

THE FACTORY AUTOMATION COMPANY

FANUC

# Роботы

Каталог продукции



# От самого компактного до самого сильного



## 100% FANUC

FANUC предлагает самый широкий модельный ряд промышленных роботов в мире, который охватывает все потребности различных приложений и отраслей промышленности. Роботы являются одним из ключевых компонентов системы. В сочетании со специальными опциями роботы предлагают наиболее гибкие возможности внедрения и предоставляют широкий потенциал системному интегратору.

FANUC - ведущий глобальный производитель автоматизации предприятий, почти с сороколетним опытом в разработке роботизированных технологий, с более чем 600,000 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

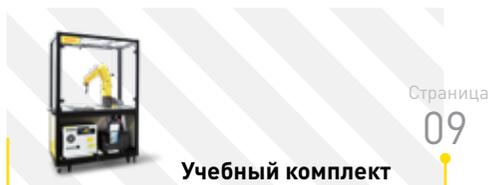
**600,000**  
роботов FANUC  
установлено по  
всему миру

более

**7,000**  
роботов может производиться  
ежемесячно

# СОДЕРЖАНИЕ

## Антропоморфные Роботы



## Коллаборативные Роботы



## Дельта Роботы



## SCARA РОБОТЫ



## Паллетизация Роботы



## Дуговая сварка Роботы



серии ARC Mate 50

Страница  
27



серии ARC Mate 100

Страница  
27



серии ARC Mate 120

Страница  
27



M-710iC/12L

Страница  
27



M-710iC/20L

Страница  
27

## Портальные Роботы



M-20iA/20T

Страница  
28



M-710iC/50T, /70T

Страница  
28

## Покраска Роботы



серии Paint Mate 200

Страница  
29



серии P-40

Страница  
29



серии P-50

Страница  
29



серии P-250

Страница  
29



серии P-350

Страница  
29

## Контроллер



Контроллер  
R-30iB Plus

Страница  
30



Пульт управления  
роботом iPendant

Страница  
31

Дополнительные  
возможности

Страница  
32

Система технического  
зрения iRVision

Страница  
34

Нулевое время  
простоя

Страница  
35

Программный  
комплекс Roboguide

Страница  
36

Сервис и  
поддержка

Страница  
38

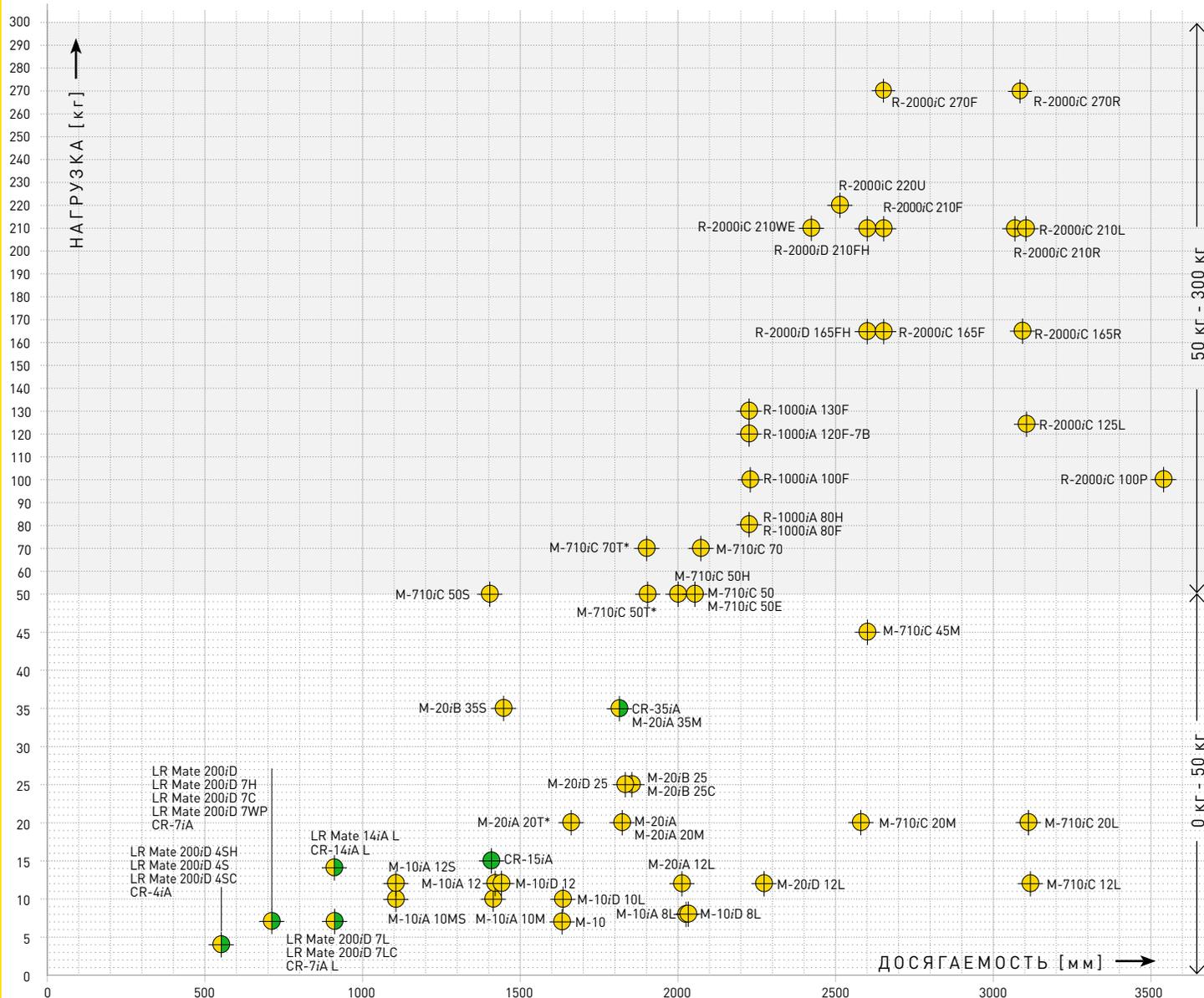
Обзор  
роботов

Страница  
43

# ВЫБЕРИТЕ СЕБЕ

# АНТРОПОМОРФНОГО РОБОТА

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



**Серии LR Mate**  
Страница . . . . . 8

**Серии M-10**  
Страница . . . . . 10

**Серии M-20**  
Страница . . . . . 11

**Серии M-710**  
Страница . . . . . 13

**Серии R-1000**  
Страница . . . . . 16

**Серии R-2000**  
Страница . . . . . 17

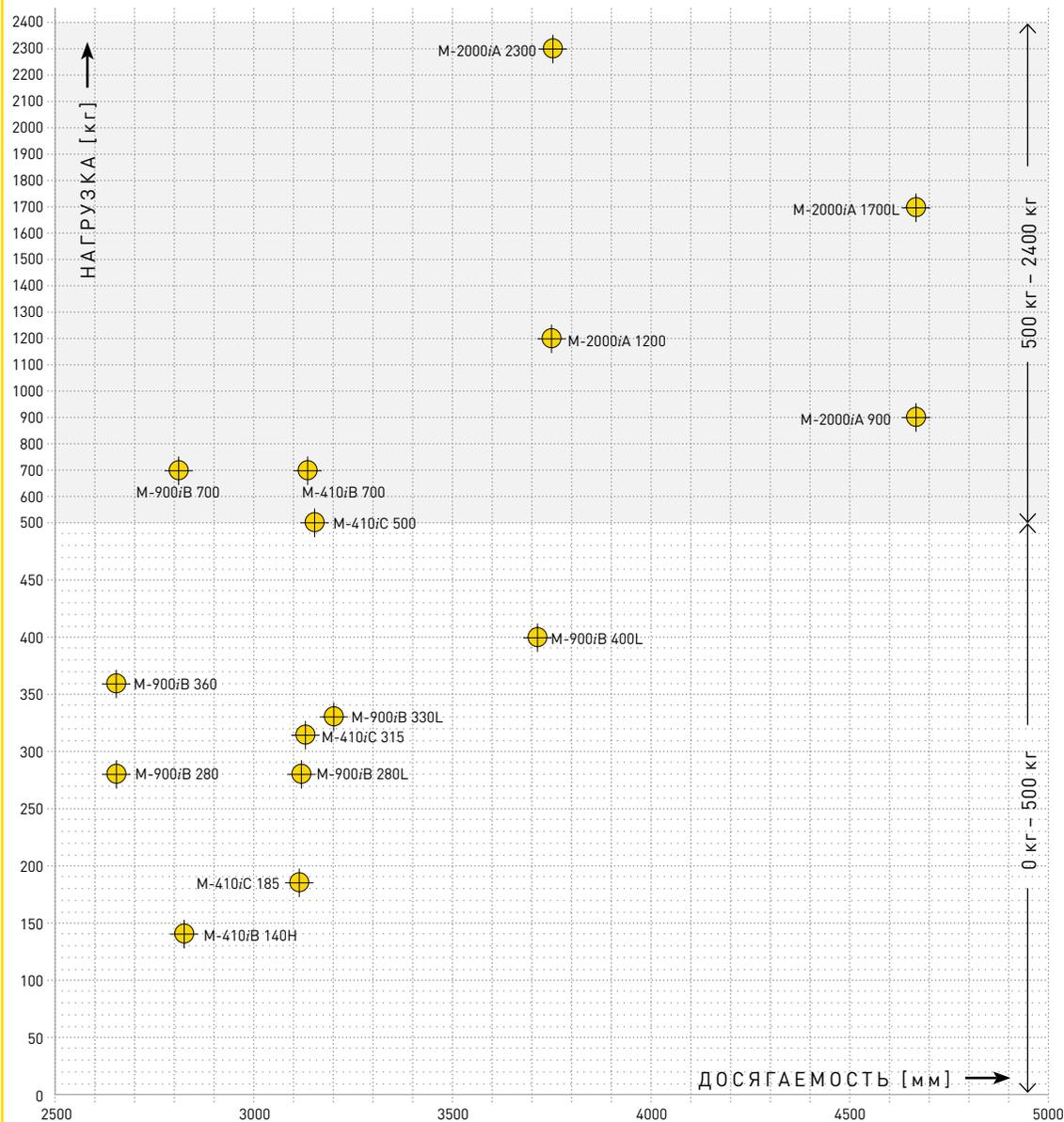
**Серии CR**  
Страница . . . . . 18

\*1) зависит от спецификации рельсы

# ВЫБЕРИТЕ СЕБЕ

# АНТРОПОМОРФНОГО РОБОТА

M-410 | M-900 | M-2000



**Серии M-410**  
Страница..... 12



**Серии M-900**  
Страница..... 14



**Серии M-2000**  
Страница..... 15



\*1) зависит от спецификации рельсы

# 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)
LR Mate 200iD/7H	5 осей, (2 интегрированных соленоидных клапана)
LR Mate 200iD/7C	Для использования в чистых помещениях, пищевая смазка (2 интегрированных соленоидных клапана)
LR Mate 200iD/7WP	Полная влагозащита
LR Mate 200iD	Стандартная модель (2 интегрированных соленоидных клапана)
LR Mate 200iD/7L	Длинная рука (2 интегрированных соленоидных клапана)
LR Mate 200iD/7LC	Длинная рука, для использования в чистых помещениях, пищевая смазка (2 интегрированных соленоидных клапана)
LR Mate 200iD/14L	Длинная рука, высокая грузоподъемность (2 интегрированных соленоидных клапана)



Робот			Контроллер						Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Достигаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота [°]						Максимальная скорость [°/s] *12						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					Момент инерции (кгм)	Момент инерции (кгм)	Момент инерции (кгм)
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 \*12 только для LR Mate 200iD/14L: Максимальная линейная скорость 500 мм/сек \*\* По стандарту ISO9283

## Учебный комплект

### 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. В комплект включены самые актуальные и востребованные в современном роботизированном производстве приложения, кроме того предусмотрены всевозможные методические материалы для инструкторов.



ER-4iA

# Роботы серии M-10



Максимальная нагрузка на кисть: **12 кг**



Максимальная досягаемость: **2028 мм**

## Модельный ряд роботов:

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



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					Корпус стандартный / опциональный	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный
M-10	iA	7L	●	●	-	-	○	●	○	7	1633	6	± 0.03**	135	340 (360)	250	447	380	280 (380)	540 (720)	230	225	230	430	430	630	15.7/0.63	10.1/0.38	5.9/0.061	1	IP54 /IP55	IP67
M-10	iA	8L	●	●	-	-	○	●	○	8	2028	6	± 0.04**	150	340 (370)	255	462	400	280 (360)	540 (900)	200	200	210	430	430	630	16.1/0.63	16.1/0.63	5.9/0.061	1	IP54/IP55	IP67
M-10	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	iA	10MS	●	●	-	-	○	●	○	10	1101	6	± 0.03**	130	340 (360)	250	441	380	280	720	260	280	315	420	420	720	26.0/0.9	26.0/0.9	11.0/0.3	1	IP54 /IP55	IP67
M-10	iA	10M	●	●	-	-	○	●	○	10	1422	6	± 0.03** (±0.04***)	130	340 (360)	250	445	400	280	720	225	205	225	420	420	700	26.0/0.9	26.0/0.9	11.0/0.3	1	IP54 /IP55	IP67
M-10	iD	10L	●	●	-	-	○	●	○	10	1636	6	± 0.03**	150	340 (370)	235	455	380	360	900	260	240	260	430	450	720	22.0/0.65	22.0/0.65	9.8/0.17	1	IP54 /IP55	IP67
M-10	iA	12S	●	●	-	-	○	●	○	12	1098	6	± 0.03**	130	340 (360)	250	340	380	280 (380)	540 (720)	260	280	315	430	430	630	22.0/0.65	22.0/0.65	9.8/0.17	1	IP54 /IP55	IP67
M-10	iA	12	●	●	-	-	○	●	○	12	1420	6	± 0.03**	130	340 (360)	250	447	380	280 (380)	540 (720)	230	225	230	430	430	630	22.0/0.65	22.0/0.65	9.8/0.17	1	IP54 /IP55	IP67
M-10	iD	12	●	●	-	-	○	●	○	12	1441	6	± 0.02**	145	340 (370)	235	455	380	360	900	260	240	260	430	450	720	26.0/0.90	26.0/0.90	11.0/0.30	1	IP54 /IP55	IP67

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

# Роботы серии M-20



Максимальная нагрузка на кисть: **35 кг**



Максимальная досягаемость: **2272 мм**



M-20iD/12L

## Модельный ряд роботов:

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



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-20	iA	12L	●	●	-	-	○	●	○	12	2009	6	± 0.03**	250	370	260	460.6	400	360	900	200	175	190	430	430	630	22.0/0.65	22.0/0.65	9.8/0.17	1	IP54 /IP55	IP67
M-20	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
M-20	iA	20T	●	●	-	-	-	○	○	20	1662 *1)	6	± 0.04**	185	*1)	300	586	400	360	900	*1)	175	180	360	360	550	44/1.04	44/1.04	22/0.28	1	IP54	IP67
M-20	iA		●	●	-	-	○	●	○	20	1811	6	± 0.03**	250	370	260	458	400	360	900	195	175	180	360	360	550	44.0/1.04	44.0/1.04	22.0/0.28	1	IP54 /IP55	IP67
M-20	iA	20M	●	●	-	-	○	●	○	20	1813	6	± 0.03** (±0.04***)	250	370	260	460.6	400	280	900	195	175	180	405	405	615	45.1/2.01	45.1/2.01	30.0/1.01	1	IP54 /IP55	IP67
M-20	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	iA	35M	●	●	-	-	○	●	○	35	1813	6	± 0.03**	252	370	260	461.0	400	280	900	180	180	200	350	350	400	110/4	110/4	60.0/1.5	1	IP54 /IP55	IP67
M-20	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

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

# Роботы серии M-410



Максимальная нагрузка на кисть: **700 кг**



Максимальная досягаемость: **3143 мм**



M-410iC/185

## Модельный ряд роботов:

M-410iB/140H	5 осей
M-410iB/700	Полное запястье
M-410iC/110	Высоко производительная модель
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 (°/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-410	iB	140H	●	●	-	-	-	●	○	140	2850	5	± 0.2	1200	360	155	112	20	720	-	140	115	135	135	420	-	147	53	-	3	IP54	IP54
M-410	iC	110	●	●	-	-	-	●	○	110	2403	4	± 0.5	1030	370	125	140	720	-	-	145	130	140	420	-	-	53	-	-	3	IP54	IP54
M-410	iC	185	●	●	-	-	-	●	○	185	3143	4	± 0.5	1600(1330)	360	144	136	720	-	-	140	140	140	305	-	-	88	-	-	3	IP54	IP54
M-410	iC	315	●	●	-	-	-	●	○	315	3143	4	± 0.5	1600(1330)	360	144	136	720	-	-	90	100	110	195	-	-	155	-	-	3	IP54	IP54
M-410	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

# 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)	Достигаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота (°)						Максимальная скорость (°/s)						Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм)	Среднее Потребление энергии (кВт)	Класс IP	
Серия	Версия	Модель	Версия		Модель шкафа										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Корпус стандартный / опциональный	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный
			R-30iB	R-30iB Plus	Шкаф Compact	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A	Шкаф типа B																							
M-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 <sup>*1)</sup>	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 <sup>*1)</sup>	6	± 0.07	410	*1)	261	491	720	250	720	*1)	120	120	120	225	225	294/28	294/28	147/11	2.5	IP54/IP67	IP67
M-710	iC	70	●	●	-	-	○	●	○	70	2050	6	± 0.04**	560	360	225	440	720	250	720	160	120	120	225	225	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-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 [°/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-2000	iA	900L	●	●	-	-	-	●	○	900	4683	6	± 0.27**	9600	330	160	165	720	240	720	45	30	30	50	50	70	14700/2989	14700/2989	4900/2195	8	IP54/IP56	IP67
M-2000	iA	1200	●	●	-	-	-	●	○	1200 (1350)	3734	6	± 0.18**	8600	330	160	165	720	240	720	45	30(25)	30	50	50	70	14700/2989	14700/2989	4900/2195	8	IP54/IP56	IP67
M-2000	iA	1700L	●	●	-	-	-	●	○	1700	4683	6	± 0.27**	12500	330	160	165	720	240	720	20	14	14	18	18	40	29400/7500	29400/7500	8820/5500	8	IP54/IP56	IP67
M-2000	iA	2300	●	●	-	-	-	●	○	2300	3734	6	± 0.18**	11000	330	160	165	720	240	720	20	14	14	18	18	40	29400/7500	29400/7500	8820/5500	8	IP54/IP56	IP67

● стандартно    ○ по запросу    - недоступно    ( ) с аппаратным и/или программным обеспечением    \*\* По стандарту ISO9283

# Роботы серии R-1000



Максимальная нагрузка на кисть: **120 кг**



Максимальная 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/165FH, /210FH	Полые запястье
R-2000iC/220U	Установка в потолочном положении
R-2000iC/165F, /210F, /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 [°/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					IP54	IP67
			R-30iB Plus	R-30iB 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	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	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 \*1] зависит от спецификации релсы \*\* По стандарту ISO9283

# Коллаборативная серия



Максимальная нагрузка на кисть: **35 кг**



Максимальная досягаемость: **1813 мм**



CR-35iA

## 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



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	
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	305	380	280	900	800 / 1500 (*14)						26.0/0.90	26.0/0.90	11.0/0.30	1	IP54	IP67
CR-14	iA	L		●	-	-	●	-	-	14	911(*15)	6	± 0.01**	55	340	166	383	380	240	720	500 (*16)						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	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	166	373	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	150	354	380	200	720	1000 (*7)						8.86/02	8.86/02	4.9/0.067	0.5	IP67	IP67

● стандартно ○ по запросу - недоступно

\*7) необходимо установить скорость перемещения исходя из анализа риска столкновения с окружающими препятствиями. \*14) максимальная декартовская скорость 800мм/сек (1500мм/сек, при проверке безопасности)

\*15) 911 мм (грузоподъемность < 12кг) - 820 мм (грузоподъемность ≥ 12 кг)

\*16) При коротких пробегах, возможно не достижение максимальной установленной скорости \*\* По стандарту ISO9283

# ВЫБЕРИТЕ СЕБЕ

# ДЕЛЬТА РОБОТА И SCARA РОБОТА





# Роботы серии M-2



Максимальная нагрузка на кисть: **6 кг**



Максимальная досягаемость: **1130 мм**



M-2iA/3S

## Модельный ряд роботов:

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



Робот			Контроллер						Максимальная нагрузка на кисть (кг)	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 (*3)			720	-	-	-	-	-	3500	-	-	-	-	-	-	*4)	2.5	IP67/IP69K	IP69K	
M-2	iA	3A	●	●	-	●	○	○	-	3	800	6	± 0.1	140	∅ 800 x 300 (*3)			720	300	720	-	-	-	1700	1700	1700	-	-	-	-	-	-	-	-	
M-2	iA	3SL	●	●	-	●	○	○	-	3	1130	4	± 0.1	120	∅ 1130 x 400 (*3)			720	-	-	-	-	-	3500	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
M-2	iA	3AL	●	●	-	●	○	○	-	3	1130	6	± 0.1	140	∅ 1130 x 400 (*3)			720	300	720	-	-	-	1700	1700	1700	-	-	-	-	-	-	-	-	-
M-2	iA	6H	●	●	-	●	○	○	-	6	800	3	± 0.1	115	∅ 800 x 300 (*3)			-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
M-2	iA	6HL	●	●	-	●	○	○	-	6	1130	3	± 0.1	115	∅ 1130 x 400 (*3)			-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

● стандартно ○ по запросу - недоступно [ ] с аппаратным и/или программным обеспечением \*3) ∅ в мм по высоте \*4) см. диаграмму нагрузки запястья

# Роботы серии M-3



Максимальная нагрузка на кисть: **12 кг**



Максимальная досягаемость: **1350 мм**



M-3iA/6S

## Модельный ряд роботов:

M-3iA/6S 4 осей, полное запястье

M-3iA/6A 6 осей

M-3iA/12H 3 осей, полное запястье



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
M-3	iA	6S	●	●	-	●	○	○	-	6 (8)	1350	4	± 0.1	160	∅ 1350 x 500 (*3)			720	-	-	-	-	-	4000	-	-	*4)			2.5	IP67	IP67
M-3	iA	6A	●	●	-	●	○	○	-	6	1350	6	± 0.1	175	∅ 1350 x 500 (*3)			720	300	720	-	-	-	4000	2000	2000	*4)			2.5	IP67	IP67
M-3	iA	12H	●	●	-	●	○	○	-	12	1350	3	± 0.1	155	∅ 1350 x 500 (*3)			-	-	-	-	-	-	-	-	-	*4)			2.5	IP67	IP67

● стандартно ○ по запросу - недоступно { } с аппаратным и/или программным обеспечением \*3) ∅ в мм по высоте \*4) см. диаграмму нагрузки запястья

# Роботы SCARA



Максимальная нагрузка на кисть: **6 кг**



Максимальная досягаемость: **650 мм**

## Модельный ряд роботов:

SR-3iA 4 оси

SR-6iA 4 оси



SR-3iA

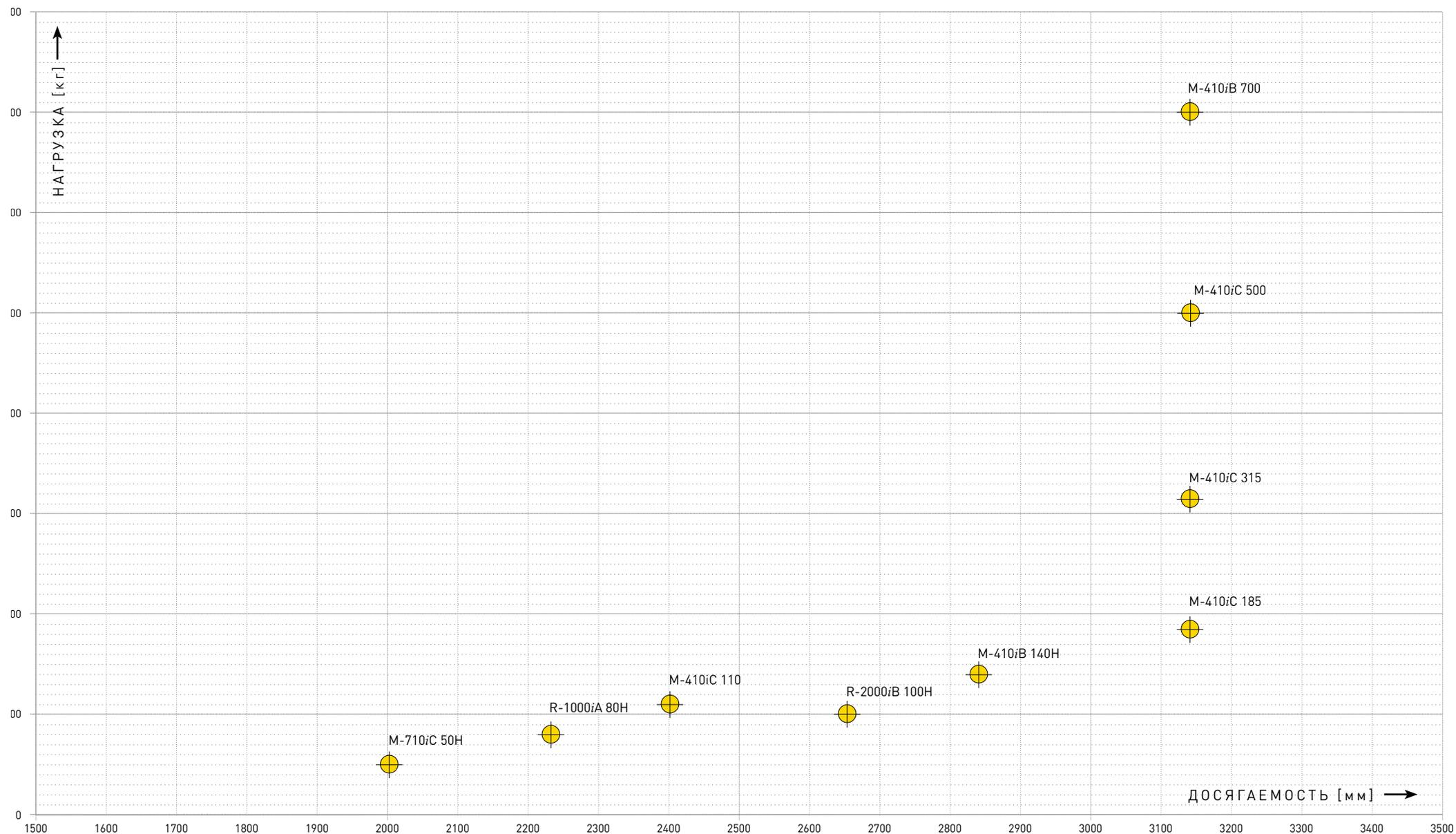


Робот		Контроллер								Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Досягаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота (°)						Максимальная скорость (°/s)						Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (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	
SR-3	iA		R-30iB	R-30iB Plus	Шкаф Compact	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A	Шкаф типа B	3	400	4	± 0.01 [J1, J2] ± 0.01 [J3] ± 0.004° [J4]	19	284	290	200 mm *	720	-	-	720	780	1800 mm/s	3000	-	-	--/0.06	-	-	0.2	IP20	IP20
SR-6	iA									6	650	4	± 0.01 [J1, J2] ± 0.01 [J3] ± 0.004° [J4]	30	296	300	210 mm *	720	-	-	440	700	2000 mm/s	2500	-	-	--/0.12	-	-	0.2	IP20	IP20

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

# ВЫБЕРИТЕ СЕБЕ

# РОБОТА ДЛЯ ПАЛЛЕТИЗАЦИИ



# Роботы для паллетизации



M-710iC/50H



M-410iC/110



R-1000iA/80H



M-410 Series

## Модельный ряд роботов:

M-710iC/50H	5 осей
R-1000iA/80H	5 осей
M-410iC/110	Нет полого запястья
M-410iB/140H	5 осей
M-410iB/700	Полое запястье
M-410iC/185, /315, /500	Полое запястье



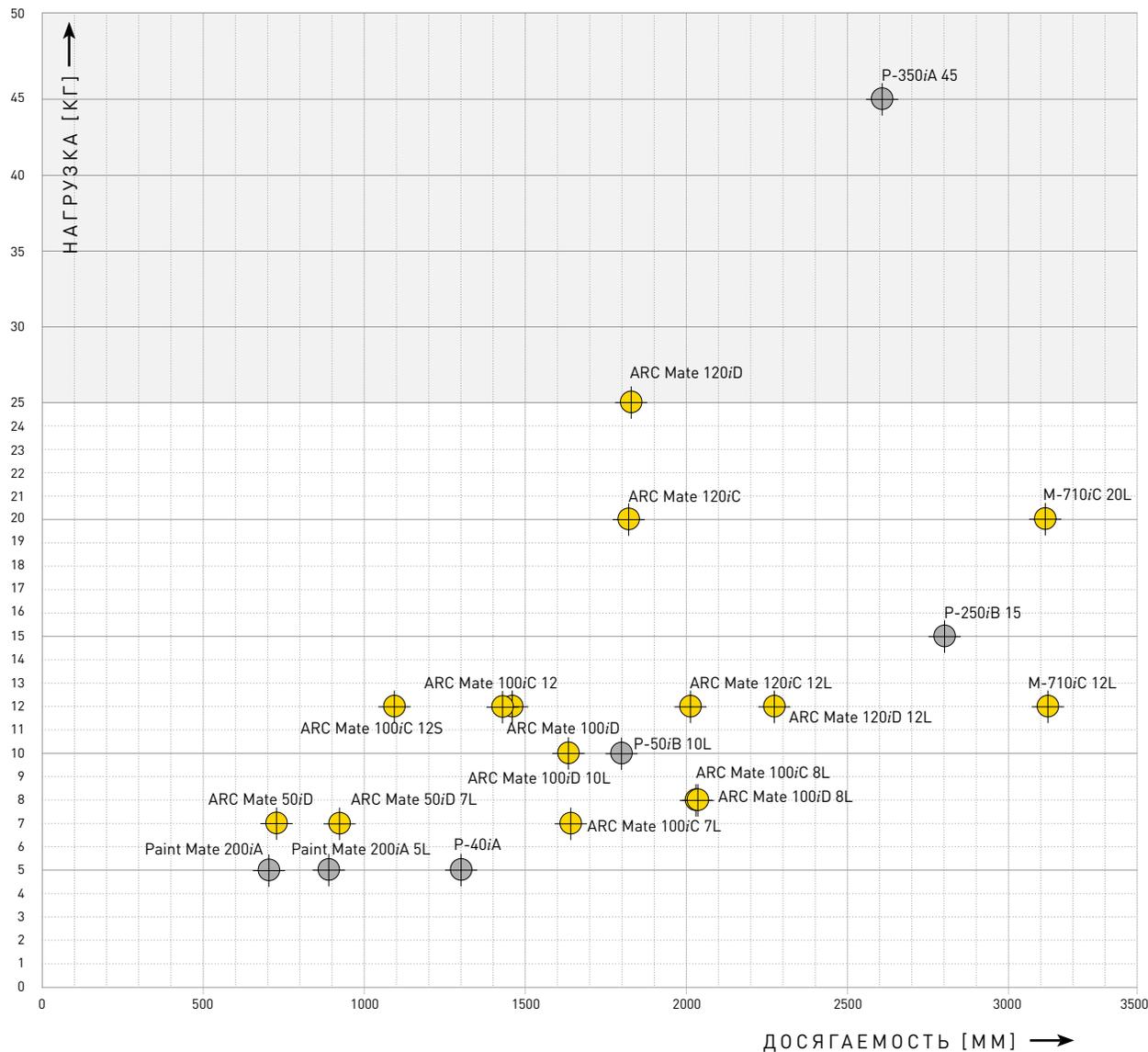
Робот			Контроллер							Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Достигаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота [°]						Максимальная скорость [°/s]						Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм)	Среднее Потребление энергии [кВт]	Класс IP	
Серия	Версия	Модель	Версия	Модель шкафа			o	o	J1						J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	Корпус стандартный / опциональный					Запястье и рука J3 стандартный / опциональный	
M-710	iC	50H	●	●	-	-	o	o	50	2003	5	± 0.15	540	360	225	440	234	720	-	175	175	175	175	720	-	150/6.3	68/2.5	-	2.5	IP54/IP67	IP67	
R-1000	iA	80H	●	●	-	-	o	o	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	●	●	-	-	o	o	110	2403	4	± 0.2	1030	370	125	140	720	-	145	130	140	420	-	-	-	53	-	-	1	IP54	IP67	
M-410	iB	140H	●	●	-	-	o	o	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	●	●	-	-	o	o	185	3143	4	± 0.5	1600(1330)	360	144	136	720	-	140	140	140	305	-	-	-	88	-	-	3	IP54	IP54	
M-410	iC	315	●	●	-	-	o	o	315	3143	4	± 0.5	1600(1330)	360	144	136	720	-	90	100	110	195	-	-	-	155	-	-	3	IP54	IP54	
M-410	iC	500	●	●	-	-	o	o	500	3143	4	± 0.5	2410(1910)	370	144	136	720	-	85	85	85	200	-	-	-	250	-	-	3	IP54	IP54	
M-410	iB	700	●	●	-	-	o	o	700	3143	4	± 0.5	2700	360	144	136	540	-	60	60	60	120	-	-	-	490	-	-	3	IP54	IP54	

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

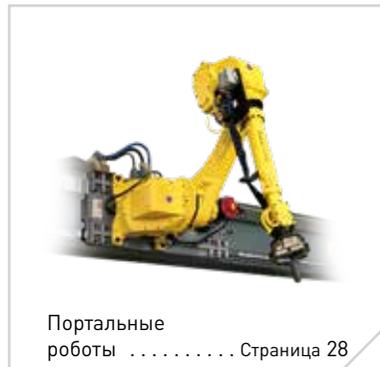
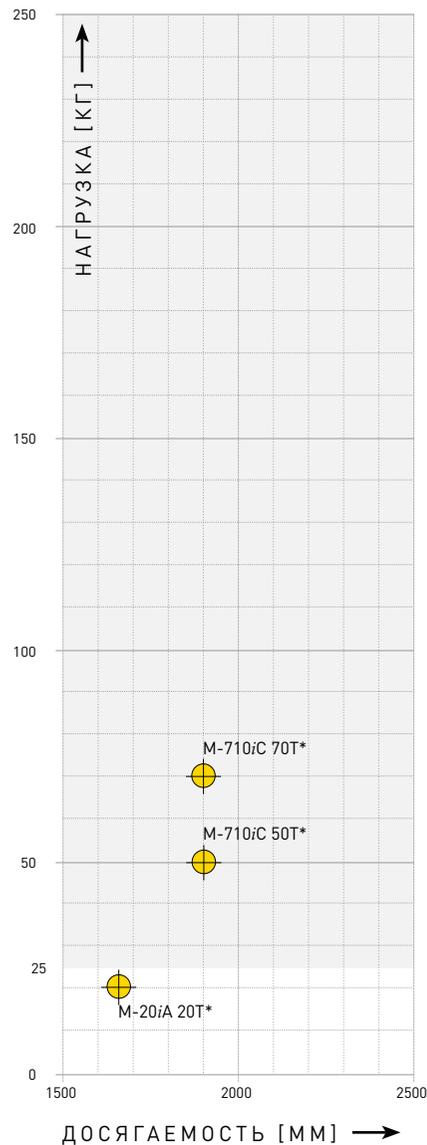
# ВЫБЕРИТЕ СЕБЕ

## ПОРТАЛЬНЫХ РОБОТОВ, РОБОТОВ ДЛЯ СВАРКИ, РОБОТОВ ДЛЯ ПОКРАСКИ

Роботы для сварки. Роботы для покраски.



Портальные роботы



\*1) зависит от спецификации рельсы

# Роботы для дуговой сварки



серии ARC Mate 50



серии ARC Mate 100



серии ARC Mate 120



M-710iC/12L



M-710iC/20L

## 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 100iC/7L	Длинная рука, полное запястье/рука
ARC Mate 100iC/8L	Длинная рука, полное запястье/рука
ARC Mate 100iD/8L	Длинная рука, полное запястье/рука/основание
ARC Mate 100iC/12S	Короткая рука, полное запястье/рука
ARC Mate 100iC/12	Стандартная модель, полное запястье/рука
ARC Mate 120iC/12L	Длинная рука, полное запястье/рука
ARC Mate 120iD/12L	Длинная рука, полное запястье/рука/основание
ARC Mate 120iC	Стандартная модель, полное запястье/рука
ARC Mate 120iD	Полное запястье/рука
M-710iC/12L	Длинная рука, полное запястье/рука
M-710iC/20L	Длинная рука, высокая грузоподъемность



Робот			Контроллер						Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Достигаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота (°)						Максимальная скорость (°/с)						Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм)	Среднее Потребление энергии [кВт]	Класс IP	
Серия	Версия	Модель	Версия	Модель шкафа										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Корпус стандартный / опциональный	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный
ARC Mate 50	iD		●	●	-	-	●	-	7	717	6	± 0.018**	25	360	245	420	380	250	720	450	380	520	550	545	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K
ARC Mate 50	iD	7L	●	●	-	-	●	-	7	911	6	± 0.018**	27	360	245	430	380	250	720	370	310	410	550	545	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K
ARC Mate 100	iC	7L	●	●	-	-	○	○	3 (7)	1633	6	± 0.03**	135	340 (360)	250	447	380	280 (380)	540 (720)	230	225	230	430	430	630	7.7(22.0)/0.24(0.65)	7.7(22.0)/0.24(0.65)	0.2(9.8)/0.0027(0.17)	1	IP54	IP54
ARC Mate 100	iC	8L	●	●	-	-	○	○	3 (8)	2028	6	± 0.04**	150	340 (370)	255	462	400	280 (360)	540 (900)	200	200	210	430	430	630	7.7(22.0)/0.24(0.65)	7.7(22.0)/0.24(0.65)	0.2(9.8)/0.0027(0.17)	1	IP54	IP54
ARC Mate 100	iD	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	iC	12S	●	●	-	-	○	○	3 (12)	1098	6	± 0.04**	130	340 (360)	250	340	380	280 (380)	540 (720)	260	280	315	430	430	630	7.7(22.0)/0.24(0.65)	7.7(22.0)/0.24(0.65)	0.2(9.8)/0.0027(0.17)	1	IP54	IP54
ARC Mate 100	iC	12	●	●	-	-	○	○	3 (12)	1420	6	± 0.03**	130	340 (360)	250	447	380	280 (380)	540 (720)	230	225	230	430	430	630	7.7(22.0)/0.24(0.65)	7.7(22.0)/0.24(0.65)	0.2(9.8)/0.0027(0.17)	1	IP54	IP54
ARC Mate 100	iD		●	●	-	-	○	○	12	1441	6	± 0.02**	145	340 (370)	235	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	iC	12L	●	●	-	-	○	○	3 (12)	2009	6	± 0.03**	250	370	260	460.6	400	280 (360)	540 (900)	200	175	190	430	430	630	7.7(22.0)/0.24(0.65)	7.7(22.0)/0.24(0.65)	0.2(9.8)/0.0027(0.17)	1	IP54	IP54
ARC Mate 120	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	iC		●	●	-	-	○	○	3 (20)	1811	6	± 0.03**	250	370	260	458	400	280 (360)	540 (900)	195	175	180	360	360	550	7.7(44)/0.24(1.04)	7.7(44)/0.24(1.04)	0.22(22)/0.0027(0.28)	1	IP54	IP54
ARC Mate 120	iD		●	●	-	-	○	○	3 (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
M-710	iC	12L	●	●	-	-	○	○	12	3123	6	± 0.09**	540	360	225	434	400	380	720	180	180	180	400	430	630	22.0/0.65	22.0/0.65	9.8/0.17	2.5	IP54/IP67	IP67
M-710	iC	20L	●	●	-	-	○	○	20	3110	6	± 0.11**	540	360	225	432	400	280	900	175	175	180	350	360	600	39.2/0.88	39.2/0.88	19.6/0.25	2.5	IP54/IP67	IP67

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

# Портальные роботы



M-20iA/20T

M-710iC/50T  
M-710iC/70T

## Модельный ряд роботов:

M-20iA/20T Портальный робот

M-710iC/50T Портальный робот

M-710iC/70T Портальный робот



Робот			Контроллер							Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Достигаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота (°)						Максимальная скорость (%/s)						Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм)	Среднее потребление энергии (кВт)	Класс IP	
Серия	Версия	Модель	Версия		Модель шкафа										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Корпус стандартный / опциональный	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный
			R-30iB	R-30iB Plus	Шкаф Compact	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A	Шкаф типа B																							
M-20	iA	20T	●	●	-	-	-	●	○	20	1662 *1)	6	± 0.04**	185	*1)	300	586	400	360	900	*1)	175	180	360	360	550	44/1.04	44/1.04	22/0.28	1	IP54	IP67
M-710	iC	50T	●	●	-	-	○	●	○	50	1900 *1)	6	± 0.07	410	*1)	261	491	720	250	720	*1)	175	175	250	250	355	206/28	206/28	127/11	2.5	IP54/IP67	IP67
M-710	iC	70T	●	●	-	-	○	●	○	70	1900 *1)	6	± 0.07	410	*1)	261	491	720	250	720	*1)	120	120	225	225	225	294/28	294/28	147/11	2.5	IP54/IP67	IP67

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

# Роботы для покраски



серии Paint Mate 200



серии P-40



серии P-50

## Модельный ряд роботов:

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



серии P-250



серии P-350



Робот			Контроллер							Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Достигаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота (°)						Максимальная скорость (°/с)						Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм)	Среднее Потребление энергии [кВт]	Класс IP	
Серия	Версия	Модель	Версия	Модель шкафа				Максимальная нагрузка на кисть (кг)	J1						J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	Корпус стандартный / опциональный					Запястье и рука J3 стандартный / опциональный	
Paint Mate 200	iA		R-30iB	R-30iB Plus	Шкаф Compact	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A	Шкаф типа B	5	704	6	± 0.2 **	35	340	200	388	380	240	720	350	350	400	450	450	720	11.9/0.3	11.9/0.3	6.7/0.1	0.5		*5)
Paint Mate 200	iA	5L	●	-	-	-	●	-	-	5	892	6	± 0.03 **	37	340	230	373	380	240	720	270	270	270	450	450	720	11.9/0.3	11.9/0.3	6.7/0.1	0.5		*5)
P-40	iA		●	-	-	-	●	-	-	5	1300	6	± 0.03 **	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		*5)
P-50	iB	10L	●	-	-	-	●	-	-	10	1800	6	± 0.2 **	331	320	240	404	1080	1080	1080	140	140	160	375	430	545	43.35/1.954	36.86/1.413	4.90/0.025	0.8		*5)
P-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		*5)
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		*5)

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

# Контроллер R-30iB Plus



Шкаф типа Compact  
440 x 85 x 260 mm

Шкаф типа Mate Open Air  
370 x 200 x 350 mm

Шкаф типа Mate  
470 x 400 x 322 mm

Шкаф типа „B“  
740 x 1100 x 550 mm

Шкаф типа „A“  
600 x 500 x 470 mm

## Контроллер R-30iB plus является стандартом FANUC в сфере эффективного управления роботом.

В нем реализованы новые поколения программно-аппаратных средств и функций, напрямую определяющих эффективность робота, его скорость, цикл, точность и безопасность. Улучшенная эргономичность, низкое энергопотребление и высокая эффективность увеличивают общую функциональность, надежность и производительность контроллера. Разные форм-факторы исполнения контроллера позволяют сделать 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
- дополнительная функция *iRProgrammer*



# ДОПОЛНИТЕЛЬНЫЕ ВОЗМОЖНОСТИ FANUC

## ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНЫЕ ОПЦИИ

### **iRVision**

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

### **Force Sensors**

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

### **iRPickTool (Visual line tracking)**

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

### **3D Vision Sensor**

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

### **iRCalibration suite**

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

### **Интеллектуальные функции**

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



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

### **Позиционеры**

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

### **Ручное перемещение**

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



## БЕЗОПАСНОСТЬ

### Функция безопасного движения Dual Check Safety (DCS)

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

### Функция защиты от столкновения High Sensitive Collision Detection (HSCD)

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

### Функции безопасности

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



## ИНТЕРФЕЙСЫ

### Цифровые входы/выходы

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

### Промышленная шина

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

### Функции интерфейса

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



## КОМФОРТ

### iPendant Touch

Такой пульт управления не только поддерживает простое и быстрое программирование, используя интуитивный iHMI интерфейс и функциональные пиктограммы, но и позволяет сэкономить на HMI панелях. Снабжен цветным сенсорным экраном, с поддержкой интернет-подключения.

### ROBOGUIDE

Симуляционное программное обеспечение для автономного программирования, простой установки ячейки робота и технико-экономическими исследованиями с огромной библиотекой инструментов моделирования.

### Функции приложений

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



СПРАШИВАЙТЕ ОФИЦАЛЬНОГО  
ПРЕДСТАВИТЕЛЯ FANUC В ВАШЕМ РЕГИОНЕ!

# iRVision – мы предоставляем роботам возможность видеть

iRVision - это уникальная система компании FANUC, полностью интегрированная в робот для выполнения визуального поиска. Возможность робота "видеть" позволяет настроить производство на большие скорости, сделать его "умнее" и надежнее.



## 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)



### iRCalibration

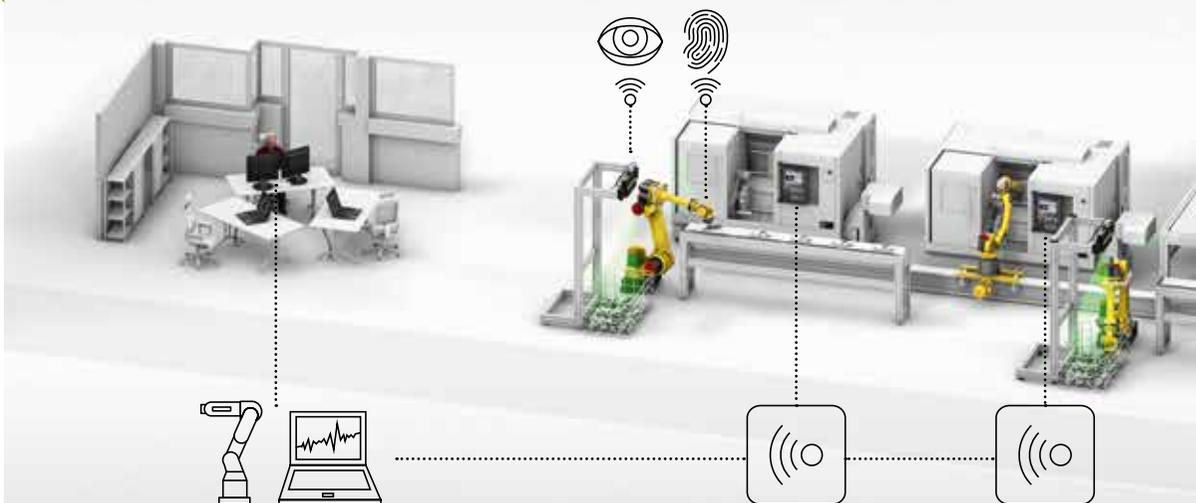
iRCalibration функция упрощает процесс начальной настройки, ускоряет процесс полной интеграции



### iRVision Weld Tip Inspection / iTorch-Mate

Поддерживает оптический контроль износа и состояния

# Нулевое время простоя



## ЭФФЕКТИВНОЕ ПРОИЗВОДСТВО

### Интеллектуальная диагностика для роботов

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

### Комплекты ZDT

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

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

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

### **Расчет рабочей ячейки и времени цикла**

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

### **Заблаговременное программирование сохраняет ваше время**

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

### **Установка и тестирование сложной системы**

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

# СИМУЛЯЦИЯ ЯЧЕЙКИ БЕЗ ВРЕМЕНИ ПРОСТОЯ

## Быстрое и экономное решение проблем

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

## Подтверждение функциональности всего процесса

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

## Улучшение без времени простоя

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

## От дизайна до подтверждения - Высокоточный интерфейс и специальные инструменты

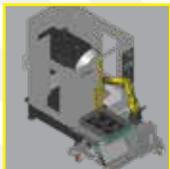
С помощью встроенной библиотеки CAD моделей Вы обеспечены полным доступом к моделям роботов FANUC, станкам и простым инструментам. Симулирование робота и функция "Profiler" содержат полный набор сведений о проверке процесса, включая движение, проверку времени цикла, а также обнаружения и предотвращения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



### ChamferingPRO

Постепенный навигатор ChamferingPRO позволяет Вам

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



### HandlingPRO

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



### PaintPRO

Графический программный пакет, упрощающий разработку

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



### OLPCPRO

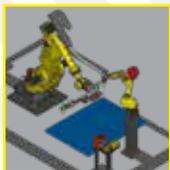
Программное обеспечение для разработки программ, которое поддерживает разработку и обслуживание KAREL и Teach Pendant программ.



### 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



## Сервис

"Учитывая ваши потребности"

- **Круглосуточная телефонная линия поддержки**
- **Сервисные контракты по**
  - a. Услуги по прогнозированию "Эффективный мониторинг оборудования"
  - b. Профилактический ремонт "Увеличение срока службы вашего оборудования"
  - c. Устранение неисправностей "Услуги экстренной помощи"
  - d. Услуги по ремонту "Новая жизнь ваших запчастей и оборудования"
  - e. Услуги по восстановлению "Увеличение срока службы вашего оборудования"



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



## **FANUC Академия**

**"Позвольте нам повысить Вашу производительность"**

1. Тренинги от FANUC
2. Тренинги в учебных центрах или производстве
3. Сертифицированные тренеры FANUC
4. Знания, полученные из первых рук
5. 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

Тип		45H	4S	45C	7H	7C	7WP	-	7L	7LC	14L **12	7L	8L	8L	10MS	10M	10L	12S	12	12	
Версия		iD										iA		iD	iA		iD	iA		iD	
КОНТРОЛЛЕР	Модель шкафа	R-30iB	•	•	•	•	•	•	•	•	-	•	•	-	•	•	-	•	•	-	
		R-30iB Plus	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Шкаф Compact	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	Шкаф Open Air	o	o	o	o	o	-	o	o	o	o	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	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	
Максимальная нагрузка на кисть (кг)		4	4	4	7	7	7	7	7	7	14	7	8	8	10	10	10	12	12	12	
Достигаемость (мм)		550	550	550	717	717	717	717	911	911	911	1633	2028	2032	1101	1422	1636	1098	1420	1441	
Управляемых осей		5	6	6	5	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	
Повторяемость (мм)		± 0.013**	± 0.01**	± 0.013**	± 0.018**	± 0.018**	± 0.018**	± 0.01**	± 0.01**	± 0.018**	± 0.01**	± 0.03**	± 0.04**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.03** [±0.04*11]	± 0.03**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.02**	
Вес (кг)		19	20	20	24	25	25	25	27	27	27	135	150	180	130	130	150	130	130	145	
УГОЛ ПОВОРОТА (°)	J1	360	360	360	360	360	360	360	360	360	360	340(360)	340(370)	340 (370)	340(360)	340(360)	340 (370)	340(360)	340(360)	340 (370)	
	J2	230	230	230	245	245	245	245	245	245	245	250	255	235	250	250	235	250	250	235	
	J3	402	402	402	420	420	420	420	430	430	430	447	462	455	441	445	455	340	447	455	
	J4	240	380	380	250	380	380	380	380	380	380	380	400	380	380	400	380	380	380	380	
	J5	720	240	236	720	250	250	250	250	250	250	280(380)	280(360)	360	280	280	360	280(380)	280(380)	360	
	J6	-	720	720	-	720	720	720	720	720	720	540(720)	540(900)	900	720	720	900	540(720)	540(720)	900	
МАКСИМАЛЬНАЯ СКОРОСТЬ (°/С)	J1	460	460	460	450	450	450	450	370	370	120	230	200	210	260	225	260	260	230	260	
	J2	460	460	460	380	380	380	380	310	310	61	225	200	210	280	205	240	280	225	240	
	J3	520	520	520	520	520	520	520	410	410	58	230	210	220	315	225	260	315	230	260	
	J4	560	560	560	545	550	550	550	550	550	400	430	430	430	420	420	430	430	430	430	
	J5	1500	560	560	1500	545	545	545	545	545	240	430	430	450	420	420	450	430	430	450	
	J6	-	900	900	-	1000	1000	1000	1000	1000	400	630	630	720	720	700	720	630	630	720	
E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
Момент силы J4 [Нм] / Момент инерции [кгм]		8.86/02	8.86/02	8.86/02	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	31.0/0.66	15.7/0.63	16.1/0.63	16.1/0.63	26.0/0.9	26.0/0.9	22.0/0.65	22.0/0.65	22.0/0.65	26.0/0.90	
Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции [кгм]		4.0/0.046 (5.5/0.083)	8.86/02	8.86/02	4.0/0.046 (5.5/0.15)	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	31.0/0.66	10.1/0.38	16.1/0.63	16.1/0.63	26.0/0.9	26.0/0.9	22.0/0.65	22.0/0.65	22.0/0.65	26.0/0.90	
Момент силы 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	5.9/0.061	5.9/0.061	5.9/0.061	11.0/0.3	11.0/0.3	9.8/0.17	9.8/0.17	9.8/0.17	11.0/0.30	
Среднее Потребление энергии [кВт]		0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
Класс IP	Корпус стандартный / опциональный	IP67	IP67	IP67	IP67/ IP69K	IP67	IP67/ IP69K	IP67/ IP69K	IP67/ IP69K	IP67	IP67	IP54/IP55	IP54/IP55	IP54	IP54/IP55	IP54/IP55	IP54/IP55	IP54/IP55	IP54/IP55	IP54/IP55	
	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный	IP67	IP67	IP67	IP67/ IP69K	IP67	IP67/ IP69K	IP67/ IP69K	IP67/ IP69K	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67							



РОБОТ СЕРИЯ

M-20



M-410



Тип		12L	12L	20T	-	20M	25	25	25C	35M	35S	140H	110	185	315	500	700	
Версия		iA	iD	iA			iB	iD	iB	iA	iB	iB	iC	iC	iC	iC	iB	
КОНТРОЛЛЕР	Модель шкафа	R-30i/B	•	-	•	•	•	•	•	•	-	•	-	•	•	•	•	
		R-30i/B 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	o	o	o	o	o	o	
Максимальная нагрузка на кисть (кг)		12	12	20	20	20	25	25	25	35	35	140	110	185	315	500	700	
Достигаемость (мм)		2009	2272	1662 *1)	1811	1813	1853	1831	1853	1813	1445	2850	2403	3143	3143	3143	3143	
Управляемых осей		6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	5	4	4	4	4	4	
Повторяемость (мм)		± 0.03**	± 0.03**	± 0.04**	± 0.03**	±0.03 (±0.04 *11)	± 0.02**	± 0.02**	± 0.023**	± 0.03**	± 0.02**	± 0.2	± 0.05	± 0.5	± 0.5	± 0.5	± 0.5	
Вес (кг)		250	250	185	250	250	210	250	210	252	205	1200	1030	1600*8 (1330*9)	1600*8 (1330*9)	2410*8 (1910*9)	2700	
УГОЛ ПОВОРОТА (°)	J1	370	340 (370)	*1)	370	370	340 (360)	340 (370)	340 (360)	370	340 (360)	360	370	360	360	370	360	
	J2	260	260	300	260	260	240	260	240	260	240	155	125	144	144	144	144	
	J3	460,6	475	586	458	460,6	303	458	303	461,0	301,5	112	140	136	136	136	136	
	J4	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	20	720	720	720	720	720	540
	J5	360	360	360	360	280	290	280 (360)	290	280	260	720	-	-	-	-	-	-
	J6	900	900	900	900	900	540	540 (900)	540	900	540	-	-	-	-	-	-	-
МАКСИМАЛЬНАЯ СКОРОСТЬ (°/S)	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	J1	200	210	*1)	195	195	205	210	205	180	205	140	145	140	90	85	60	
	J2	175	210	175	175	175	205	210	205	180	205	115	130	140	100	85	60	
	J3	190	265	180	180	180	260	265	260	200	260	135	140	140	110	85	60	
	J4	430	420	360	360	405	415	420	415	350	415	135	420	305	195	200	120	
	J5	430	450	360	360	405	415	420	415	350	415	420	-	-	-	-	-	
J6	630	720	550	550	615	880	720	880	400	880	-	-	-	-	-	-		
E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
Момент силы J4 [Нм] / Момент инерции [кгм]		22.0/0.65	22.0/0.65	44/1.04	44.0/1.04	45.1/2.01	51/2.2	52.0/2.4	51/2.2	110/4	51/2.2	147	53	88	155	250	490	
Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции [кгм]		22.0/0.65	22.0/0.65	44/1.04	44.0/1.04	45.1/2.01	51/2.2	52.0/2.4	51/2.2	110/4	51/2.2	53	-	-	-	-	-	
Момент силы J6 [Нм] / Момент инерции [кгм]		9.8/0.17	9.8/0.17	22/0.28	22.0/0.28	30.0/1.01	31/1.2	32.0/1.2	31/1.2	60.0/1.5	31/1.2	-	-	-	-	-	-	
Среднее Потребление энергии [кВт]		1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	3	3	3	3	3	3	
Класс IP	Корпус стандартный / опциональный	IP54/IP55	IP54	IP54	IP54/IP55	IP54/IP55	IP67	IP54/IP65	IP67	IP54/IP55	IP67	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	
	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	



# M-710

## РОБОТ СЕРИЯ



Тип		12L	20L	20M	45M	50S	50T	50H	50	50E	70T	70
Версия		iC										
КОНТРОЛЛЕР	Модель шкафа	R-30iB	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
		R-30iB Plus	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Шкаф Compact	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Шкаф Open Air	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Шкаф Mate	o	o	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	o
Максимальная нагрузка на кисть (кг)		12	20	20	45	50	50	50	50	50	70	70
Достигаемость (мм)		3123	3110	2582	2606	1359	1900 *1)	2003	2050	2050	1900 *1)	2050
Управляемых осей		6	6	6	6	6	6	5	6	6	6	6
Повторяемость (мм)		± 0.09**	± 0.06**	± 0.06**	± 0.06**	± 0.04**	± 0.07	± 0.15	± 0.03**	± 0.07	± 0.07	± 0.04**
Вес (кг)		540	540	530	570	545	410	540	560	560	410	560
УГОЛ ПОВОРОТА (°)	J1	360	360	360	360	360	*1)	360	360	360	*1)	360
	J2	225	225	225	225	169	261	225	225	225	261	225
	J3	434	432	435	440	376	491	440	440	440	491	440
	J4	400	400	400	800	720	720	234	720	720	720	720
	J5	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	180	175	175	180	175	*1)	175	175	175	*1)	160
	J2	180	175	175	180	175	175	175	175	175	120	120
	J3	180	180	180	180	175	175	175	175	175	120	120
	J4	400	350	350	250	250	250	175	250	250	225	225
	J5	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]		22.0/0.65	39.2/0.88	39.2/0.88	206/28	206/28	206/28	150/6.3	206/28	206/28	294/28	294/28
Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции [кгм]		22.0/0.65	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]		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/IP67	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54	IP54/IP67	IP54/IP67
	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67



## РОБОТ СЕРИЯ

### M-900



### M-2000



### R-1000



Тип		280	280L	330L	360	400L	700	900L	1200	1700L	2300	80H	80F	100F	120F-7B	130F
Версия		iB	iB	iB	iB	iB	iB	iA								
КОНТРОЛЛЕР	Модель шкафа	R-30;iB	•	•	-	•	•	•	•	•	•	-	-	-	-	-
		R-30;iB Plus	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Шкаф Compact	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Шкаф Open Air	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Шкаф Mate	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	o	o	o	o	o
	Шкаф типа A	•	•	•	•	-	-	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Шкаф типа B	o	o	o	o	•	•	o	o	o	o	o	o	o	o	o
Максимальная нагрузка на кисть (кг)		280	280	330	360	400	700	900	1200(1350)	1700	2300	80	80	100	120	130
Достигаемость (мм)		2655	3103	3203	2655	3704	2832	4683	3734	4683	3734	2230	2230	2230	2230	2230
Управляемых осей		6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	5	6	6	7	6
Повторяемость (мм)		± 0.1**	± 0.1**	± 0.1**	± 0.1**	± 0.1**	± 0.1**	± 0.27**	± 0.18**	± 0.27**	± 0.18**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.03**
Вес (кг)		1700	1600	1780	1540	3150	2800	9600	8600	12500	11000	610	620	665	790	675
УГОЛ ПОВОРОТА (°)	J1	370	370	370	370	360	360	330	330	330	330	360	360	360	360	360
	J2	151	151	151	151	154	154	160	160	160	160	245	245	245	200	245
	J3	224	224	164	224	160	160	165	165	165	165	215	360	360	385	360
	J4	720	720	720	720	720	720	720	720	720	720	20	720	720	720	720
	J5	250	250	250	250	244	244	240	240	240	240	720	250	250	250	250
	J6	720	720	720	720	720	720	720	720	720	720	-	720	720	720	720
МАКСИМАЛЬНАЯ СКОРОСТЬ (°/с)	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	225	-
	J1	110	110	100	110	80	80	45	45	20	20	185	170	130	130	130
	J2	105	105	85	105	80	80	30	30 (25)	14	14	180	140	110	110	110
	J3	100	100	85	100	80	80	30	30	14	14	180	160	120	120	120
	J4	110	125	90	110	100	100	50	50	18	18	180	230	170	170	170
	J5	110	125	85	110	100	100	50	50	18	18	500	230	170	170	170
	J6	180	205	165	180	160	160	70	70	40	40	-	350	250	250	250
	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	130	-
Момент силы J4 [Нм] / Момент инерции [кгм]		1960/260(460)	1700/215(340)	2205/340	1960/260(460)	3400/1098	3400/1098	14700/2989	14700/2989	29400/7500	29400/7500	-/48	380/30	690/57	800/71	800/71
Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции [кгм]		1960/260(460)	1700/215(340)	2205/340	1960/260(460)	3400/1098	3400/1098	14700/2989	14700/2989	29400/7500	29400/7500	-/25	380/30	690/57	800/71	800/71
Момент силы J6 [Нм] / Момент инерции [кгм]		1050/160(360)	950/140(260)	1200/220	1050/160(360)	1725/444	1725/444	4900/2195	4900/2195	8820/5500	8820/5500	-	200/20	260/32	360/38	360/38
Среднее Потребление энергии [кВт]		3	3	3	3	5	5	8	8	8	8	2.5	2.5	2.5	2.5	3
Класс IP	Корпус стандартный / опциональный	IP54/IP56	IP54/IP56	IP54 /IP56	IP54/IP56	IP54/IP56	IP54/IP56	IP54 /IP56								
	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67



# R-2000

# Коллаборативные

## РОБОТ СЕРИЯ



Тип		100P	125L	165F	165FH	165R	210F	210FH	210L	210WE	210R	220U	270F	270R	35	15	14L	7L	7	4
Версия		iC	iC	iC	iD	iC	iC	iD	iC	iC	iC	iC	iC	iC	iA	iA	iA	iA	iA	iA
КОНТРОЛЛЕР	Модель шкафа	R-30iB	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	•	-	•	•	•	•
		R-30iB Plus	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Шкаф Compact	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Шкаф Open Air	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	○	○	○
	Шкаф Mate	-	○	○	○	-	○	○	-	-	-	-	-	-	-	-	•	•	•	•
	Шкаф типа A	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	-	-	-
	Шкаф типа B	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	-	-	-	-	-
Максимальная нагрузка на кисть (кг)		100	125	165	165	165	210	210	210	210	210	220	270	270	35	15	14	7	7	4
Достигаемость (мм)		3540	3100	2655	2605	3095	2655	2605	3100	2450	3095	2518	2655	3095	1813	1441	911 <sup>[*15]</sup>	911	717	550
Управляемых осей		6	6	6	6	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**	± 0.1**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.03**	± 0.02**	± 0.01**	± 0.01**	± 0.01**	± 0.01**
Вес (кг)		1470	1115	1090	1130	1370	1090	1130	1350	1180	1370	1020	1320	1590	990	255	55	55	53	48
УГОЛ ПОВОРОТА (°)	J1	370	370	370	370	370	370	370	370	330	370	370	370	370	370	340	340	340	340	340
	J2	200	136	136	140	200	136	140	136	141	200	136	136	200	165	180	166	166	166	150
	J3	375	301	312	234	375	312	234	301	318	375	312	312	375	258	305	383	383	373	354
	J4	720	720	720	420	720	720	420	720	720	720	720	720	720	400	380	380	380	380	380
	J5	250	250	250	250	250	250	250	250	250	250	250	250	250	220	280	240	240	240	200
	J6	720	720	720	420	720	720	420	720	720	720	720	720	720	900	900	720	720	720	720
МАКСИМАЛЬНАЯ СКОРОСТЬ (°/с)	J1	120	130	130	130	115	120	120	105	95	105	120	105	105	750 <sup>[*7]</sup>	800/1500 <sup>[*14]</sup>	500 <sup>[*16]</sup>	1000 <sup>[*7]</sup>	1000 <sup>[*7]</sup>	1000 <sup>[*7]</sup>
	J2	100	115	115	110	110	105	90	90	85	100	85	90	85	750 <sup>[*7]</sup>	800/1500 <sup>[*14]</sup>	500 <sup>[*16]</sup>	1000 <sup>[*7]</sup>	1000 <sup>[*7]</sup>	1000 <sup>[*7]</sup>
	J3	115	125	125	115	125	110	100	85	95	110	110	85	85	750 <sup>[*7]</sup>	800/1500 <sup>[*14]</sup>	500 <sup>[*16]</sup>	1000 <sup>[*7]</sup>	1000 <sup>[*7]</sup>	1000 <sup>[*7]</sup>
	J4	140	180	180	175	180	140	140	120	120	140	140	120	120	750 <sup>[*7]</sup>	800/1500 <sup>[*14]</sup>	500 <sup>[*16]</sup>	1000 <sup>[*7]</sup>	1000 <sup>[*7]</sup>	1000 <sup>[*7]</sup>
	J5	140	180	180	170	180	140	130	120	120	140	140	120	120	750 <sup>[*7]</sup>	800/1500 <sup>[*14]</sup>	500 <sup>[*16]</sup>	1000 <sup>[*7]</sup>	1000 <sup>[*7]</sup>	1000 <sup>[*7]</sup>
	J6	210	260	260	280	260	220	220	200	190	220	220	200	200	750 <sup>[*7]</sup>	800/1500 <sup>[*14]</sup>	500 <sup>[*16]</sup>	1000 <sup>[*7]</sup>	1000 <sup>[*7]</sup>	1000 <sup>[*7]</sup>
	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
Момент силы J4 [Нм] / Момент инерции [кгм]		1000/227	710/72	940/120	1000/122	940/89	1360/225.4	1380/228	1700/320	1333/141.1	1360/147	1360/147	1730/320	1730/320	110/4	26.0/0.90	31.0/0.66	16.6/0.47	16.6/0.47	8.86/02
Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции [кгм]		1000/227	710/72	940/120	1000/122	940/89	1360/225.4	1380/228	1700/320	1333/141.1	1360/147	1360/147	1730/320	1730/320	110/4	26.0/0.90	31.0/0.66	16.6/0.47	16.6/0.47	8.86/02
Момент силы J6 [Нм] / Момент инерции [кгм]		706/196	355/40	490/100	620/100	490/46	735/196	735/196	900/230	706/78.4	735/82	735/82	900/230	900/230	60.0/1.5	11.0/0.30	13.4/0.30	9.4/0.15	9.4/0.15	4.9/0.067
Среднее Потребление энергии [кВт]		2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	3	2.5	3	2.5	3	1	1	0.5	0.5	0.5	0.5
Класс IP	Корпус стандартный / опциональный	IP54	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54	IP54 /IP56	IP54/IP56	IP54	IP54/IP56	IP67	IP54/IP56	IP54	IP54/IP56	IP54	IP54	IP54	IP67	IP67	IP67	IP67
	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67



# РОБОТ СЕРИЯ

## M-1



## M-2



## M-3



Тип		1H	0.5S	0.5A	1HL	0.5SL	0.5AL	3S	3A	3SL	3AL	6H	6HL	6S	6A	12H	
Версия		iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA									
КОНТРОЛЛЕР	Модель шкафа	R-30i/B	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	
		R-30i/B Plus	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	
	Шкаф Compact	-	-	-	-	-	-	○	○	○	○	○	○	○	○	○	
	Шкаф Open Air	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	
	Шкаф Mate	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	
	Шкаф типа A	-	-	-	-	-	-	○	○	○	○	○	○	○	○	○	
	Шкаф типа B	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
Максимальная нагрузка на кисть (кг)		1	0.5 (1)	0.5 (1)	1	0.5 (1)	0.5 (1)	3	3	3	3	6	6	6(8)	6	12	
Достигаемость (мм)		280	280	280	420	420	420	800	800	1130	1130	800	1130	1350	1350	1350	
Управляемых осей		3	4	6	3	4	6	4	6	4	6	3	3	4	6	3	
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	
Вес (кг)		18 (*2)	20 (*2)	23 (*2)	21 (*2)	23 (*2)	26 (*2)	120	140	120	140	115	115	160	175	155	
УГОЛ ПОВОРОТА (°)	J1	280x100 (*3)	280x100 (*3)	280x100 (*3)	420x150 (*3)	420x150 (*3)	420x150 (*3)	800x300 (*3)	800x300 (*3)	ø 1130x400 (*3)	ø 1130x400 (*3)	ø 800x300 (*3)	ø 1130x400 (*3)	ø 1350x500 (*3)	ø 1350x500 (*3)	ø 1350x500 (*3)	
	J2																
	J3																
	J4	-	720	720	-	720	720	720	720	720	-	-	720	720	-		
	J5	-	-	300	-	-	300	-	300	-	300	-	-	-	300	-	
	J6	-	-	720	-	-	720	-	720	-	720	-	-	-	720	-	
МАКСИМАЛЬНАЯ СКОРОСТЬ (°/S)	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	J1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	J2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	J3	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	J4	-	3000	1440	-	3000	1440	3500	1700	3500	1700	-	-	4000	4000	-	
	J5	-	-	1440	-	-	1440	-	1700	-	1700	-	-	-	2000	-	
	J6	-	-	1440	-	-	1440	-	1700	-	1700	-	-	-	2000	-	
E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
Момент силы J4 [Нм] / Момент инерции [кгм]		*4)						*4)						*4)			
Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции [кгм]		*4)						*4)						*4)			
Момент силы J6 [Нм] / Момент инерции [кгм]		*4)						*4)						*4)			
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	
Класс IP	Корпус стандартный / опциональный	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67	IP67	IP67	
	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP69K	IP69K	IP69K	IP69K	IP69K	IP69K	IP67	IP67	IP67	

• стандартно ○ по запросу - недоступно [ ] с аппаратным и/или программным обеспечением \*2) Вместе с базой \*3) Ø в мм по высоте в мм \*4) см. диаграмму нагрузки запястья \*\* По стандарту ISO9283



## РОБОТ СЕРИЯ

### SR



### Паллетайзеры

M-710

R-1000

M-410



### Роботы для сварки

ARC MATE 50

ARC MATE 100



Тип		3	6	50N	80N	110	140N	185	315	500	700	-	7L	7L	8L	8L	10L	12S	12	-	
Версия		iA	iA	iC	iA	iC	iB	iC	iC	iC	iB	iD	iD	iC	iC	iD	iD	iC	iC	iD	
КОНТРОЛЛЕР	Модель шкафа	R-30iB	-	-	•	•	-	•	•	•	•	•	•	•	•	-	-	•	•	-	
		R-30iB 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	o	o	o	o	o	
Максимальная нагрузка на кисть (кг)		3	6	50	80	110	140	185	315	500	700	7	7	3 (7)	3 (8)	8	10	3 (12)	3 (12)	12	
Достигаемость (мм)		400	650	2003	2230	2403	2850	3143	3143	3143	3143	717	911	1633	2028	2032	1636	1098	1420	1441	
Управляемых осей		4	4	5	5	4	5	4	4	4	4	6	6	6	6	6	6	6	6	6	
Повторяемость (мм)		± 0.01 [J1, J2] ± 0.01 [J3] ± 0.004° [J4]	± 0.01 [J1, J2] ± 0.01 [J3] ± 0.004° [J4]	± 0.15	± 0.03**	± 0.2	± 0.2	± 0.5	± 0.5	± 0.5	± 0.5	± 0.018**	± 0.018**	± 0.03	± 0.04**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.04**	± 0.04**	± 0.03	± 0.02**
Вес (кг)		19	30	540	610	1030	1200	1600 <sup>*8</sup> (1330 <sup>*9</sup> )	1600 <sup>*8</sup> (1330 <sup>*9</sup> )	2410 <sup>*8</sup> (1910 <sup>*9</sup> )	2700	25	27	135	150	180	150	130	130	145	
УГОЛ ПОВОРОТА (°)	J1	284	296	360	360	370	360	360	360	370	360	360	360	340(360)	340(370)	340 (370)	340(370)	340(360)	340(360)	340(370)	
	J2	290	300	225	245	125	155	144	144	144	144	245	245	250	255	235	235	250	250	235	
	J3	200 mm <sup>*13</sup>	210 mm <sup>*13</sup>	440	215	140	112	136	136	136	136	420	430	447	462	455	455	340	447	455	
	J4	720	720	234	20	720	20	720	720	720	720	540	380	380	380	400	380	380	380	380	380
	J5	-	-	720	720	-	720	-	-	-	-	-	250	250	280(380)	280(360)	360	360	280(380)	280(380)	360
	J6	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	720	720	540(720)	540(900)	900	900	540(720)	540(720)	900	
	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
МАКСИМАЛЬНАЯ СКОРОСТЬ (°/S)	J1	720	440	175	185	145	140	140	90	85	60	450	370	230	200	210	260	260	230	260	
	J2	780	700	175	180	130	115	140	100	85	60	380	310	225	200	210	240	280	225	240	
	J3	1800 mm/sec	2000 mm/sec	175	180	140	135	140	110	85	60	520	410	230	210	220	260	315	230	260	
	J4	3000	2500	175	180	420	135	305	195	200	120	550	550	430	430	430	430	430	430	430	430
	J5	-	-	720	500	-	420	-	-	-	-	545	545	430	430	450	450	430	430	430	450
	J6	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	1000	1000	630	630	720	720	630	630	720	
	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм)		--/0.06	--/0.12	150/6.3	-/48	53	147	88	155	250	490	16.6/0.47	16.6/0.47	7.7(22.0)/ 0.24(0.65)	7.7(22.0)/ 0.24(0.65)	16.1/0.63	22.0/0.65	7.7(22.0)/ 0.24(0.65)	7.7(22.0)/ 0.24(0.65)	26.0/0.90	
Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм)		-	-	68/2.5	-/25	-	53	-	-	-	-	16.6/0.47	16.6/0.47	7.7(22.0)/ 0.24(0.65)	7.7(22.0)/ 0.24(0.65)	16.1/0.63	22.0/0.65	7.7(22.0)/ 0.24(0.65)	7.7(22.0)/ 0.24(0.65)	26.0/0.90	
Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм)		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	9.4/0.15	9.4/0.15	0.2(9.8)/ 0.0027(0.17)	0.2(9.8)/ 0.0027(0.17)	5.9/0.061	9.8/0.17	0.2(9.8)/ 0.0027(0.17)	0.2(9.8)/ 0.0027(0.17)	11.0/0.30	
Среднее Потребление энергии [кВт]		0.2	0.2	2.5	2.5	1	3	3	3	3	3	0.5	0.5	1	1	1	1	1	1	1	
Класс IP	Корпус стандартный / опциональный	IP20	IP20	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP67/ IP69K	IP67/ IP69K	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	
	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный	IP20	IP20	IP67	IP67	IP67	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP67/ IP69K	IP67/ IP69K	IP54	IP54	IP67	IP67	IP54	IP54	IP67	



ARC MATE 120		M-710			
12L	12L	-	-	12L	20L
iC	iD	iC	iD	iC	iC
●	-	●	-	●	●
●	●	●	●	●	●
-	-	-	-	-	-
-	-	-	-	-	-
○	○	○	○	○	○
●	●	●	●	●	●
○	○	○	○	○	○
3 (12)	12	3 (20)	3 (25)	12	20
2009	2272	1811	1831	3123	3110
6	6	6	6	6	6
± 0.03**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.02**	± 0.09**	± 0.11**
250	250	250	250	540	540
370	340 (370)	370	340 (370)	360	360
260	260	260	260	225	225
460.6	475	458	458	434	432
400	400	400	400	400	400
280(360)	360	280(360)	280(360)	380	280
540(900)	900	540(900)	540(900)	720	900
-	-	-	-	-	-
200	210	195	210	180	175
175	210	175	210	180	175
190	265	180	265	180	180
430	420	360	420	400	350
430	450	360	420	430	360
630	720	550	720	630	600
-	-	-	-	-	-
7.7(22.0)/ 0.24(0.65)	22.0/0.65	7.7(44)/ 0.24(1.04)	52.0/2.4	22.0/0.65	39.2/0.88
7.7(22.0)/ 0.24(0.65)	22.0/0.65	7.7(44)/ 0.24(1.04)	52.0/2.4	22.0/0.65	39.2/0.88
0.2(9.8)/ 0.0027(0.17)	9.8/0.17	0.22(22)/ 0.0027(0.28)	32.0/1.2	9.8/0.17	19.6/0.25
1	1	1	1	2.5	2.5
IP54	IP54	IP54	IP54	IP54/IP67	IP54/IP67
IP54	IP67	IP54	IP67	IP67	IP67



## РОБОТ СЕРИЯ

## Портальные роботы Роботы для покраски



РОБОТ СЕРИЯ		M-20	M-710		PAINT MATE 50		P-40	P-50	P-250	P-350	
Тип		20T	50T	70T	-	5L		10L	15	45	
Версия		iA	iC	iC	iA	iA	iA	iB	iB	iB	
КОНТРОЛЛЕР	Модель шкафа	R-30iB	●	●	●	●	●	-	●	●	●
		R-30iB Plus	●	●	●	●	●	●	●	●	●
	Шкаф Compact	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Шкаф Open Air	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Шкаф Mate	-	○	○	●	●	●	●	-	-	-
	Шкаф типа A	●	●	●	-	-	-	-	●	●	●
Шкаф типа B	○	○	○	-	-	-	-	-	-	-	
Максимальная нагрузка на кисть (кг)		20	50	70	5	5	5	10	15	45	
Достигаемость (мм)		1662 *1)	1900 *1)	1900 *1)	704	892	1300	1800	2800	2606	
Управляемых осей		6	6	6	6	6	6	6	6	6	
Повторяемость (мм)		± 0.04**	± 0.07	± 0.07	± 0.02	± 0.03	± 0.2	± 0.2	± 0.2	± 0.1	
Вес (кг)		185	410	410	35	37	110	331	530	590	
УГОЛ ПОВОРОТА (°)	J1	*1)	*1)	*1)	340	340	360	320	320	360	
	J2	300	261	261	200	230	255	240	280	225	
	J3	586	491	491	388	373	395	404	330	440	
	J4	400	720	720	380	380	380	1080	1080	800	
	J5	360	250	250	240	240	240	1080	1080	250	
	J6	900	720	720	720	720	720	1080	1080	800	
МАКСИМАЛЬНАЯ СКОРОСТЬ (°/S)	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	J1	*1)	*1)	*1)	350	270	220	140	160	180	
	J2	175	175	120	350	270	190	140	160	180	
	J3	180	175	120	400	270	240	160	160	180	
	J4	360	250	225	450	450	450	375	375	250	
	J5	360	250	225	450	450	450	430	430	250	
	J6	550	355	225	720	720	720	545	545	250	
E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм)		44/1.04	206/28	294/28	11.9/0.3	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)		44/1.04	206/28	294/28	11.9/0.3	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)		22/0.28	127/11	147/11	6.7/0.1	6.7/0.1	6.7/0.1	4.90/0.025	7.4/0.073	127 / 20	
Среднее Потребление энергии (кВт)		1	2.5	2.5	0.5	0.5	0.8	0.8	3.5	2.5	
Класс IP	Корпус стандартный / опциональный	IP54	IP54 /IP67	IP54 /IP67	*5)	*5)	*5)	*5)	*5)	*5)	
	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный	IP67	IP67	IP67	*5)	*5)	*5)	*5)	*5)	*5)	

# Единая платформа – бесконечные возможности ЭТО FANUC!



## **FA**

Системы ЧПУ, контроллеры, приводы и лазерные системы

## **ROBODRILL**

Компактные обрабатывающие центры с ЧПУ

## **ROBOTS**

Промышленные роботы, аксессуары и ПО

## **ROBOSHOT**

Электрические термопластавтоматы с ЧПУ

## **ROBOCUT**

Электроэрозионные проволочно-вырезные станки с ЧПУ

## **ROBONANO**

Ультра прецизионный станок



[WWW.FANUC.EU](http://WWW.FANUC.EU)