组装、上下料、点焊、涂胶、去毛刺毛边等	100kg 100kg 3540mm, 5623mm ± 0.05mm 1470kg 地面 R-30iB / R-30iB Plus (A、B-控制柜) 12kVA 搬运、组装、上下料、点焊、涂胶、去毛刺毛边等

FANUC Robot R-2000iC		/220U	/190U	/210WE
	控制轴数	6		
	手腕部可搬运质量	220kg	190kg	210kg
	动作范围 (X,Y)	2518mm, 3414mm	3100mm, 4304mm	2450mm, 3415mm
	重复定位精度	± 0.05mm		± 0.10mm
	机构部质量	1020kg	1400kg	1180kg
	安装方式	顶吊		地面
	对应的控制装置/输入电源设备容量	R-30iB / R-30iB Plus (A、B-控制柜) /15kVA		
	主要用途	搬运、组装、上下料、点焊、涂胶、清洗、去毛刺等		

FANUC Robot M-900iB	/360	/280L	/280	/330L	/700	/400L
	控制轴数 手腕部可搬运质量 动作范围 (X,Y) 重复定位精度 机构部质量 安装方式 对应的控制装置/输入电源设备容量 主要用途	6 360kg 2655mm, 3308mm ± 0.1mm 1540kg 地面、顶吊、倾斜角 R-30iB / R-30iB Plus (A、B-控制柜) 15kVA 搬运、组装、上下料、点焊、涂胶、去毛刺毛边等	280kg 280kg 3103mm, 4200mm ± 0.1mm 1600kg 地面、顶吊、倾斜角 R-30iB / R-30iB Plus (A、B-控制柜) 15kVA 搬运、组装、上下料、点焊、涂胶、去毛刺毛边等	330kg 330kg 2655mm, 3308mm ± 0.1mm 1780kg 地面 R-30iB / R-30iB Plus (A、B-控制柜) 18kVA 搬运、组装、上下料、点焊、涂胶、去毛刺毛边等	700kg 700kg 2832mm, 3288mm ± 0.1mm 2800kg 地面 R-30iB / R-30iB Plus (A、B-控制柜) 18kVA 搬运、组装、上下料、点焊、涂胶、去毛刺毛边等	400kg 400kg 3704mm, 4621mm ± 0.1mm 3150kg 地面 R-30iB / R-30iB Plus (A、B-控制柜) 18kVA 搬运、组装、上下料、点焊、涂胶、去毛刺毛边等

*手腕前端负载超过300kg时，手腕轴的动作范围受到限制

FANUC Robot M-2000iA		/1200	/900L	/2300	/1700L
	控制轴数	6			
	手腕部可搬运质量	1200kg (指定选项时1350kg)	900kg	2300kg	1700kg
	动作范围 (X,Y)	3734mm, 4683mm	4683mm, 6209mm	3734mm, 4683mm	4683mm, 6209mm
	重复定位精度	± 0.18mm		± 0.27mm	
	机构部质量	8600kg	9600kg	11000kg	12500kg
	安装方式	地面			
	对应的控制装置/输入电源设备容量	R-30iB / R-30iB Plus (A、B-控制柜) /30kVA			
	主要用途	搬运、组装、上下料			

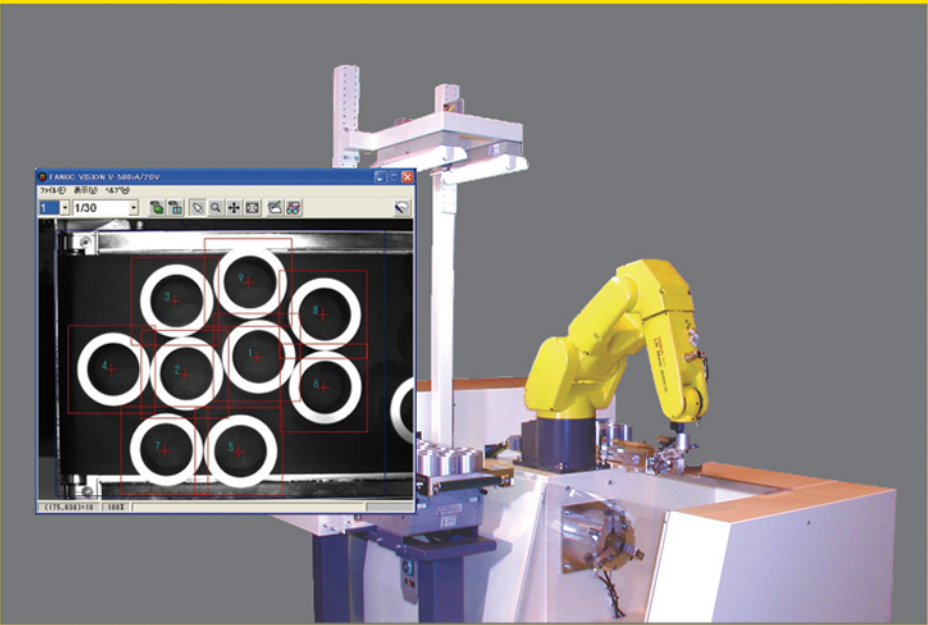


喷涂机器人

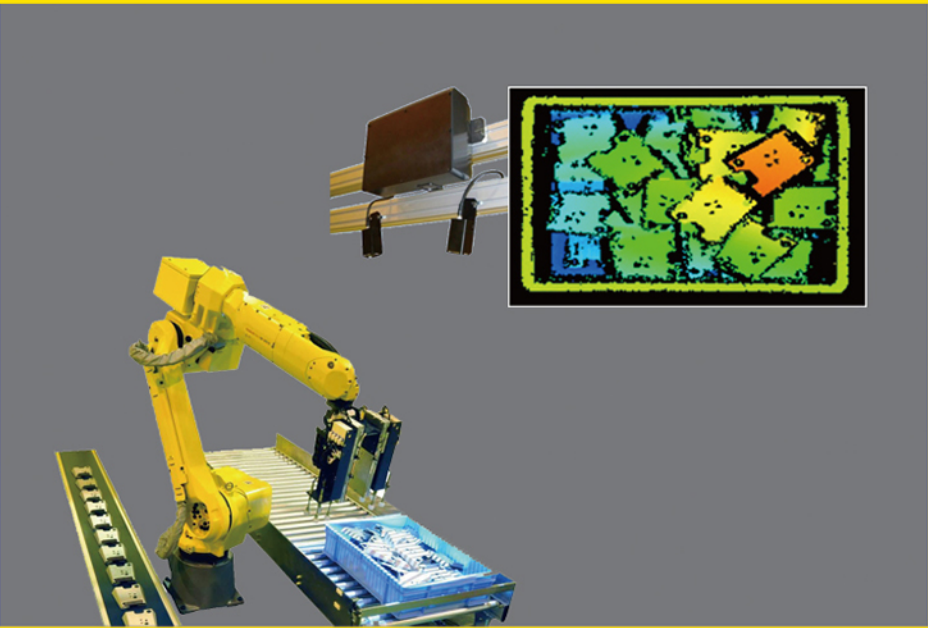
FANUC Robot Paint Mate 200iA		200iA	200iA/5L
	控制轴数	6	
	手腕部可搬运质量	5kg	
	可达半径（R）	704mm	892mm
	重复定位精度	± 0.02mm	± 0.03mm
	机构部质量	35kg	37kg
	安装方式	地面、顶吊、壁挂、倾斜角	
	对应的控制装置	R-30iA Mate Plus	
主要用途		涂装、装配、搬运	
FANUC Robot P-40iA			
	控制轴数	6	
	手腕部可搬运质量	5kg	
	可达半径（R）	1300mm	
	重复定位精度	± 0.03mm	
	机构部质量	110kg	
	安装方式	地面、顶吊、壁挂、倾斜角	
	对应的控制装置/输入电源设备容量	R-30iB Mate Plus	
主要用途		涂装、装配、搬运	
FANUC Robot P-50iB		/10L	
	控制轴数	6	
	手腕部可搬运质量	10kg	
	可达半径（R）	1800mm	
	重复定位精度	± 0.2mm	
	机构部质量	364kg	
	安装方式	地面、顶吊、壁挂、倾斜角	
	对应的控制装置/输入电源设备容量	R-30iB Mate Plus	
主要用途		涂装、装配、搬运	
FANUC Robot P-250iB		/15L	
	控制轴数	6	
	手腕部可搬运质量	15kg	
	可达半径（R）	2800mm	
	重复定位精度	± 0.2mm	
	机构部质量	500kg-530kg	
	安装方式	地面、顶吊、壁挂、倾斜角	
	对应的控制装置/输入电源设备容量	R-30iB Plus	
主要用途		涂装、装配、搬运	
FANUC Robot P-350iA/45			
	控制轴数	6	
	手腕部可搬运质量	45kg	
	可达半径（R）	2606mm	
	重复定位精度	± 0.06mm	
	机构部质量	570kg	
	安装方式	地面、顶吊、壁挂、倾斜角	
	对应的控制装置/输入电源设备容量	R-30iB Plus	
主要用途		涂装、装配、搬运、打磨	
FANUC Robot P-1000iA			
	控制轴数	7	
	手腕部可搬运质量	10kg, 15kg	
	动作范围（X,Y）	3348mm, 4343mm	
	重复定位精度	± 0.5mm	
	机构部质量	700kg	
	安装方式	壁挂	
	对应的控制装置/输入电源设备容量	R-30iB Plus	
主要用途		涂装、搬运	

视觉系统

- ◆ FANUC作为少数在机器人系统中集成视觉功能的机器人供应商，大大降低了视觉系统的使用成本。
- ◆ 支持2D和3D视觉，可实现高柔性的机器人应用。
- ◆ 试教过程中无需个人计算机支持，并可以通过示教盒直接监控当前工作状态。
- ◆ 选项功能Vision Mastering通过视觉来快速、精确地校准机器人零位。
- ◆ 选项功能Vision Shift通过视觉的方法检测出目标工件的原来位置和当前位置之间的偏差，从而将程序整体偏移进行补偿。
当工位需要搬移或者想将离线仿真程序运用于现场时，该功能都可大大减少再次示教程序的时间



2D视觉系统
iRVision 2DV application example



三维区域传感器
iRVision 3D Area Sensor

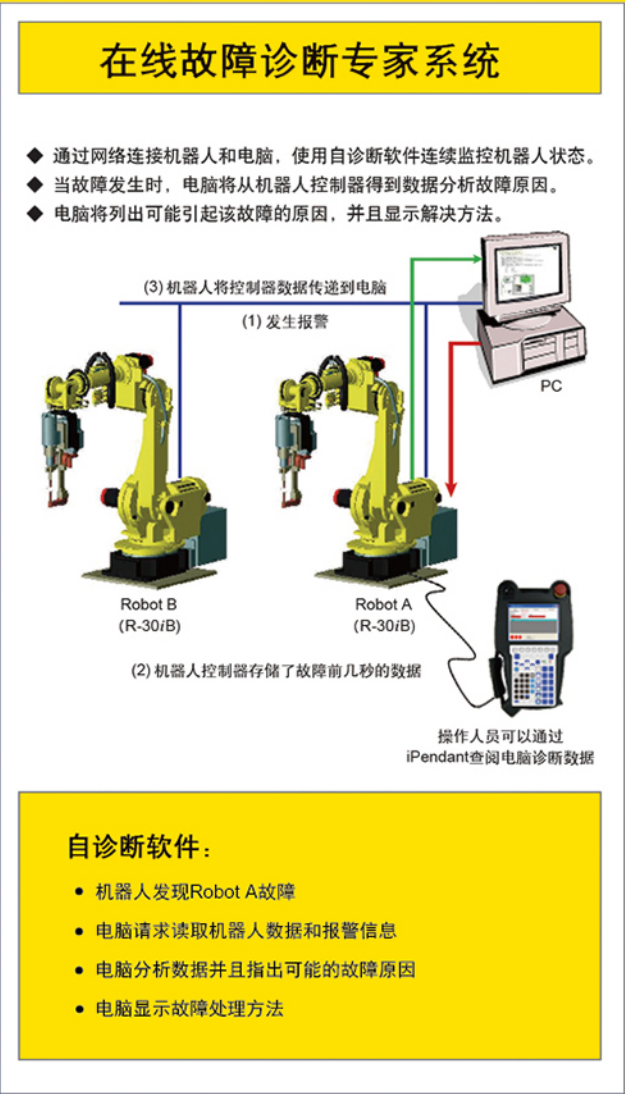
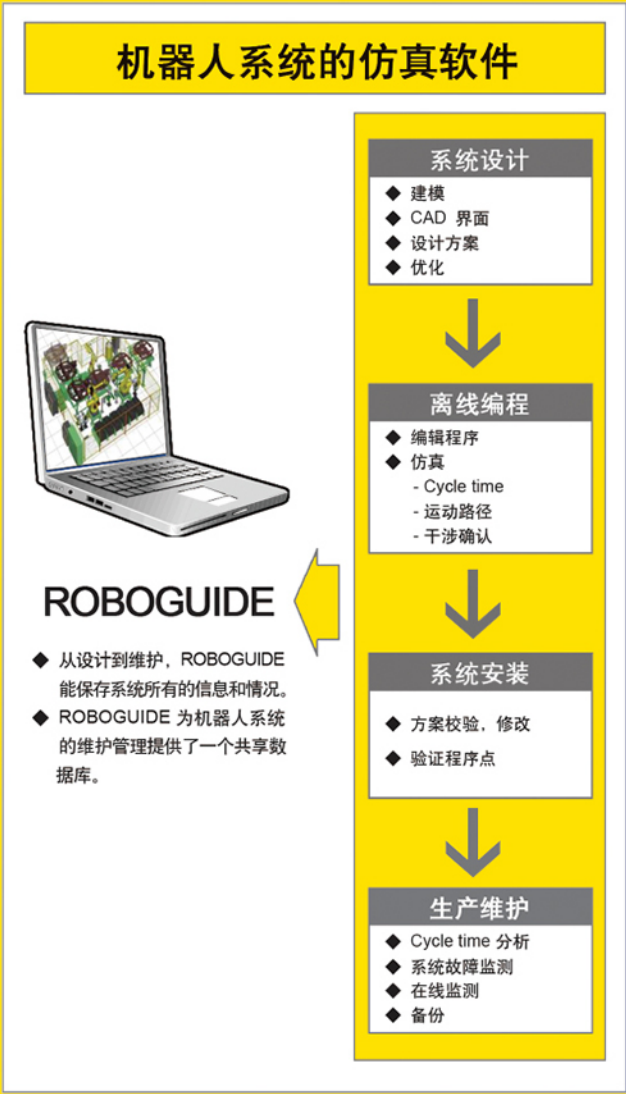
压力传感器

- 应用于机器人手臂末端，可同时检测Fx,Fy,Fz,Mx,My and Mz6个方位的压力和扭矩。
- 可以应对H7/g7或G7/h7等级的插入应用。
- 使各种需要精确控制接触面的应用更具有柔性，例如仿形研磨。

型号	FS-15 <i>i</i> A	FS-40 <i>i</i> A	FS-100 <i>i</i> A	FS-250 <i>i</i> A
尺寸	Ø94 × 43 mm	Ø105 × 47 mm	Ø155 ×74.5 mm	Ø198 ×85 mm
重量	0.57kg	0.87kg	3.2 kg	6.9 kg
负载	Fx,Fy,Fz 147 N (15 kgf) Mx,My,Mz 11.8 Nm (120 kgfcm)	Fx,Fy,Fz 392 N (40 kgf) Mx,My,Mz 39.2 Nm (4 kgfcm)	Fx,Fy,Fz 980 N (100 kgf) Mx,My,Mz 156 Nm (16 kgfcm)	Fx,Fy,Fz 2500 N (255 kgf) Mx,My,Mz 500 Nm (51 kgfcm)
静态过载	Fx,Fy,Fz 1570 N (160 kgf) Mx,My,Mz 125 Nm(1280 kgfcm)	Fx,Fy,Fz 3920 N (400 kgf) Mx,My,Mz 392 Nm(40 kgfcm)	Fx,Fy,Fz 9800 N (1000 kgf) Mx,My,Mz 1560 Nm(160 kgfcm)	Fx,Fy,Fz 25000 N (2550 kgf) Mx,My,Mz 5000 Nm(510 kgfcm)
灵敏度	Fx,Fy,Fz 0.39 N (40 gf) Mx,My,Mz 0.016 Nm(160 gfcm)	Fx,Fy,Fz 1.0 N (100 gf) Mx,My,Mz 0.029 Nm(300 gfcm)	Fx,Fy,Fz 2 N (200 gf) Mx,My,Mz 0.08 Nm(800 gfcm)	Fx,Fy,Fz 4.9 N (500 gf) Mx,My,Mz 0.25 Nm(2500 gfcm)
精度	Less than 2% of rated load	Less than 2% of rated load	Less than 2% of rated load	Less than 2% of rated load
支持界面	Same as LR Mate 200ic	Same as M-20iA	Same as M-710iA	Same as R-2000/B



电脑软件



控制装置

	R-30iB / R-30iBPlus 控制装置		R-30iB Mate / R-30iB Mate Plus 控制装置		R-30iB Compact Plus 控制装置
	A-控制柜	B-控制柜	标准型	外气导入型	
额定电源电压	AC 200~575V +10% -15% 50/60Hz ±1Hz、3相		AC 200~230V +10% -15% 50/60Hz ±1Hz、单相/3相		AC 200-240V +10% -15% 50/60Hz ±1Hz、单相
质量	120~140kg	180~200kg	40kg	20kg	9kg
尺寸 (长×宽×高)	600 x 470 x 500	740 x 550 x 1100	470 x 322 x 400 470 x 402 x 400 (注释1)	370 x 350 x 200 370 x 350 x 356 (注释1)	440 x 260 x 85.5
过电压分类/ 污染度	过电压分类Ⅲ， 污染度3， IEC60664-1, IEC/UL61010-1			过电压分类Ⅱ， 污染度2， (注释3) IEC60664-1, IEC/UL61010-1	过电压分类Ⅱ，Ⅲ (注释4) 污染度2， (注释3) IEC60664-1, IEC/UL61010-1
保护等级	IP54			IP20	
非常停止	非常停止功能 位置/速度检查功能		PL=e, Cat4 (ISO13849-1) PL=d, Cat3 (ISO13849-1)		SIL3 (IEC61508) SIL2 (IEC61508)
外部记录装置	USB, PCMCIA		USB		
通信功能	Ethernet, FL-net, DeviceNet, PROFIBUS, PROFINET, CC-Link, CC-Link IE, EtherNet/IP, EtherCAT		Ethernet, FL-net, DeviceNet, PROFIBUS, PROFINET, CC-Link, EtherNet/IP, EtherCAT 外气导入型也能支持CC-Link IE。		Ethernet, FL-net, DeviceNet, PROFIBUS, PROFINET, CC-Link, EtherNet/IP, EtherCAT

注释1) 根据机型，对应不同尺寸。
注释2) 一部分机型不对应R-30iB Plus/R-30iB Mate Plus。
注释3) 外气导入型控制装置。请设置在IEC60664-1, IEC/UL61010-1标准规定的“污染度2”的环境中。“污染度2”的清洁程度相当于办公室的环境。
注释4) 过电压分类 Ⅱ IEC 60664-1,
过电压分类 Ⅲ IEC/UL 61010-1.

符合安全标准

符合各种安全标准

在具有高可靠性的技术基础上开发出来的机器人，是在质量保证国际标准ISO9001认定的机器人工厂中，在严密的质量管理之下制造出来的。

i系列机器人遵循了欧洲、美国、韩国等各国的安全标准，贴有安全标志—CE标志、NRTL标志、KC标志（安装有各国规格选项时使用）。

对于CE规格，已取得规格认定审查更为严格的TÜV标志、TÜV EMC标志。



维护、技术支持体制

全球范围的用户服务体制

FANUC通过其子公司和分公司，向全球所有地区的客户提供服务和技术支持。FANUC通过离客户最近的服务网点以最快的速度向客户提供最优质的服务。



FANUC技术学院

对于FANUC的机器人，准备了以实际操作为中心的各种短期集中课程。为了便于用户掌握使用机器人进行自动化生产的专业知识，准备了机器人生产所需要的机器人示教、操作、维护及适用设计等各种课程。