

FANUC

Роботы

Каталог продукции





100% FANUC

№ 1 в мире

Производя роботов на протяжении 40 лет, компания FANUC является ведущим мировым производителем промышленной автоматизации. Более 330,000 роботов установлено по всему миру, «география» довольных клиентов не знает границ.

1



M-1

M-2

M-3

LR Mate

M-10

M-20

M-710

P-50

P-250

R-1000

R-2000

M-410

M-900

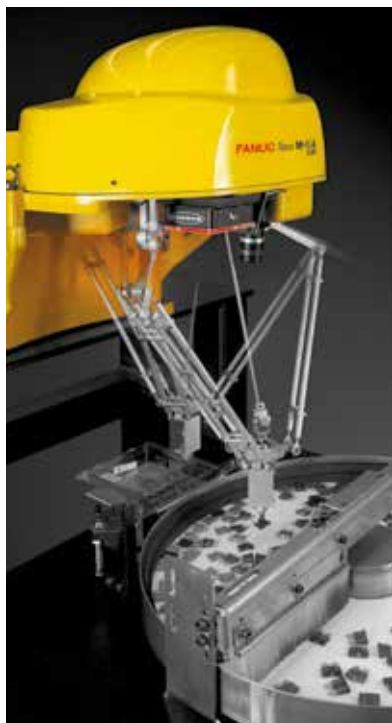
M-2000

От самого компактного до самого сильного

FANUC предлагает самый широкий модельный ряд промышленных роботов в мире, который охватывает все потребности самых разнообразных 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. **Вам нужен Желтый!**

Ваши преимущества

- более 100 различных моделей роботов
- грузоподъемность до 1,350 кг
- досягаемость до 4,680 мм
- надежность 99.99%
- простота в управлении
- оптимизированное энергопотребление
- доступность запасных частей, на протяжении всего жизненного цикла



более
330,000
роботов FANUC
установлено по
всему миру

более
5,000
роботов производится
ежемесячно

Антропоморфные Роботы



Роботы серии LR Mate
Страница 7



Роботы серии M-10
Страница8



Роботы серии M-20
Страница 9



Роботы серии M-410
Страница 10



Роботы серии M-710
Страница 11



Роботы серии M-900
Страница 12



Роботы серии M-2000
Страница 13



Роботы серии R-1000
Страница 14



Роботы серии R-2000
Страница 15

Дельта Роботы



Роботы серии M-1
Страница 17



Роботы серии M-2
Страница 18



Роботы серии M-3
Страница 19

Паллетизация Роботы



M-710iC/50H
Страница 21



R-1000iA/80H
Страница 21



R-2000iB/100H
Страница 21



Роботы серии M-410
Страница 21

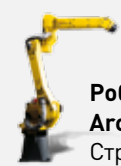
Дуговая сварка Роботы



**Роботы серии
Arc Mate 0**
Страница 23



**Роботы серии
Arc Mate 50**
Страница 23



**Роботы серии
Arc Mate 100**
Страница 23



**Роботы серии
Arc Mate 120**
Страница 23

Портальные Роботы



M-20iA/20T
Страница 24



M-710iC/50T, /70T
Страница 24



R-2000iB/200T
Страница 24

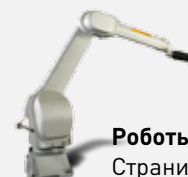
Покраска Роботы



**Роботы серии
Paint Mate 200**
Страница 25



Роботы серии P-50
Страница 25



Роботы серии P-250
Страница 25

Контроллер



Контроллер R-30iB
Страница 26



**Пульт управления
роботом iPendant**
Страница 27

Дополнительные возможности

Страница 28

Программный комплекс Roboguide

Страница 30

Сервис и поддержка

Страница 32

Обзор роботов

Страница 34

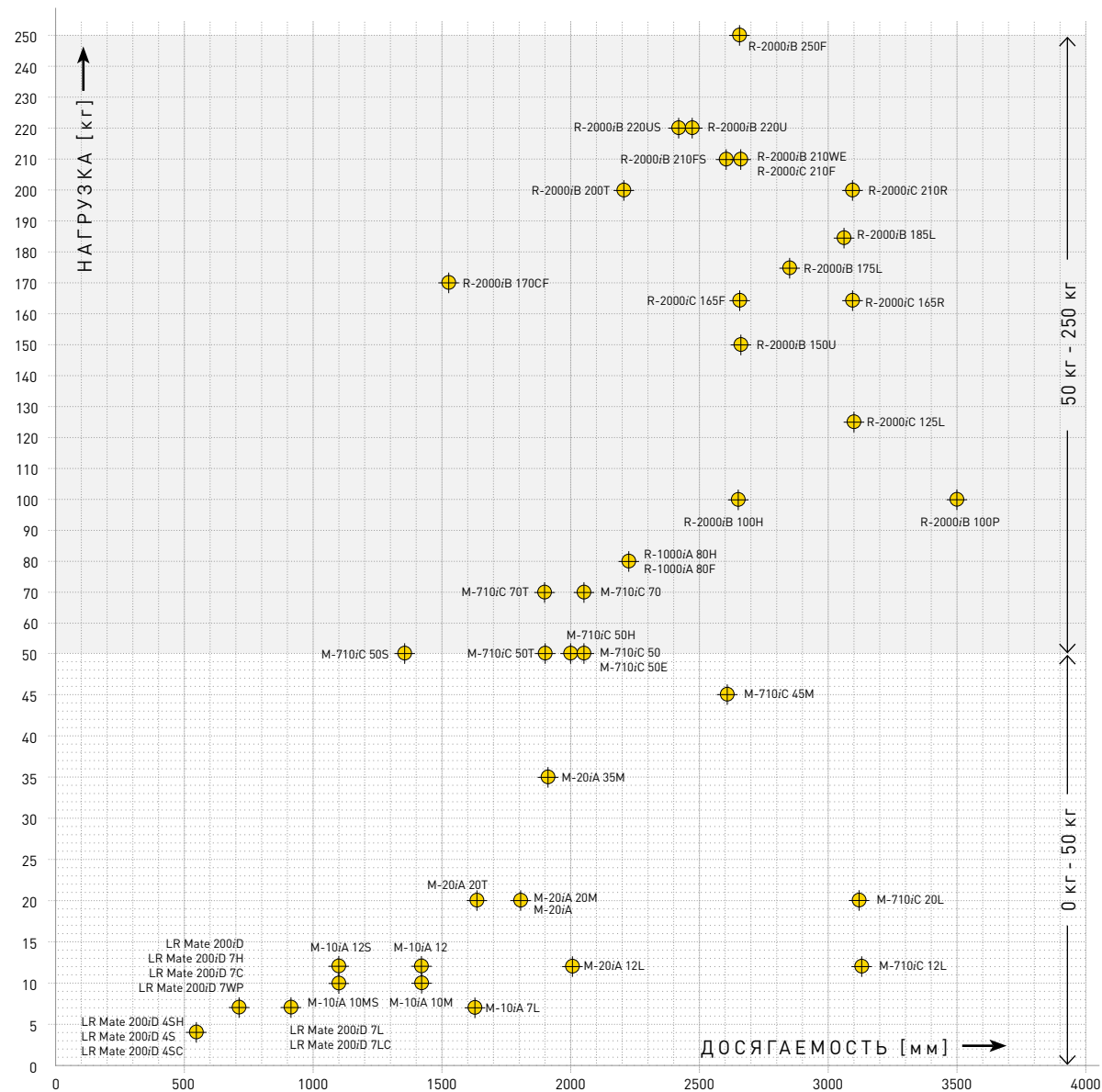
Одна общая платформа

Страница 37

Выберите себе антропоморфного робота

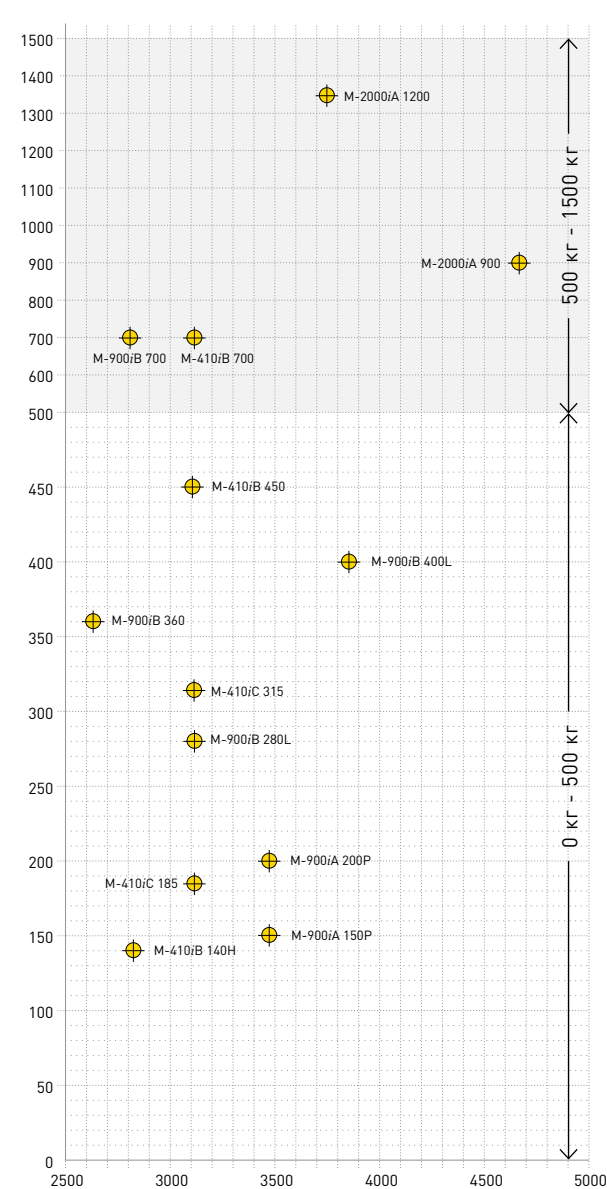
Антропоморфные роботы










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



Антропоморфные роботы

M-410 | M-900 | M-2000



- 
Роботы серии LR Mate
 Страница... 7
- 
Роботы серии M-10
 Страница... 8
- 
Роботы серии M-20
 Страница... 9
- 
Роботы серии M-410
 Страница... 10
- 
Роботы серии M-710
 Страница... 11
- 
Роботы серии M-900
 Страница... 12
- 
Роботы серии M-2000
 Страница... 13
- 
Роботы серии R-1000
 Страница... 14
- 
Роботы серии R-2000
 Страница... 15



LR Mate 200iD



Максимальная нагрузка на кисть: **7 кг**



Максимальная досягаемость: **911 мм**

Модельный ряд роботов:

LR Mate 200iD/4SH	Короткая рука, 5 осей
LR Mate 200iD/4S	Короткая рука
LR Mate 200iD/4SC	Короткая рука, для использования в чистых комнатах
LR Mate 200iD/7H	5 осей
LR Mate 200iD/7C	Для использования в чистых комнатах
LR Mate 200iD/7WP	Полная влагозащита
LR Mate 200iD	Стандартная модель
LR Mate 200iD/7L	Длинная рука
LR Mate 200iD/7LC	Длинная рука, для использования в чистых комнатах

Робот				Контроллер				Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Досягаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота (°)						Максимальная скорость (°/с)						Класс IP				
Серия	Версия	Модель	Версия	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A	Шкаф типа B						J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Корпус стандартный / опциональный	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный
LR Mate 200	iD	4SH	30iB	o	●	-	-	4	550	5	± 0.02	19	360	230	402	240	720	-	460	460	520	560	1500	-	8.86/0.2	4.0/0.046 [5.5/0.083]	-	IP67	IP67
LR Mate 200	iD	4S	30iB	o	●	-	-	4	550	6	± 0.02	20	360	230	402	380	240	720	460	460	520	560	900	900	8.86/0.2	8.86/0.2	4.9/0.067	IP67	IP67
LR Mate 200	iD	4SC	30iB	o	●	-	-	4	550	6	± 0.02	20	360	230	402	380	236	720	460	460	520	560	900	900	8.86/0.2	8.86/0.2	4.9/0.067	IP67	IP67
LR Mate 200	iD	7H	30iB	o	●	-	-	7	717	5	± 0.02	24	360	245	420	250	720	-	450	380	520	545	1500	-	16.6/0.47	4.0/0.046 [5.5/0.15]	-	IP67/IP69K	IP67/IP69K
LR Mate 200	iD	7C	30iB	o	●	-	-	7	717	6	± 0.02	25	360	245	420	380	250	720	450	380	520	550	545	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	IP67	IP67
LR Mate 200	iD	7WP	30iB	-	●	-	-	7	717	6	± 0.02	25	360	245	420	380	250	720	450	380	520	550	545	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	IP67/IP69K	IP67/IP69K
LR Mate 200	iD		30iB	o	●	-	-	7	717	6	± 0.02	25	360	245	420	380	250	720	450	380	520	550	545	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	IP67/IP69K	IP67/IP69K
LR Mate 200	iD	7L	30iB	o	●	-	-	7	911	6	± 0.03	27	360	245	430	380	250	720	370	310	410	550	545	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	IP67/IP69K	IP67/IP69K
LR Mate 200	iD	7LC	30iB	o	●	-	-	7	911	6	± 0.03	27	360	245	430	380	250	720	370	310	410	550	545	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	IP67	IP67

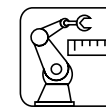
● стандартно o по запросу - недоступно [] с аппаратным и/или программным обеспечением



M-10iA/12



Максимальная нагрузка на кисть: **12 кг**



Максимальная досягаемость: **1632 мм**

Модельный ряд роботов:

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

Робот				Контроллер				Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Досягаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота (°)						Максимальная скорость (°/s)						Класс IP				
Серия	Версия	Модель	Версия	Модель шкафа									J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Корпус стандартный / опциональный	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный
M-10	iA	7L	30iB	-	o	●	o	7	1633	6	± 0.08	135	340(360)	250	447	380	380	720	230	225	230	430	430	630	15.7/0.63	10.1/0.38	5.9/0.061	IP54/IP55	IP67
M-10	iA	10MS	30iB	-	o	●	o	10	1101	6	± 0.08	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	IP54/IP55	IP67
M-10	iA	10M	30iB	-	o	●	o	10	1422	6	± 0.08	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	IP54/IP55	IP67
M-10	iA	12S	30iB	-	o	●	o	12	1098	6	± 0.08	130	340(360)	250	340	380	380	720	260	280	315	430	430	630	22.0/0.65	22.0/0.65	9.8/0.17	IP54/IP55	IP67
M-10	iA	12	30iB	-	o	●	o	12	1420	6	± 0.08	130	340(360)	250	447	380	380	720	230	225	230	430	430	630	22.0/0.65	22.0/0.65	9.8/0.17	IP54/IP55	IP67

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



M-20iA



Максимальная нагрузка на кисть:
35 кг



Максимальная досягаемость:
2009 мм

Модельный ряд роботов:

M-20iA/12L Длинная рука, полое запястье

M-20iA/20T Портальный робот, полое запястье

M-20iA Стандартная модель, полое запястье

M-20iA/20M, /35M Высокая инерция

Робот				Контроллер				Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Достигаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота (°)						Максимальная скорость (°/s)						Класс IP				
Серия	Версия	Модель	Версия	Модель шкафа									J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Корпус стандартный / опциональный	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный
M-20	iA	12L	30iB	-	o	●	o	12	2009	6	± 0.08	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	IP54/IP55	IP67
M-20	iA	20T	30iB	-	-	●	o	20	1662	6	± 0.08	185	*1)	300	586	400	360	900	*1)	175	180	360	360	550	44/1.04	44/1.04	22/0.28	IP54	IP67
M-20	iA		30iB	-	o	●	o	20	1811	6	± 0.08	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	IP54/IP55	IP67
M-20	iA	20M	30iB	-	o	●	o	20	1813	6	± 0.08	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	IP54/IP55	IP67
M-20	iA	35M	30iB	-	o	●	o	35	1813	6	± 0.08	252	370	260	461,0	400	280	900	180	180	200	350	350	400	110/4	110/4	60.0/1.5	IP54/IP55	IP67

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



M-410iC 185



Максимальная нагрузка на кисть:
700 кг



Максимальная досягаемость:
3143 мм

Модельный ряд роботов:

M-410iB/140H 5 осей

M-410iB/450, /700 Полое запястье

M-410iC/185, /315 Полое запястье

Робот			Контроллер				Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Досягаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота (°)						Максимальная скорость (°/с)						Класс IP					
Серия	Версия	Модель	Версия	Модель шкафа								J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Корпус стандартный / опциональный	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный	
M-410	iB	140H	30iB	-	-	●	○	140	2850	5	± 0.2	1200	360	155	112	20	720	-	140	115	135	135	420	-	147	53	-	IP54	IP54
M-410	iC	185	30iB	-	-	●	○	185	3143	4	± 0.5	1600 (1330)	360	144	136	720	-	140	140	140	305	-	-	88	-	-	IP54	IP54	
M-410	iC	315	30iB	-	-	●	○	315	3143	4	± 0.5	1600 (1330)	360	144	136	720	-	90	100	110	195	-	-	155	-	-	IP54	IP54	
M-410	iB	450	30iB	-	-	●	○	450	3130	4	± 0.5	2430	360	145	135	540	-	70	70	70	180	-	-	196 (294)	-	-	IP54	IP54	
M-410	iB	700	30iB	-	-	●	○	700	3143	4	± 0.5	2700	360	144	136	540	-	60	60	60	120	-	-	490	-	-	IP54	IP54	

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



M-710iC 50



Максимальная нагрузка на кисть:
70 кг



Максимальная досягаемость:
3110 мм

Модельный ряд роботов:

M-710iC/12L, /20L Длинная рука

M-710iC/45M Высокая инерция

M-710iC/50S Короткая рука

M-710iC/50H 5 осей

M-710iC/50, /70 Стандартная модель

M-710iC/50E Смещенное запястье

M-710iC/50T, /70T Портальный робот

Робот				Контроллер				Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Досягаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота (°)						Максимальная скорость (°/s)						Класс IP					
Серия	Версия	Модель	Версия	Модель шкафа									J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Корпус стандартный / опциональный	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный	
M-710	iC	12L	30iB	-	o	o	o	12	3123	6	± 0.15	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	IP54/IP67	IP67	
M-710	iC	20L	30iB	-	o	o	o	20	3110	6	± 0.15	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	IP54/IP67	IP67	
M-710	iC	45M	30iB	-	o	o	o	45	2606	6	± 0.1	570	360	225	440	800	250	800	180	180	180	250	250	360	206/28	206/28	127/20	IP54/IP67	IP67	
M-710	iC	50S	30iB	-	o	o	o	50	1359	6	± 0.07	545	360	169	376	720	250	720	175	175	175	250	250	355	206/28	206/28	127/11	IP54/IP67	IP67	
M-710	iC	50T	30iB	-	o	o	o	50	1900	6	± 0.07	410	*1)	261	491	720	250	720	*1)	175	175	175	250	250	355	206/28	206/28	127/11	IP54/IP67	IP67
M-710	iC	50H	30iB	-	o	o	o	50	2003	5	± 0.15	540	360	225	440	234	720	-	175	175	175	250	720	-	150/6.3	68/2.5	-	IP54/IP67	IP67	
M-710	iC	50	30iB	-	o	o	o	50	2050	6	± 0.07	560	360	225	440	720	250	720	175	175	175	250	250	355	206/28	206/28	127/11	IP54/IP67	IP67	
M-710	iC	50E	30iB	-	o	o	o	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	IP54/IP67	IP67	
M-710	iC	70T	30iB	-	o	o	o	70	1900	6	± 0.07	410	*1)	261	491	720	250	720	*1)	120	120	120	225	225	225	294/28	294/28	147/11	IP54/IP67	IP67
M-710	iC	70	30iB	-	o	o	o	70	2050	6	± 0.07	560	360	225	440	720	250	720	160	120	120	225	225	225	294/28	294/28	147/11	IP54/IP67	IP67	

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



M-900iB/360



Максимальная нагрузка на кисть:
700 кг



Максимальная досягаемость:
3704 мм

Доступные модели роботов:

M-900iA/150P, /200P Установка на платформу

M-900iB/360, /700 Стандартная модель

M-900iB/280L, /400L Длинная рука

Робот			Контроллер				Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Досягаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота (°)						Максимальная скорость (°/s)						Класс IP					
Серия	Версия	Модель	Версия	Модель шкафа								J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Корпус стандартный/опциональный	Запястье и рука J3 стандартный/опциональный	
M-900	iA	150P	30iB	-	-	●	○	150	3507	6	± 0.3	1860	360	180	180	720	230	720	110	95	95	120	120	200	1666/313.6	1666/313.6	715.4/225.4	IP54	IP67
M-900	iA	200P	30iB	-	-	-	●	200	3507	6	± 0.3	2670	360	180	180	720	230	720	110	95	95	95	95	165	2200/431.2	2200/431.2	715/392	IP54	IP67
M-900	iB	280L	30iB	-	-	●	○	280	3103	6	± 0.3	1600	370	151	224	720	250	720	110	105	100	125	125	205	1700/215 (340)	1700/215 (340)	950/140 (260)	IP54/IP56	IP67
M-900	iB	360	30iB	-	-	●	○	360	2655	6	± 0.3	1540	370	151	224	720	250	720	110	105	100	110	110	180	1960/260 (460)	1960/260 (460)	1050/160 (360)	IP54/IP56	IP67
M-900	iB	400L	30iB	-	-	-	●	400	3704	6	± 0.5	3150	360	154	160	720	244	720	80	80	80	100	100	160	3400/1098	3400/1098	1725/444	IP54/IP56	IP67
M-900	iB	700	30iB	-	-	-	●	700	2832	6	± 0.3	2800	360	154	160	720	244	720	80	80	80	100	100	160	3400/1098	3400/1098	1725/444	IP54/IP56	IP67

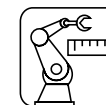
● стандартно ○ по запросу - недоступно () с аппаратным и/или программным обеспечением



M-2000iA 1200



Максимальная нагрузка на кисть:
1200 кг



Максимальная досягаемость:
4683 мм

Модельный ряд роботов:

M-2000iA/900L Длинная рука

M-2000iA/1200 Стандартная модель

Робот				Контроллер				Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Достигаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота (°)						Максимальная скорость (°/s)						Класс IP				
Серия	Версия	Модель	Версия	Модель шкафа									J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Корпус стандартный / опциональный	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный
M-2000	iA	900L	30iB	-	-	●	○	900	4683	6	± 0.5	9600	330	160	165	720	240	720	45	30	30	50	50	70	14700/2989	14700/2989	4900/2195	IP54/IP56	IP67
M-2000	iA	1200	30iB	-	-	●	○	1200 (1350)	3734	6	± 0.3	8600	330	160	165	720	240	720	45	30 (25)	30	50	50	70	14700/2989	14700/2989	4900/2195	IP54/IP56	IP67

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



R-1000iA/80F



Максимальная нагрузка на кисть:
100 кг



Максимальная досягаемость:
2230 мм

Модельный ряд роботов:

R-1000iA/80H 5 осей

R-1000iA/80F, /100F Стандартная модель

Робот				Контроллер				Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Достигаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота (°)						Максимальная скорость (°/s)						Класс IP				
Серия	Версия	Модель	Версия	Модель шкафа									J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм ²)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм ²)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм ²)	Корпус стандартный / опциональный	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный
R-1000	iA	80H	30iB	-	o	●	o	80	2230	5	± 0.2	610	360	245	215	20	720	-	185	180	180	180	500	-	-/48	-/25	-	IP54/IP56	IP67
R-1000	iA	80F	30iB	-	o	●	o	80	2230	6	± 0.2	620	360	245	360	720	250	720	170	140	160	230	230	350	380/30	380/30	200/20	IP54/IP56	IP67
R-1000	iA	100F	30iB	-	o	●	o	100	2230	6	± 0.2	665	360	245	360	720	250	720	130	110	120	170	170	250	690/57	690/57	260/32	IP54/IP56	IP67

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



R-2000iC/210F



Максимальная нагрузка на кисть:
250 кг



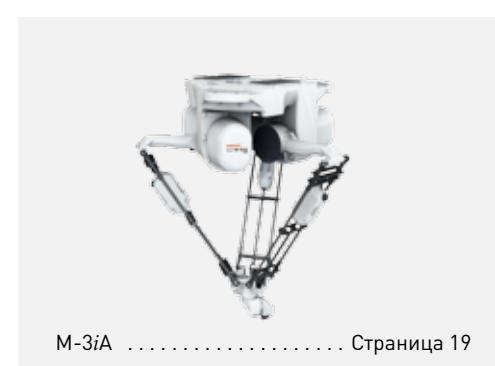
Максимальная досягаемость:
3500 мм

Модельный ряд роботов:

R-2000iB/100H	5 осей
R-2000iB/100P	Установка на платформу
R-2000iB/175L, /185L	Длинная рука
R-2000iC/125L	Длинная рука
R-2000iB/150U, /220U	Установка в потолочном положении
R-2000iB/250F	Стандартная модель
R-2000iC/165F, /210F	Стандартная модель
R-2000iC/165R, /210R	Установка на стойку
R-2000iB/170CF	Компактный
R-2000iB/200T	Портальный робот
R-2000iB/210FS	Полое запястье
R-2000iB/210WE	Для использования в среде с санитарной обработкой
R-2000iB/220US	Установка в потолочном положении, полое запястье

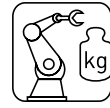
Робот		Контроллер				Максимальная нагрузка на кисть [кг]	Досягаемость [мм]	Управляемых осей	Повторяемость [мм]	Вес [кг]	Угол поворота [°]						Максимальная скорость [°/с]						Момент инерции [кгм²]		Класс IP				
Серия	Версия	Модель	Версия	Модель шкафа							J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	Момент инерции J4 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент инерции J5 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент инерции J6 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Корпус стандартный/опциональный	Запястье и рука J3 стандартный/опциональный		
R-2000	iB	100H	30iB	-	-	●	○	100	2655	5	± 0.2	1150	360	136	362	250	720	-	130	130	130	170	360	-	441/39.2	245/15.7	-	IP54	IP67
R-2000	iB	100P	30iB	-	-	●	○	100	3500	6	± 0.3	1560	360	185	365	720	250	720	110	90	110	120	120	190	980/225.4	980/225.4	706/196	IP54	IP67
R-2000	iC	125L	30iB	-	○	●	○	125	3100	6	± 0.2	1115	370	136	301	720	250	720	130	115	125	180	180	260	710/72	710/72	355/40	IP54/IP56	IP67
R-2000	iB	150U	30iB	-	-	●	○	150	2655	6	± 0.2	1070	360	136	362	720	250	720	110	85	110	150	150	220	833/78.4	833/78.4	421/40.2	IP54/IP56	IP67
R-2000	iC	165F	30iB	-	○	●	○	165	2655	6	± 0.2	1090	370	136	312	720	250	720	130	115	125	180	180	260	940/120	940/120	490/100	IP54/IP56	IP67
R-2000	iC	165R	30iB	-	-	●	○	165	3095	6	± 0.2	1370	370	200	375	720	250	720	115	110	125	180	180	260	940/89	940/89	490/46	IP54/IP56	IP67
R-2000	iB	170CF	30iB	-	-	●	○	170	1520	6	± 0.15	800	360	190	332	720	250	720	110	110	110	150	150	220	921/78.4	921/78.4	461/40.2	IP54/IP56	IP67
R-2000	iB	175L	30iB	-	-	●	○	175	2852	6	± 0.3	1260	360	136	356	720	250	720	95	90	95	120	120	190	1225/225.4	1225/225.4	706/196	IP54/IP56	IP67
R-2000	iB	185L	30iB	-	-	●	○	185	3060	6	± 0.3	1290	360	136	346	720	250	720	95	85	88	120	120	190	1225/225.4	1225/225.4	706/196	IP54/IP56	IP67
R-2000	iB	200T	30iB	-	-	●	○	200	2208	6	± 0.3	1100	*1	245	406	720	250	720	*1	70	90	110	110	155	1274/117.6	1274/117.6	686/58.8	IP54/IP56	IP67
R-2000	iB	210FS	30iB	-	-	●	○	210	2605	6	± 0.3	1250	360	136	234	420	250	420	110	90	95	130	130	200	1333/141.1	1333/141.1	706/78.4	IP54	IP67
R-2000	iC	210F	30iB	-	○	●	○	210	2655	6	± 0.2	1370	370	136	312	720	250	720	120	105	110	140	140	220	1360/225.4	1360/225.4	735/196	IP54/IP56	IP67
R-2000	iB	210WE	30iB	-	-	●	○	210	2655	6	± 0.3	1280	360	136	362	720	250	720	95	90	95	120	120	190	1333/225.4	1333/225.4	706/196	IP67	IP67
R-2000	iC	210R	30iB	-	-	●	○	210	3095	6	± 0.2	1370	370	200	375	720	250	720	105	100	110	140	140	220	1360/147	1360/147	735/82	IP54/IP56	IP67
R-2000	iB	220US	30iB	-	-	●	○	220	2443	6	± 0.3	1160	360	136	234	420	250	420	110	85	95	130	130	200	1333/141.1	1333/141.1	706/78.4	IP54	IP67
R-2000	iB	220U	30iB	-	-	●	○	220	2470	6	± 0.3	1150	360	136	362	720	250	720	95	85	95	120	120	190	1333/141.1	1333/141.1	706/78.4	IP54	IP67
R-2000	iB	250F	30iB	-	-	●	○	250	2655	6	± 0.3	1270	360	136	357	720	250	720	95	85	88	120	120	190	1382/225.4	1382/225.4	715/196	IP54 /IP56	IP67

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

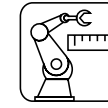




M-1iA/0.5A



Максимальная нагрузка на кисть:
1 кг



Максимальная досягаемость:
420 мм

Модельный ряд роботов:

M-1iA/1H	3 оси
M-1iA/0.5S	4 оси
M-1iA/0.5A	6 осей
M-1iA/1HL	3 оси, длинная рука
M-1iA/0.5SL	4 оси, длинная рука
M-1iA/0.5AL	6 осей, длинная рука

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 (кгм²)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Класс IP							
Серия	Версия	Модель	Версия	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A	Шкаф типа B						J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6				Корпус стандартный / опциональный	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный						
M-1	iA	1H	30iB	●	○	-	-	1	280	3	± 0.02	18 *2)	∅ 280 x 100 *3)	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	IP20	IP20		
M-1	iA	0.5S	30iB	●	○	-	-	0.5 (1)	280	4	± 0.02	20 *2)	∅ 280 x 100 *3)	720	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	IP20	IP20	
M-1	iA	0.5A	30iB	●	○	-	-	0.5 (1)	280	6	± 0.02	23 *2)	∅ 280 x 100 *3)	720	300	720	-	-	-	1440	1440	1440	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	IP20	IP20	
M-1	iA	1HL	30iB	●	○	-	-	1	420	3	± 0.03	21 *2)	∅ 420 x 150 *3)	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	IP20	IP20	
M-1	iA	0.5SL	30iB	●	○	-	-	0.5 (1)	420	4	± 0.03	23 *2)	∅ 420 x 150 *3)	720	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	IP20	IP20
M-1	iA	0.5AL	30iB	●	○	-	-	0.5 (1)	420	6	± 0.03	26 *2)	∅ 420 x 150 *3)	720	300	720	-	-	-	1440	1440	1440	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	IP20	IP20

● стандартно ○ по запросу - недоступно

() с аппаратным и/или программным обеспечением

*2) Вместе с базой

*3) ∅ в мм по высоте в мм

*4) см. диаграмму нагрузки запястья



M-2iA/3S



Максимальная нагрузка на кисть:
6 кг



Максимальная досягаемость:
1130 мм

Модельный ряд роботов:

- M-2iA/3S 4 оси, полное запястье
- M-2iA/3SL 4 оси, длинная рука, полное запястье
- M-2iA/6H 3 оси, полное запястье
- M-2iA/6HL 3 оси, длинная рука, полное запястье

Робот				Контроллер				Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Досягаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота (°)						Максимальная скорость (°/с)						Класс IP	
Серия	Версия	Модель	Версия	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A	Шкаф типа B						J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм²)
M-2	iA	3S	30iB	●	○	○	-	3	800	4	± 0.1	120	∅ 800 x 300 *3)	720	-	-	-	-	3500	-	-	*4)	IP67/IP69K	IP69K		
M-2	iA	3SL	30iB	●	○	○	-	3	1130	4	± 0.1	120	∅ 1130 x 400 *3)	720	-	-	-	-	3500	-	-	*4)	IP67/IP69K	IP69K		
M-2	iA	6H	30iB	●	○	○	-	6	800	3	± 0.1	115	∅ 800 x 300 *3)	-	-	-	-	-	-	-	-	*4)	IP67/IP69K	IP69K		
M-2	iA	6HL	30iB	●	○	○	-	6	1130	3	± 0.1	115	∅ 1130 x 400 *3)	-	-	-	-	-	-	-	-	*4)	IP67/IP69K	IP69K		

● стандартно ○ по запросу - недоступно

() с аппаратным и/или программным обеспечением

*3) Ø в мм по высоте в мм

*4) см. диаграмму нагрузки запястья



M-3iA/6A



Максимальная нагрузка на кисть: **12 кг**



Максимальная досягаемость: **1350 мм**

Модельный ряд роботов:

- M-3iA/6S 4 оси, полное запястье
- M-3iA/6A 6 осей
- M-3iA/12H 3 оси, полное запястье

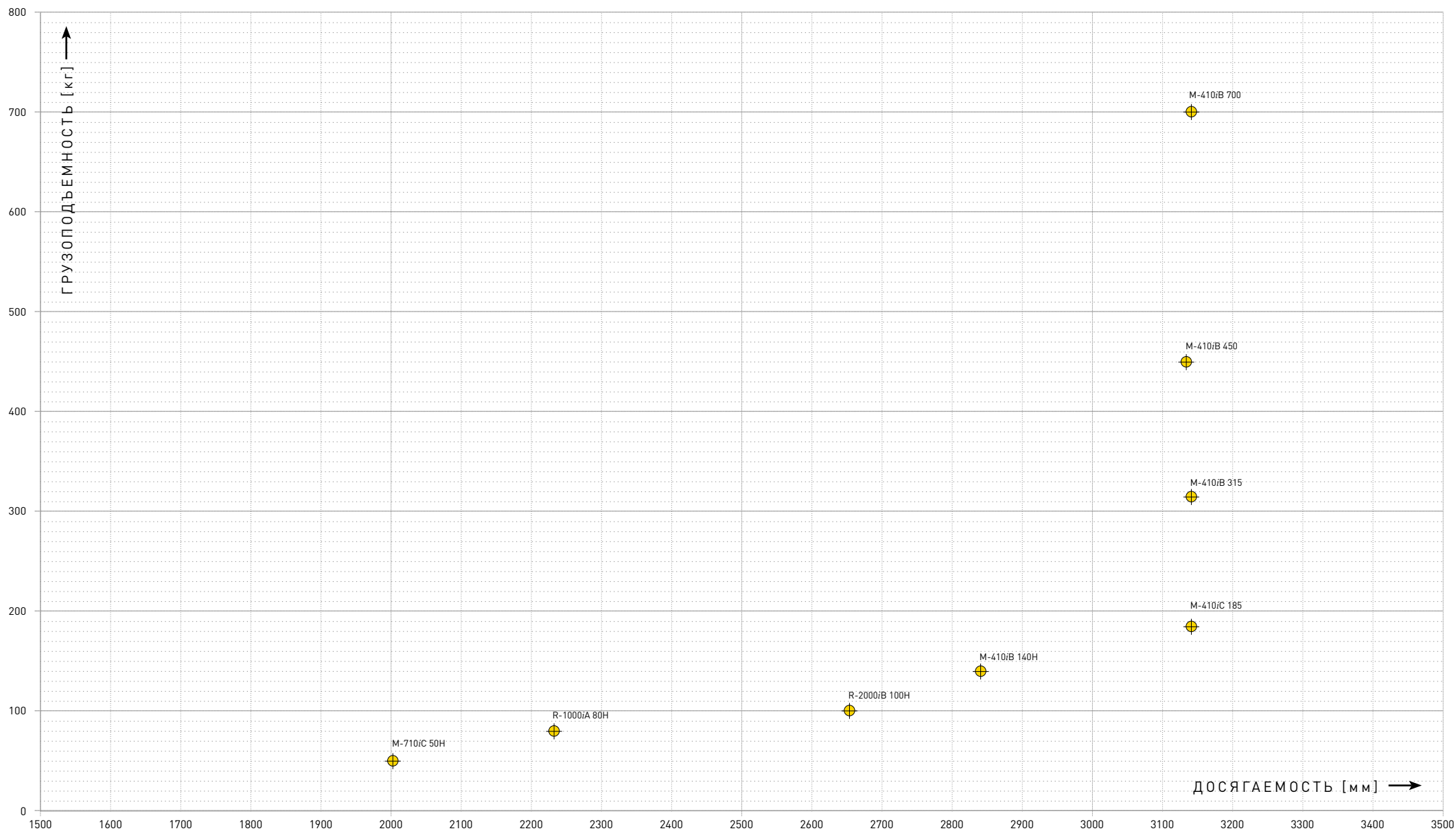
Робот				Контроллер				Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Достигаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота (°)						Максимальная скорость (°/с)						Класс IP							
Серия	Версия	Модель	Версия	Модель шкафа									J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Корпус стандартный / опциональный	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный			
M-3	iA	6S	30iB	●	○	○	-	6 (8)	1350	4	± 0.1	160	∅ 1350 x 500 *3)	720	-	-	-	-	-	4000	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	IP67	IP67
M-3	iA	6A	30iB	●	○	○	-	6	1350	6	± 0.1	175	∅ 1350 x 500 *3)	720	300	720	-	-	-	4000	2000	2000	-	-	-	-	-	-	-	-	IP67	IP67
M-3	iA	12H	30iB	●	○	○	-	12	1350	3	± 0.1	155	∅ 1350 x 500 *3)	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	IP67	IP67

● стандартно ○ по запросу - недоступно

[] с аппаратным и/или программным обеспечением

*3) ∅ в мм по высоте в мм

*4) см. диаграмму нагрузки запястья



M-710iC/50H



R-1000iA/80H



R-2000iB/100H



Роботы серии M-410



Модельный ряд роботов:

M-710iC/50H 5 осей

Модельный ряд роботов:

R-1000iA/80H 5 осей

Модельный ряд роботов:

R-2000iB/100H 5 осей

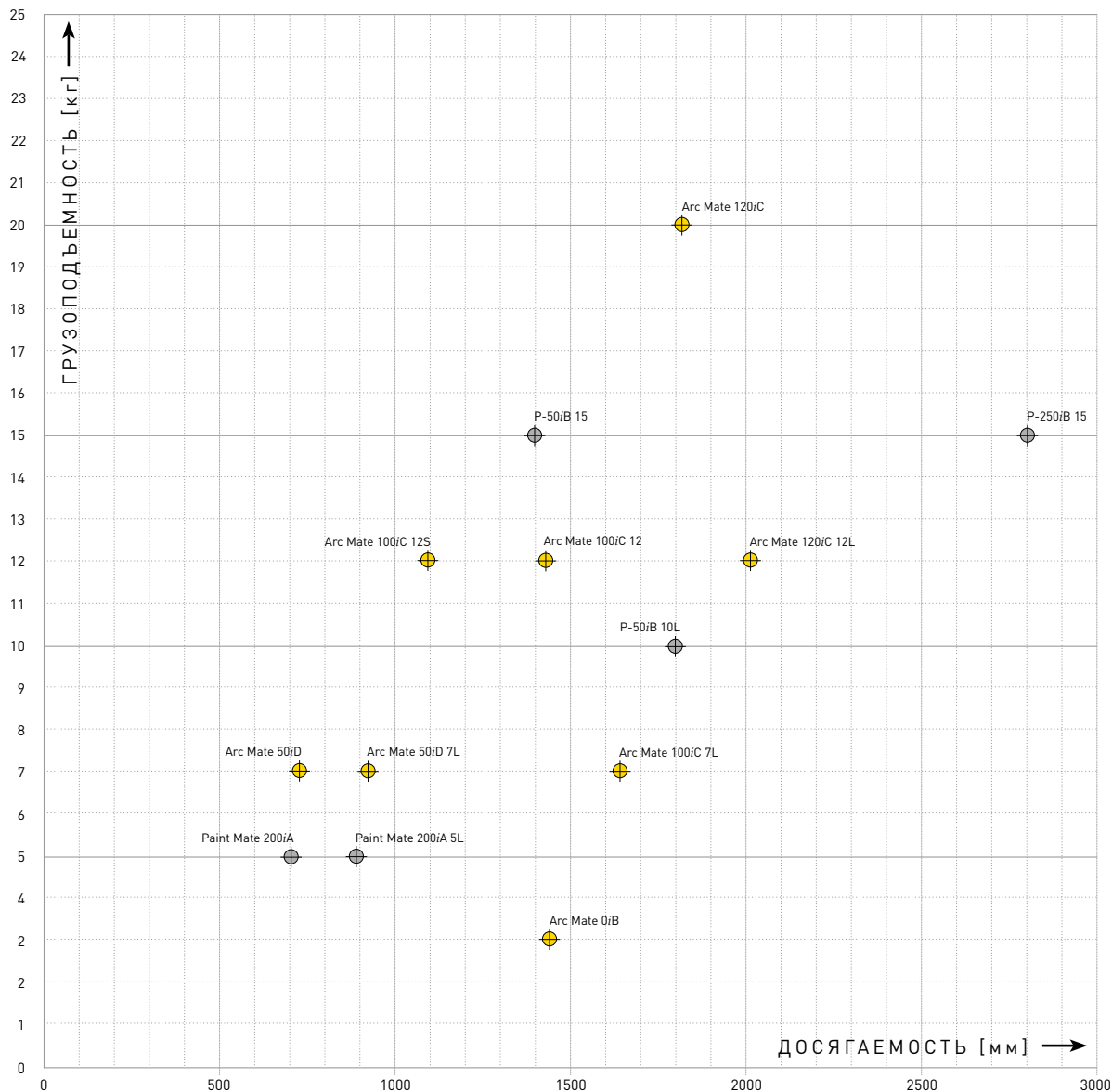
Модельный ряд роботов:

M-410iB/140H 5 осей
 M-410iB/450, /700 Полое запястье
 M-410iC/185, /315 Полое запястье

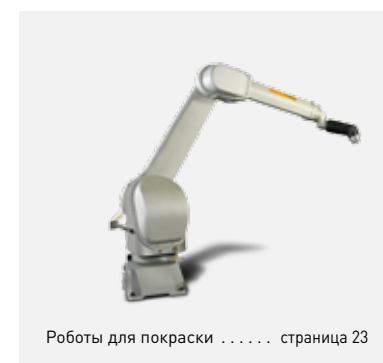
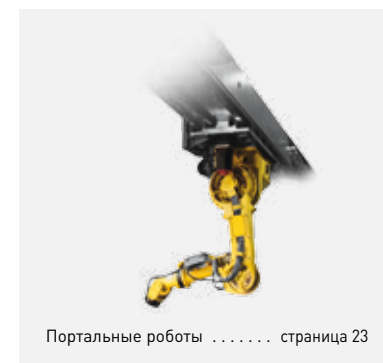
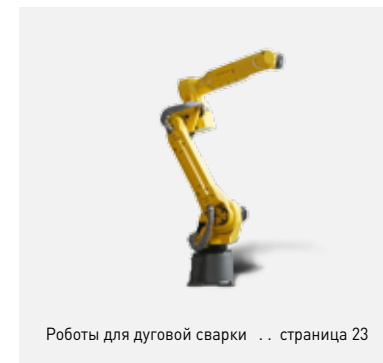
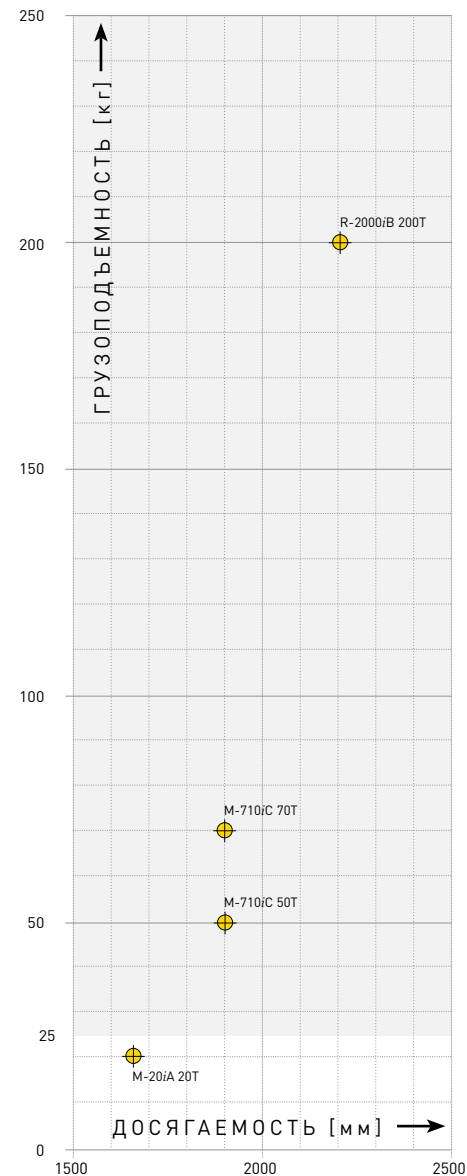
Робот			Контроллер				Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Достигаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота (°)						Максимальная скорость (°/с)						Класс IP					
Серия	Версия	Модель	Версия	Модель шкафа								J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Корпус стандартный/опциональный	Запястье и рука J3 стандартный/опциональный	
				Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A	Шкаф типа B																						
M-710	iC	50H	30iB	-	o	●	o	50	2003	5	± 0.15	540	360	225	440	234	720	-	175	175	175	175	720	-	150/6.3	68/2.5	-	IP54/IP67	IP67
R-1000	iA	80H	30iB	-	o	●	o	80	2230	5	± 0.2	610	360	245	215	20	720	-	185	180	180	180	500	-	-/48	-/25	-	IP54 /IP56	IP67
R-2000	iB	100H	30iB	-	-	●	o	100	2655	5	± 0.2	1150	360	136	362	250	720	-	130	130	130	170	360	-	441/39.2	245/15.7	-	IP54	IP67
M-410	iB	140H	30iB	-	-	●	o	140	2850	5	± 0.2	1200	360	155	112	20	720	-	140	115	135	135	420	-	147	53	-	IP54	IP54
M-410	iC	185	30iB	-	-	●	o	185	3143	4	± 0.5	1600 (1330)	360	144	136	720	-	140	140	140	305	-	-	-	88	-	-	IP54	IP54
M-410	iC	315	30iB	-	-	●	o	315	3143	4	± 0.5	1600 (1330)	360	144	136	720	-	90	100	110	195	-	-	-	155	-	-	IP54	IP54
M-410	iB	450	30iB	-	-	●	o	450	3130	4	± 0.5	2430	360	145	135	540	-	70	70	70	180	-	-	-	196 (294)	-	-	IP54	IP54
M-410	iB	700	30iB	-	-	●	o	700	3143	4	± 0.5	2700	360	144	136	540	-	60	60	60	120	-	-	-	490	-	-	IP54	IP54

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

Роботы для сварки. Роботы для покраски.



Портальные роботы



Роботы серии Arc Mate 0



Роботы серии Arc Mate 50



Роботы серии Arc Mate 100



Роботы серии Arc Mate 120



Модельный ряд роботов:

Arc Mate 0iB Стандартная модель

Модельный ряд роботов:

Arc Mate 50iD Стандартная модель

Arc Mate 50iD/7L Длинная рука

Модельный ряд роботов:

Arc Mate 100iC/7L Длинная рука

Arc Mate 100iC/12S Короткая рука

Arc Mate 100iC/12 Стандартная модель

Модельный ряд роботов:

Arc Mate 120iC/12L Длинная рука

Arc Mate 120iC Стандартная модель

Робот			Контроллер				Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Достигаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота [°]						Максимальная скорость [°/s]						Класс IP					
Серия	Версия	Модель	Версия	Модель шкафа								J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Корпус стандартный / опциональный	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный	
ARC Mate 0	iB		30iB	-	●	-	-	3	1437	6	± 0.08	145	360	250	455	380	280	720	225	215	225	425	425	625	8.9/0.28	8.9/0.28	3.0/0.035	IP54	IP54
ARC Mate 50	iD		30iB	-	●	-	-	7	717	6	± 0.02	25	360	245	420	380	250	720	450	380	520	550	545	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	IP67/IP69K	IP67/IP69K
ARC Mate 50	iD	7L	30iB	-	●	-	-	7	911	6	± 0.03	27	360	245	430	380	250	720	370	310	410	550	545	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	IP67/IP69K	IP67/IP69K
ARC Mate 100	iC		30iB	-	○	●	○	7	1633	6	± 0.08	135	360	250	447	380	380	720	230	225	230	430	430	630	7.7/0.24	7.7/0.24	0.22/0.0027	IP54/IP55	IP54
ARC Mate 100	iC	12S	30iB	-	○	●	○	12	1098	6	± 0.08	130	360	250	340	380	380	720	260	280	315	430	430	630	7.7/0.24	7.7/0.24	0.22/0.0027	IP54/IP55	IP54
ARC Mate 100	iC	12	30iB	-	○	●	○	12	1420	6	± 0.08	130	360	250	447	380	380	720	230	225	230	430	430	630	7.7/0.24	7.7/0.24	0.22/0.0027	IP54/IP55	IP54
ARC Mate 120	iC	12L	30iB	-	○	●	○	12	2009	6	± 0.08	250	370	260	461	400	360	900	200	175	190	430	430	630	7.7/0.24	7.7/0.24	0.22/0.0027	IP54/IP55	IP54
ARC Mate 120	iC		30iB	-	○	●	○	20	1811	6	± 0.08	250	370	260	458	400	360	900	195	175	180	360	360	550	7.7/0.24	7.7/0.24	0.22/0.0027	IP54/IP55	IP54

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

M-20iA/20T



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



R-2000iB/200T



Модельный ряд роботов:

M-20iA/20T Портальные роботы

Модельный ряд роботов:

M-710iC/50T Портальный робот

M-710iC/70T Портальный робот

Модельный ряд роботов:

R-2000iB/200T Портальный робот

Робот				Контроллер				Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Достигаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота (°)						Максимальная скорость (°/s)						Класс IP				
Серия	Версия	Модель	Версия	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A	Шкаф типа B						J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Корпус стандартный / опциональный	Запястье и рука J3 стандартный / опциональный
M-20	iA	20T	30iB	-	-	●	○	20	1662	6	± 0.08	185	*1)	300	586	400	360	900	*1)	175	180	360	360	550	44/1.04	44/1.04	22/0.28	IP54	IP67
M-710	iC	50T	30iB	-	○	●	○	50	1900	6	± 0.07	410	*1)	261	491	720	250	720	*1)	175	175	250	250	355	206/28	206/28	127/11	IP54/IP67	IP67
M-710	iC	70T	30iB	-	○	●	○	70	1900	6	± 0.07	410	*1)	261	491	720	250	720	*1)	120	120	225	225	225	294/28	294/28	147/11	IP54/IP67	IP67
R-2000	iB	200T	30iB	-	-	●	○	200	2208	6	± 0.3	1100	*1)	245	406	720	250	720	*1)	70	90	110	110	155	1274/117.6	1274/117.6	686/58.8	IP54/IP56	IP67

● стандартно ○ по запросу - недоступно

() с аппаратным и/или программным обеспечением

*1) зависит от спецификации рельсы

Роботы серии Paint Mate 200



Роботы серии P-50



Роботы серии p-250



Модельный ряд роботов:

Paint Mate 200iA Стандартная модель

Paint Mate 200iA/5L Длинная рука

Модельный ряд роботов:

P-50iB/10L Длинная рука

P-50iB/15 Стандартная модель

Модельный ряд роботов:

P-250iB/15 Стандартная модель

Робот			Контроллер				Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Достижимость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота (°)						Максимальная скорость (°/s)						Класс IP				
Серия	Версия	Модель	Версия	Модель шкафа								J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Корпус стандартный/опциональный	Запястье и рука J3 стандартный/опциональный
Paint Mate 200	iA		30iA	-	●	-	-	5	704	6	± 0.02	35	340	200	388	380	240	720	350	350	400	450	450	720	11.9/0.3	11.9/0.3	6.7/0.1	*5]
Paint Mate 200	iA	5L	30iA	-	●	-	-	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	*5]
P-50	iB	10L	30iA	-	●	-	-	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	*5]
P-50	iB	15	30iA	-	●	-	-	15	1400	6	± 0.2	323	320	240	404	1080	1080	1080	140	140	160	375	430	545	65.02/2.931	55.29/2.119	7.36/0.038	*5]
P-250	iB	15	30iB	-	-	●	-	15	2800	6	± 0.2	530	320	280	330	1080	1080	1080	160	160	160	375	430	545	65.4/2.999	55.3/2.158	7.4/0.073	*5]

● стандартно ○ по запросу - недоступно

[] с аппаратным и/или программным обеспечением

*5] сертифицировано ATEX Cat. II Group 2G and 2D

Контроллер FANUC R-30iB - новый стандарт интеллектуальной производительности. Передовые технологии нового поколения, включающие новую аппаратную часть и более 250-ти функций программного обеспечения, являются ключевыми для быстрой, точной и безопасной работы робота. Максимальное удобство использования, высокая производительность и минимизированное энергопотребление обеспечивают общую высокую функциональность, надежность и упрощают работу. Для предоставления гибких и низких по затратам решений контроллер 30iB поставляется с разными вариантами шкафов.

Ваши преимущества:

- компактный модульный дизайн с возможностью установки контроллеров друг на друга оптимизирует рабочее пространство
- удобное управление при помощи нового интеллектуального пульта iPendant Touch
- поддержка основных промышленных шин передачи данных и сетей безопасности
- полная готовность для подключения таких функций, как техническое зрение, силомоментный датчик, синхронизация периферийного оборудования и т.д.
- наличие 3-х Ethernet портов для задач свободной интеграции
- простая диагностика системы с помощью встроенной функции iRDiagnostics
- отдельный процессор для высокопроизводительной обработки LADDER программ
- экономия энергии благодаря оптимизации энергоэффективности и рекуперации энергии

Шкаф типа Open Air

Шкаф типа Mate

Шкаф типа „В“

Шкаф типа „А“



Новый интеллектуальный пульт *iPendant touch* стал легче и приобрел эргономичный дизайн. Его интуитивный графический интерфейс обеспечивает удобное использование как для программистов, так и для операторов.

Ваши преимущества:

- комфортное управление за счет touch-дисплея и графического редактора *iPendant*
- клавиши управления движением для быстрого доступа к дополнительным осям без переходов по меню
- простое создание пользовательских интерфейсов с использованием HTML
- прямое переключение между группами перемещений с использованием новой клавиши
- возможность сделать видимыми или невидимыми: инструмент, настройки рабочей зоны, зоны безопасности и части робота, за счет 4D графики
- доступ к большому объему информации благодаря многооконному дисплею
- простая установка / настройка *iRVision* через пульт *iPendant*
- USB-порт для подключения носителя или же мышки





Оригинальные адаптивные возможности FANUC

iRVision

Уникальная полностью интегрированная система технического зрения FANUC, работающая по принципу plug & play, представляет собой гибкое и эффективное решение поиска произвольно расположенных стационарных объектов.

Система отслеживания перемещения конвейера с системой технического зрения iRVisual line tracking

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

Система отслеживания перемещения конвейера Integrated line tracking

Интегрированная система отслеживания перемещения конвейера позволяет роботу при помощи энкодера перемещаться в точности с той же скоростью, что и конвейер.

Силомоментные датчики Force Sensors

Интегрируемый силомоментный датчик FANUC Force Sensor обеспечивает высокочувствительный контроль усилия при выполнении операций снятия заусенцев, шлифовки и многих других.

Система для распознавания случайно расположенных деталей 3D Area Sensor

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

Интеллектуальные функции

Специальные функции с наглядными инструкциями, интерфейсами, изображениями и эксклюзивными особенностями, предназначенные для того, чтобы упростить и унифицировать программирование, установку и эксплуатацию вашего робота.



Дополнительные возможности перемещения FANUC

Дополнительные оси

Полностью интегрируемые с контроллером робота и стандартизованные комплекты дополнительных осей. Контроллер робота поддерживает до 82 осей. На их основе создаются многоосные решения (робот на рельсе, порталы, спец. позиционеры и т.п.).

Multi-arm

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

Позиционеры

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

Функция оптимизации движения Learning Vibration Control

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

Функции перемещения

Специальные функции с наглядными инструкциями, интерфейсами, изображениями и эксклюзивными особенностями, предназначенные для того, чтобы упростить и унифицировать программирование, установку и эксплуатацию вашего робота.



Оригинальные функции обеспечения безопасности FANUC

Функция безопасного движения Dual Check Safety (DCS)

Для надежного контроля положения и скорости работа 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, изображениями и эксклюзивными особенностями, предназначенные для того, чтобы упростить и унифицировать программирование, установку и эксплуатацию вашего робота.



Оригинальные возможности коммуникации FANUC

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, изображениями и эксклюзивными особенностями, предназначенные для того, чтобы упростить и унифицировать программирование, установку и эксплуатацию вашего робота.



Оригинальные функции FANUC для повышения удобства работы

Пульт *iPendant Touch*

Пульт с цветным дисплеем *iPendant Touch* с подключением к интернету для еще более быстрого и простого программирования с использованием пиктограмм. Наличие сенсорного экрана и возможность создания пользовательских приложений HMI позволяют оптимизировать затраты.

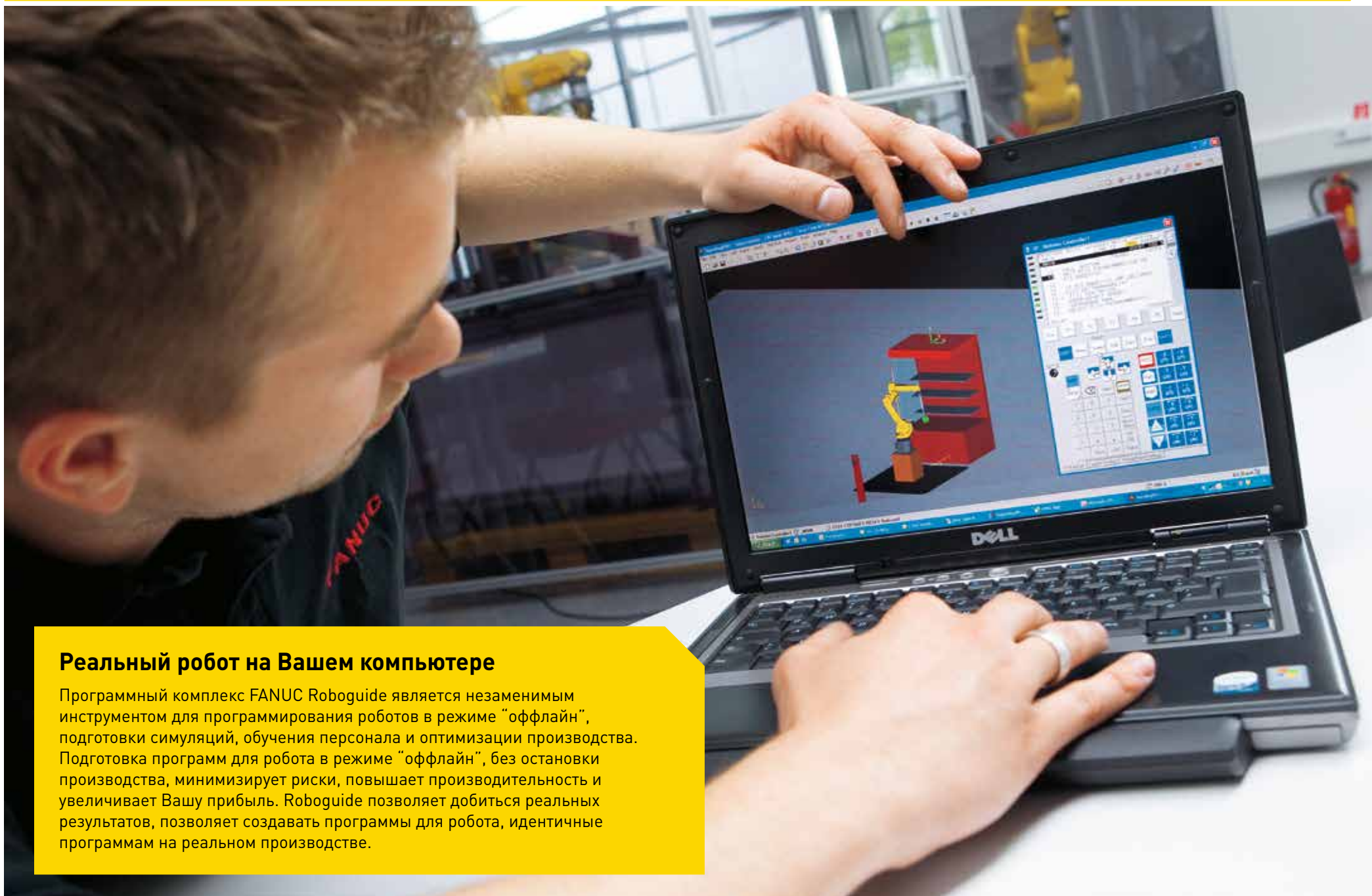
Программный комплекс *Roboguide*

Комплексное программирование РТК в режиме "оффлайн" для оценки компоновки системы и циклов ее работы.

Функции приложений

Специальные функции с наглядными инструкциями, интерфейсами, изображениями и эксклюзивными особенностями, предназначенные для того, чтобы упростить и унифицировать программирование, установку и эксплуатацию вашего робота.

Спрашивайте официального представителя FANUC в Вашем регионе!



Реальный робот на Вашем компьютере

Программный комплекс FANUC Roboguide является незаменимым инструментом для программирования роботов в режиме “оффлайн”, подготовки симуляций, обучения персонала и оптимизации производства. Подготовка программ для робота в режиме “оффлайн”, без остановки производства, минимизирует риски, повышает производительность и увеличивает Вашу прибыль. Roboguide позволяет добиться реальных результатов, позволяет создавать программы для робота, идентичные программам на реальном производстве.

Roboguide: Стандартные функции

FANUC Roboguide предлагает множество стандартных опций для обеспечения наилучшего функционирования и понятного использования. Опции нацелены на конкретные приложения и области, позволяющие пользователю определить возможность РТК до начала строительства в цехе.

- CAD Интерфейс
- Генерация программ
- Быстрое обучение
- CAD to Path
- Closed Loop Detection
- Проверка помех
- Высокоточная симуляция
- LVC симуляция
- Симуляция Servo Gun
- Моделирование кабеля
- Моделирование сварочного шва
- Целевая трассировка
- Мониторинг синхронизации сигналов
- Коммутация с NC Guide
- Коммутация с ПЛК
- Шаблоны инструкций языка программирования TRP
- 4D редактор

Roboguide: Пакеты дополнений



ChamferingPRO



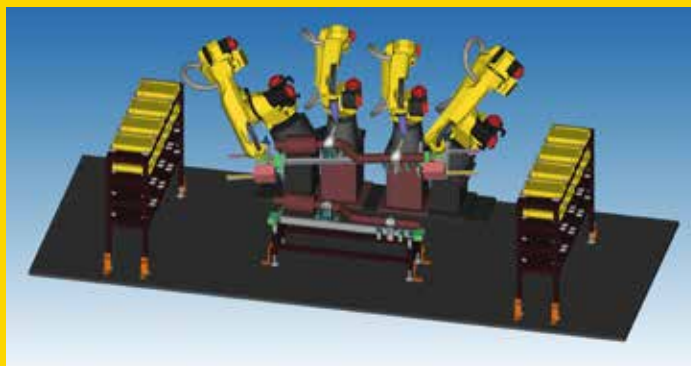
HandlingPRO



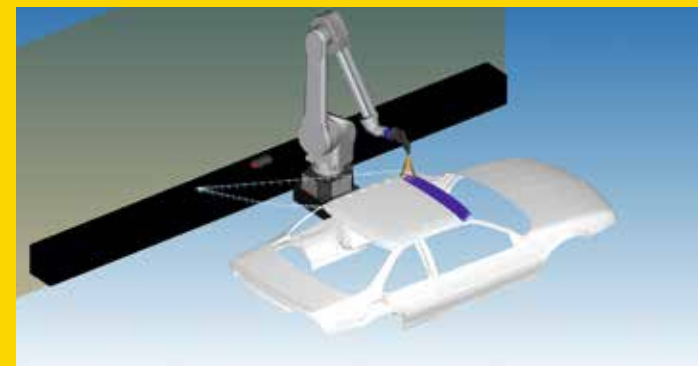
iRPickPRO



PalletPRO-TP



WeldPRO



PaintPRO

Интенсивная поддержка и индивидуальный подход к каждому клиенту с колоссальным опытом работы за плечами. Наш отдел обслуживания клиентов предоставляет полный спектр услуг, начиная со стандартных решений и заканчивая персонализированным пакетом услуг. Наша команда специалистов оказывает помощь и поддержку в течение всего срока службы продукции FANUC: с момента первой встречи, установки и введения оборудования в эксплуатацию и вплоть до конца его срока службы. Нашими преимуществами являются: постоянный максимальный уровень производительности и крайне низкие суммарные эксплуатационные издержки.

Никто не знает наш продукт лучше, чем мы.



Запчасти

- всемирная дистрибьютерская сеть
- гарантия на комплектующие на протяжении всего срока использования
- доставка комплектующих 24/7
- система онлайн-проверки наличия
- консигнационный склад
- резервирование запчастей
- индивидуальные решения по поставке запчастей



Обучение

- глобальная сеть центров обучения
- профессиональные инструкторы FANUC
- самое современное учебное оборудование
- персонализированные программы обучения
- обучение на территории заказчика



Обслуживание

- прогнозирование
- профилактика
- устранение неисправностей
- продление гарантии
- круглосуточная телефонная линия технической поддержки
- модификация и модернизация

Где бы Вы ни находились, мы всегда будем рядом

Глобальная, всеобъемлющая сеть FANUC по продажам, технической поддержке и обслуживанию клиентов всегда рада помочь. Наша команда высококвалифицированных специалистов доступна 24 часа в сутки круглый год. Вы всегда общаетесь с местным представителем, который говорит на Вашем языке.



Академия FANUC

Мы помогаем Вам получить максимальную прибыль от автоматизации промышленного производства путем оптимизации навыков Ваших сотрудников. Дипломированные инструкторы FANUC обучают их в наших специально оборудованных центрах профессиональной подготовки или на территории Вашей компании, применяя стандартные системы обучения, а также персонализированный пакет услуг по обучению с учетом Ваших потребностей.

Оптимизируйте Вашу производительность.



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 (кгм²)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	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	
				Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа А	Шкаф типа В																						
Роботы для паллетизации																													
M-710	iC	50H	30iB	-	○	●	○	50	2003	5	± 0.15	540	360	225	440	234	720	-	175	175	175	175	720	-	150/6.3	68/2.5	-	IP54/IP67	IP67
R-1000	iA	80H	30iB	-	○	●	○	80	2230	5	± 0.2	610	360	245	215	20	720	-	185	180	180	180	500	-	-/48	-/25	-	IP54 /IP56	IP67
R-2000	iB	100H	30iB	-	-	●	○	100	2655	5	± 0.2	1150	360	136	362	250	720	-	130	130	130	170	360	-	441/39.2	245/15.7	-	IP54	IP67
M-410	iB	140H	30iB	-	-	●	○	140	2850	5	± 0.2	1200	360	155	112	20	720	-	140	115	135	135	420	-	147	53	-	IP54	IP54
M-410	iC	185	30iB	-	-	●	○	185	3143	4	± 0.5	1600 (1330)	360	144	136	720	-	140	140	140	305	-	-	88	-	-	-	IP54	IP54
M-410	iC	315	30iB	-	-	●	○	315	3143	4	± 0.5	1600 (1330)	360	144	136	720	-	90	100	110	195	-	-	155	-	-	-	IP54	IP54
M-410	iB	450	30iB	-	-	●	○	450	3130	4	± 0.5	2430	360	145	135	540	-	70	70	70	180	-	-	196 (294)	-	-	-	IP54	IP54
M-410	iB	700	30iB	-	-	●	○	700	3143	4	± 0.5	2700	360	144	136	540	-	60	60	60	120	-	-	490	-	-	-	IP54	IP54

Роботы для дуговой сварки																													
ARC Mate 0	iB		30iB	-	●	-	-	3	1437	6	± 0.08	145	360	250	455	380	280	720	225	215	225	425	425	625	8.9/0.28	8.9/0.28	3.0/0.035	IP54	IP54
ARC Mate 50	iD		30iB	-	●	-	-	7	717	6	± 0.02	25	360	245	420	380	250	720	450	380	520	550	545	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	IP67/IP69K	IP67/IP69K
ARC Mate 50	iD	7L	30iB	-	●	-	-	7	911	6	± 0.03	27	360	245	430	380	250	720	370	310	410	550	545	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	IP67/IP69K	IP67/IP69K
ARC Mate 100	iC	7L	30iB	-	○	●	○	7	1633	6	± 0.08	135	360	250	447	380	380	720	230	225	230	430	430	630	7.7/0.24	7.7/0.24	0.22/0.0027	IP54/IP55	IP54
ARC Mate 100	iC	12S	30iB	-	○	●	○	12	1098	6	± 0.08	130	360	250	340	380	380	720	260	280	315	430	430	630	7.7/0.24	7.7/0.24	0.22/0.0027	IP54/IP55	IP54
ARC Mate 100	iC	12	30iB	-	○	●	○	12	1420	6	± 0.08	130	360	250	447	380	380	720	230	225	230	430	430	630	7.7/0.24	7.7/0.24	0.22/0.0027	IP54/IP55	IP54
ARC Mate 120	iC	12L	30iB	-	○	●	○	12	2009	6	± 0.08	250	370	260	461	400	360	900	200	175	190	430	430	630	7.7/0.24	7.7/0.24	0.22/0.0027	IP54/IP55	IP54
ARC Mate 120	iC		30iB	-	○	●	○	20	1811	6	± 0.08	250	370	260	458	400	360	900	195	175	180	360	360	550	7.7/0.24	7.7/0.24	0.22/0.0027	IP54/IP55	IP54

Портальные роботы																													
M-20	iA	20T	30iB	-	-	●	○	20	1662	6	± 0.08	185	*1)	300	586	400	360	900	*1)	175	180	360	360	550	44/1.04	44/1.04	22/0.28	IP54	IP67
M-710	iC	50T	30iB	-	○	●	○	50	1900	6	± 0.07	410	*1)	261	491	720	250	720	*1)	175	175	250	250	355	206/28	206/28	127/11	IP54/IP67	IP67
M-710	iC	70T	30iB	-	○	●	○	70	1900	6	± 0.07	410	*1)	261	491	720	250	720	*1)	120	120	225	225	225	294/28	294/28	147/11	IP54/IP67	IP67
R-2000	iB	200T	30iB	-	-	●	○	200	2208	6	± 0.3	1100	*1)	245	406	720	250	720	*1)	70	90	110	110	155	1274/117.6	1274/117.6	686/58.8	IP54/IP56	IP67

*1) зависит от спецификации рельсы

Роботы для покраски																													
Paint Mate 200	iA		30iA	-	●	-	-	5	704	6	± 0.02	35	340	200	388	380	240	720	350	350	400	450	450	720	11.9/0.3	11.9/0.3	6.7/0.1		*5)
Paint Mate 200	iA	5L	30iA	-	●	-	-	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		*5)
P-50	iB	10L	30iA	-	●	-	-	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		*5)
P-50	iB	15	30iA	-	●	-	-	15	1400	6	± 0.2	323	320	240	404	1080	1080	1080	140	140	160	375	430	545	65.02/2.931	55.29/2.119	7.36/0.038		*5)
P-250	iB	15	30iB	-	-	●	-	15	2800	6	± 0.2	530	320	280	330	1080	1080	1080	160	160	160	375	430	545	65.4/2.999	55.3/2.158	7.4/0.073		*5)

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

● стандартно ○ по запросу - недоступно

[] с аппаратным и/или программным обеспечением

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.



**Push
the
button**



Мы оставляем за собой право вносить технические изменения без предварительного уведомления.
Все права защищены

©2015 FANUC Europe Corporation

MBR-00119-RU-V6.1