

THE FACTORY AUTOMATION COMPANY

FANUC

Роботы

Каталог продукции





100% FANUC

№ 1 в мире

FANUC - ведущий глобальный производитель автоматизации предприятия, почти с сороколетним опытом в разработке роботизированных технологий, с более чем 400,000 роботами, установленными по всему миру, и удовлетворенными клиентами в каждом углу земного шара.

1



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 2,300 кг
- досягаемость до 4,680 мм
- надежность 99.99%
- простота в управлении
- оптимизированное энергопотребление
- доступность запасных частей, на протяжении всего жизненного цикла



более

400,000

роботов FANUC
установлено по
всему миру

более

5,000

роботов может производиться
ежемесячно

Антропоморфные
Роботы



Роботы серии LR Mate
Страница 7



Роботы серии M-430
Страница 8



Роботы серии M-10
Страница 9



Роботы серии M-20
Страница 10



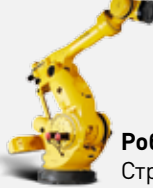
Роботы серии M-410
Страница 11



Роботы серии M-710
Страница 12



Роботы серии M-900
Страница 13



Роботы серии M-2000
Страница 14

Коллаборативные
Роботы



Роботы серии CR-35
Страница 17



Роботы серии R-1000
Страница 15



Роботы серии R-2000
Страница 16

Дельта
Роботы



Роботы серии M-1
Страница 19



Роботы серии M-2
Страница 20



Роботы серии M-3
Страница 21

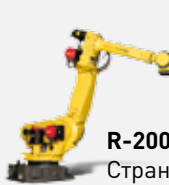
Паллетизация
Роботы



M-710iC/50H
Страница 23



R-1000iA/80H
Страница 23



R-2000iB/100H
Страница 23



Роботы серии M-410
Страница 23

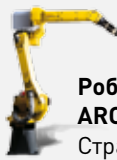
Дуговая сварка
Роботы



Роботы серии ARC Mate 0
Страница 25



Роботы серии ARC Mate 50
Страница 25



Роботы серии ARC Mate 100
Страница 25



Роботы серии ARC Mate 120
Страница 25

Портальные
Роботы



M-20iA/20T, /20MT, /35MT
Страница 26



M-710iC/50T, /70T
Страница 26



R-2000iB/200T
Страница 26

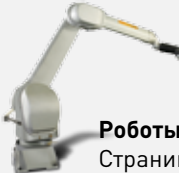
Покраска
Роботы



Роботы серии Paint Mate 200
Страница 27



Роботы серии P-50
Страница 27



Роботы серии P-250
Страница 27



Роботы серии P-350
Страница 27

Контроллер



Контроллер R-30iB
Страница 28



Пульт управления роботом iPendant
Страница 29

Дополнительные возможности

Страница 30

Программный комплекс Roboguide

Страница 32

Сервис и поддержка

Страница 34

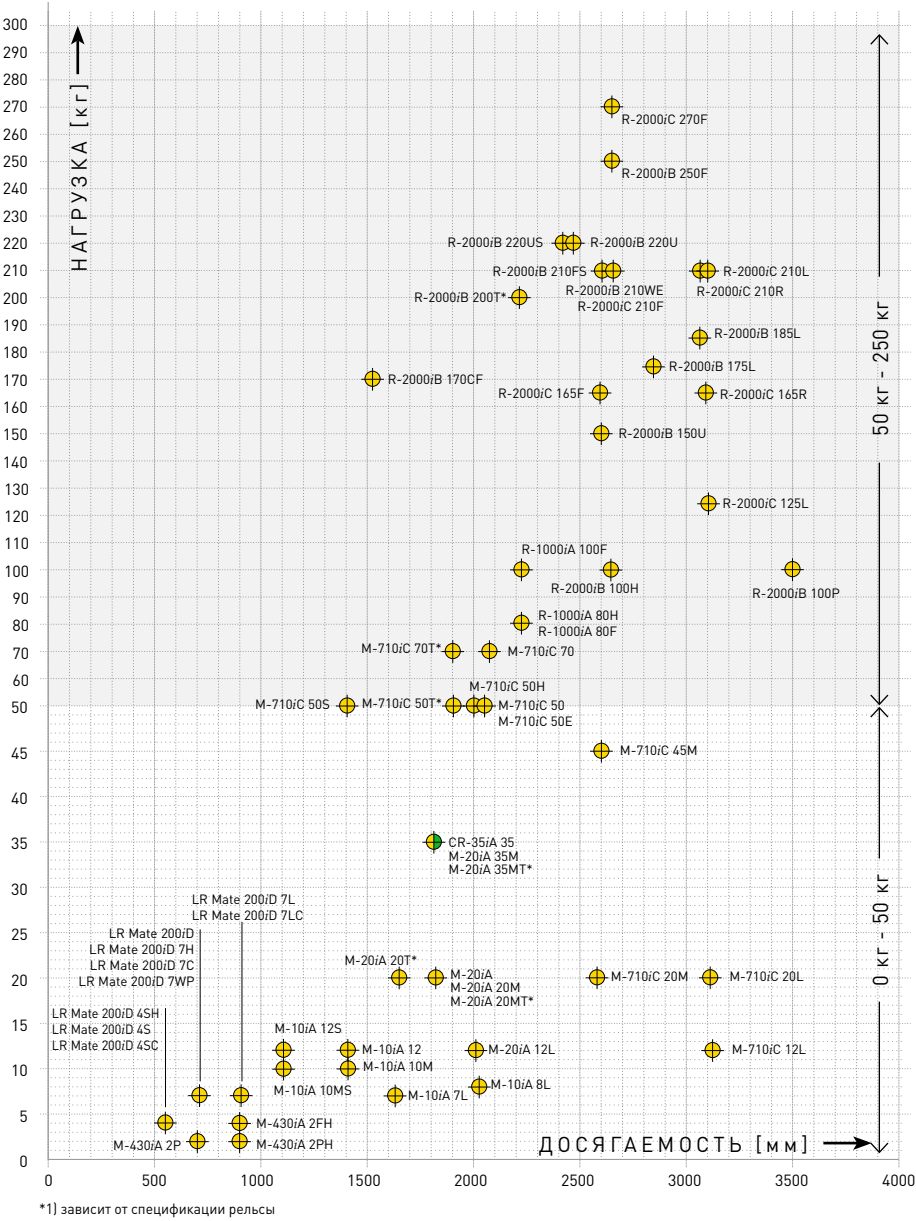
Обзор роботов

Страница 36

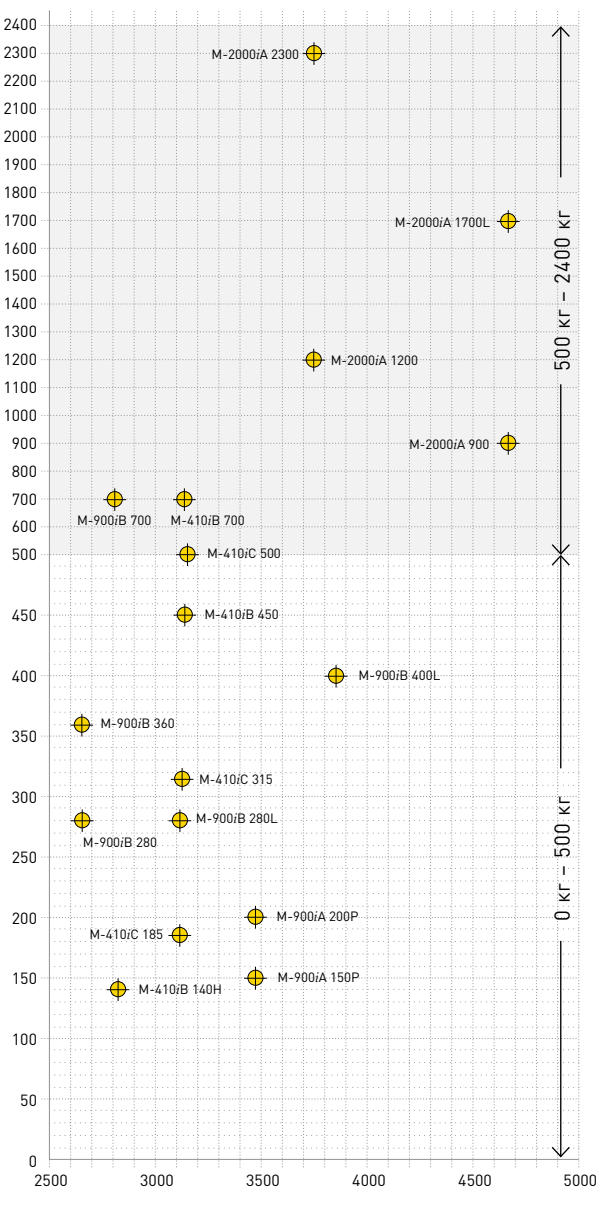
Одна общая платформа

Страница 39

Антропоморфные роботы
LR Mate | M-430 | M-10 | M-20 | M-710 | R-1000 | R-2000 | CR-35



Антропоморфные роботы
M-410 | M-900 | M-2000





**Роботы
серии
LR Mate**
Страница . . 7



**Роботы
серии
M-430**
Страница . . 8



**Роботы
серии
M-10**
Страница . . 9



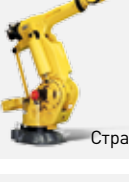
**Роботы
серии
M-20**
Страница . 10



**Роботы
серии
M-410**
Страница . 11



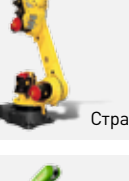
**Роботы
серии
M-710**
Страница . 12



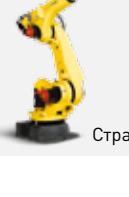
**Роботы
серии
M-900**
Страница . 13



**Роботы
серии
M-2000**
Страница . 14



**Роботы
серии
R-1000**
Страница . 15



**Роботы
серии
R-2000**
Страница . 16



**Роботы
серии
CR-35**
Страница . 17



Максимальная
нагрузка на кисть:
7 кг



Максимальная
дотягаемость:
911 мм

Модельный ряд роботов:

LR Mate 200iD/4SH	Короткая рука, 5 осей (2 интегрированных соленоидных клапана)
LR Mate 200iD/4S	Короткая рука (2 интегрированных соленоидных клапана)
LR Mate 200iD/4SC	Короткая рука, для использования в чистых комнатах (2 интегрированных соленоидных клапана)
LR Mate 200iD/7H	5 осей (3 интегрированных соленоидных клапана)
LR Mate 200iD/7C	Для использования в чистых комнатах (3 интегрированных соленоидных клапана)
LR Mate 200iD/7WP	Полная влагозащита
LR Mate 200iD	Стандартная модель (3 интегрированных соленоидных клапана)
LR Mate 200iD/7L	Длинная рука (3 интегрированных соленоидных клапана)
LR Mate 200iD/7LC	Длинная рука, для использования в чистых комнатах (3 интегрированных соленоидных клапана)

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 (кгм²)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Среднее Потребление энергии [кВт]	Класс IP	
Серия	Версия	Модель	Версия	Модель шкафа			J1						J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6							
				Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A																		Шкаф типа B						
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]	-	0.5	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	-	8.86/0.2	8.86/0.2	4.9/0.067	0.5	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	-	8.86/0.2	8.86/0.2	4.9/0.067	0.5	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]	-	0.5	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	0.5	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	0.5	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	0.5	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	0.5	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	0.5	IP67	IP67

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



М-430iA/4FH



Максимальная нагрузка на кисть:
4 кг



Максимальная досягаемость:
900 мм

Модельный ряд роботов:

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

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 (кгм²)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Среднее Потребление энергии [кВт]	Класс IP	
Серия	Версия	Модель	Версия	Модель шкафа										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6						
				Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A	Шкаф типа B																								
M-430	iA	2P	30iB	-	-	●	○	2	700	6	± 0.5	45	360	230	400	380	300	540	300	320	340	300	300	720	3.5/0.032	3.5/0.032	1.5/0.0065	1	IP67	IP67	
M-430	iA	2PH	30iB	-	-	●	○	2	900	6	± 0.5	57	360	230	383	380	300	540	300	320	320	500	500	1700	3.5/0.032	3.5/0.032	1.5/0.0065	1	IP67	IP67	
M-430	iA	4FH	30iB	-	-	●	○	4	900	5	± 0.5	55	360	230	383	300	540	-	300	320	320	360	2000	-	3.5/0.064	0/0.01	-	1	IP67	IP67	
● стандартно ○ по запросу - недоступно			() с аппаратным и/или программным обеспечением																												



М-10iA/12



Максимальная нагрузка на кисть:
12 кг



Максимальная досягаемость:
2028 мм

Модельный ряд роботов:

М-10iA/7L	Длинная рука, полное запястье
М-10iA/8L	Длинная рука, полное запястье
М-10iA/10MS	Короткая рука, высокая инерция
М-10iA/10M	Высокая инерция
М-10iA/12	Полное запястье
М-10iA/12S	Короткая рука, полное запястье

Робот			Версия	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 (кгм²)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Среднее Потребление энергии [кВт]	Класс IP	
Серия	Версия	Модель		Версия	Модель шкафа									J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6						
					Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A	Шкаф типа B																							
М-10	iA	7L	30iB	-	○	●	○	7	1633	6	± 0.08	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	
М-10	iA	8L	30iB	-	○	●	○	8	2028	6	± 0.08	150	340[370]	255	462	400	280[360]	540[900]	200	200	210	430	430	630	7.7/0.24	7.7/0.24	0.2/0.0027	1	IP54/IP55	IP67	
М-10	iA	10MS	30iB	-	○	●	○	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	1	IP54/IP55	IP67	
М-10	iA	10M	30iB	-	○	●	○	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	1	IP54/IP55	IP67	
М-10	iA	12S	30iB	-	○	●	○	12	1098	6	± 0.08	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	
М-10	iA	12	30iB	-	○	●	○	12	1420	6	± 0.08	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	
● стандартно ○ 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-20iB/25	Стандартная модель, (3 интегрированных соленоидных клапана)
M-20iA/20M, /35M	Высокая инерция
M-20iA/20MT, /35MT	Высокая инерция, Портальный робот

Робот			Контроллер						Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Достигаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота (°)						Максимальная скорость (°/с)						Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Среднее Потребление энергии [кВт]	Класс IP	
Серия	Версия	Модель	Версия	Модель шкафа				J1						J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6							
				Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф тип A	Шкаф тип B																								
M-20	iA	12L	30iB	-	o	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	1	IP54/IP55	IP67	
M-20	iA	20T	30iB	-	-	o	o	20	1662 *1)	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	1	IP54	IP67	
M-20	iA		30iB	-	o	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	1	IP54/IP55	IP67	
M-20	iA	20M	30iB	-	o	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	1	IP54/IP55	IP67	
M-20	iA	20MT	30iB	-	-	o	o	20	1663 *1)	6	± 0.08	185	*1)	300	586	400	280	900	*1)	175	180	405	405	615	45.1/2.01	45.1/2.01	30.0/1.01	1	IP54	IP67	
M-20	iB	25	30iB	-	o	o	-	25	1853	6	± 0.05	250	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	30iB	-	o	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	1	IP54/IP55	IP67	
M-20	iA	35MT	30iB	-	-	o	o	35	1663 *1)	6	± 0.08	187	*1)	300	586	400	280	900	*1)	180	200	350	350	400	110/4	110/4	60.0/1.5	1	IP54	IP67	

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



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, /500	Полое запястье

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 (кгм²)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Среднее Потребление энергии [кВт]	Класс IP	
Серия	Версия	Модель	Версия	Модель шкафа				J1						J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6							
				Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа А	Шкаф типа В																								
M-410	iB	140H	30iB	-	-	●	○	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	30iB	-	-	●	○	185	3143	4	± 0.5	1600 (1330)	360	144	136	720	-	-	140	140	140	305	-	-	88	-	-	3	IP54	IP54	
M-410	iC	315	30iB	-	-	●	○	315	3143	4	± 0.5	1600 (1330)	360	144	136	720	-	-	90	100	110	195	-	-	155	-	-	3	IP54	IP54	
M-410	iB	450	30iB	-	-	●	○	450	3130	4	± 0.5	2430	360	145	135	540	-	-	70	70	70	180	-	-	196 (294)	-	-	3	IP54	IP54	
M-410	iC	500	30iB	-	-	●	○	500	3143	4	± 0.5	2410 (1910)	370	144	136	720	-	-	85	85	85	200	-	-	250	-	-	3	IP54	IP54	
M-410	iB	700	30iB	-	-	●	○	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



М-710iC 50



Максимальная нагрузка на кисть: **70 кг**



Максимальная досягаемость: **3123 мм**

Модельный ряд роботов:

М-710iC/12L, /20L Длинная рука

М-710iC/45M Высокая инерция

М-710iC/50S Короткая рука

М-710iC/50H 5 осей

М-710iC/50, /70 Стандартная модель

М-710iC/50E Смещенное запястье

М-710iC/50T, /70T Портальный робот

Робот			Контроллер						Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Достигаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота [°]						Максимальная скорость [°/с]						Момент силы J4 [Нм] / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J6 [Нм] / Момент инерции (кгм²)	Среднее Потребление энергии [кВт]	Класс IP	
Серия	Версия	Модель	Версия	Модель шкафа										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6						
				Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа А	Шкаф типа В																								
M-710	iC	12L	30iB	-	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	2.5	IP54/IP67	IP67	
M-710	iC	20L	30iB	-	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	2.5	IP54/IP67	IP67	
M-710	iC	20M	30iB	-	o	●	o	20	2582	6	± 0.15	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	30iB	-	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	2.5	IP54/IP67	IP67	
M-710	iC	50S	30iB	-	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	2.5	IP54/IP67	IP67	
M-710	iC	50T	30iB	-	o	●	o	50	1900 *1)	6	± 0.07	410	*1)	261	491	720	250	720	*1)	175	175	250	250	355	206/28	206/28	127/11	2.5	IP54/IP67	IP67	
M-710	iC	50H	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	-	2.5	IP54/IP67	IP67	
M-710	iC	50	30iB	-	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	2.5	IP54/IP67	IP67	
M-710	iC	50E	30iB	-	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	2.5	IP54/IP67	IP67	
M-710	iC	70T	30iB	-	o	●	o	70	1900 *1)	6	± 0.07	410	*1)	261	491	720	250	720	*1)	120	120	225	225	225	294/28	294/28	147/11	2.5	IP54/IP67	IP67	
M-710	iC	70	30iB	-	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	2.5	IP54/IP67	IP67	

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



М-900iB/700



Максимальная нагрузка на кисть: **700 кг**



Максимальная досягаемость: **3704 мм**

Доступные модели роботов:

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

М-900iB/280, /360, /700 Стандартная модель

М-900iB/280L, /400L Длинная рука

Робот			Контроллер						Максимальная нагрузка на кулаки (кг)	Достигаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота (°)						Максимальная скорость (°/с)						Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Среднее Потребление энергии [кВт]	Класс IP	
Серия	Версия	Модель	Версия	Модель шкафа				J1						J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6							
				Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа А	Шкаф типа В																								
M-900	iA	150P	30iB	-	-	●	○	150	3507	6	± 0.3	1860	360	180	180	720	250	720	110	95	95	120	120	200	1666/313.6	1666/313.6	715.4/225.4	5	IP54	IP67	
M-900	iA	200P	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	10	IP54	IP67	
M-900	iB	280	30iB	-	-	●	○	280	2655	6	± 0.3	1700	370	151	224	720	250	720	110	105	100	110	110	180	1960/260 (460)	1960/260 (460)	1050/160 (360)	3	IP54/IP56	IP67	
M-900	iB	280L	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)	3	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)	3	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	5	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	5	IP54/IP56	IP67	

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



M-2000iA/1700L



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

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 (кгм²)	Момент силы J5 [Нм] / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J6 [Нм] / Момент инерции (кгм²)	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	Защита 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	8	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	8	IP54/IP56	IP67
M-2000	iA	1700L	30iB	-	-	●	○	1700	4683	6	± 0.5	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	30iB	-	-	●	○	2300	3734	6	± 0.3	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																						

● 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 (°/с)						Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Среднее Потребление энергии [кВт]	Класс IP	
Серия	Версия	Модель	Версия	Модель шкафа									J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6						
				Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A	Шкаф типа B																							
R-1000	iA	80H	30iB	-	○	●	○	80	2230	5	± 0.2	610	360	245	215	20	720	–	185	180	180	180	500	–	–/48	–/25	–	2.5	IP54/IP56	IP67
R-1000	iA	80F	30iB	-	○	●	○	80	2230	6	± 0.2	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	30iB	-	○	●	○	100	2230	6	± 0.2	665	360	245	360	720	250	720	130	110	120	170	170	250	690/57	690/57	260/32	2.5	IP54/IP56	IP67
● стандартно			○ по запросу		- недоступно		{ } с аппаратным и/или программным обеспечением																							

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



R-2000iC/270F



Максимальная нагрузка на кисть: **270 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, /210L	Длинная рука
R-2000iB/150U, /220U	Установка в потолочном положении
R-2000iC/165F, /210F, /270F	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, полное запястье

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 (кгм²)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Среднее Потребление энергии [кВт]	Класс IP	
Серия	Версия	Модель	Версия	Модель шкафа									J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6						
				Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа А	Шкаф типа В																							
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	-	2.5	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	2.5	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	2.5	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	2.5	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	2.5	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	2.5	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	2.5	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	2.5	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	2.5	IP54/IP56	IP67
R-2000	iB	200T	30iB	-	-	●	○	200	2208 *1)	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	3	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	2.5	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	2.5	IP54/IP56	IP67
R-2000	iC	210L	30iB	-	-	●	○	210	3100	6	± 0.2	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	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	2.5	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	2.5	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	3	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	3	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	2.5	IP54/IP56	IP67
R-2000	iC	270F	30iB	-	-	●	○	270	2655	6	± 0.3	1320	370	136	312	720	250	720	105	90	85	120	120	200	1730/320	1730/320	900/230	2.5	IP54/IP56	IP67

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



CR-35iA/35



Максимальная нагрузка на кисть: **35 кг**



Максимальная досягаемость: **1813 мм**

Модельный ряд роботов:

CR-35iA/35	Стандартная модель
------------	--------------------

Робот			Контроллер							Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Достижение (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота [°]						Максимальная скорость [°/с]						Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Среднее Потребление энергии [кВт]	Класс IP													
Серия	Версия	Модель	Версия	Модель шкафа				J1	J2						J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6																				
				Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф Type A	Шкаф Type B																																					
CR-35	iA	35	30iB	-	-	●	○	35	1813	6	± 0.08	990	370	165	258	400	220	900	*7)						110/4	110/4	60.0/1.5	3	IP54 /IP55	-														
● стандартно			○ по запросу		- недоступно				[] с аппаратами и/или программным обеспечением																		*7) максимальная декларованная скорость 250мм/сек [750мм/сек., при проверке безопасности]																	

● стандартно ○ по запросу - недоступно () с аппаратным и/или программным обеспечением *7) максимальная декартова скорость 250mm/sec (750mm/sec., при проверке безопасности)



M-1iA Страница 19



M-2iA Страница 20



M-3iA Страница 21



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)	Достижаемая нагрузка (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота (°)						Максимальная скорость (°/с)						Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	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-1	iA	1H	30iB	●	○	-	-	1	280	3	± 0.02	18 *2)	ø 280 x 100 *3)	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-



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/3A	6 осей
M-2iA/3AL	6 осей, длинная рука
M-2iA/6H	3 оси, полное запястье
M-2iA/6HL	3 оси, длинная рука, полное запястье

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 (кгм²)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Среднее Потребление энергии (кВт)	Класс IP	
Серия	Версия	Модель	Версия	Модель шкафа									J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6						
				Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A	Шкаф типа B																							
M-2	iA	3S	30iB	●	○	○	-	3	800	4	± 0.1	120	ø 800 x 300 *3)	720	-	-	-	-	-	3500	-	-	*4)		2.5	IP67/IP69K	IP69K			
M-2	iA	3A	30iB	●	○	○	-	3	800	6	± 0.1	140	ø 800 x 300 *3)	720	300	720	-	-	-	1700	1700	1700	*4)		2.5	IP67/IP69K	IP69K			
M-2	iA	3SL	30iB	●	○	○	-	3	1130	4	± 0.1	120	ø 1130 x 400 *3)	720	-	-	-	-	-	3500	-	-	*4)		2.5	IP67/IP69K	IP69K			
M-2	iA	3AL	30iB	●	○	○	-	3	1130	6	± 0.1	140	ø 1130 x 400 *3)	720	300	720	-	-	-	1700	1700	1700	*4)		2.5	IP67/IP69K	IP69K			
M-2	iA	6H	30iB	●	○	○	-	6	800	3	± 0.1	115	ø 800 x 300 *3)	-	-	-	-	-	-	-	-	-	*4)		2.5	IP67/IP69K	IP69K			
M-2	iA	6HL	30iB	●	○	○	-	6	1130	3	± 0.1	115	ø 1130 x 400 *3)	-	-	-	-	-	-	-	-	-	*4)		2.5	IP67/IP69K	IP69K			
● стандартно ○ по запросу - недоступно () с аппаратным и/или программным обеспечением *3) Ø в мм по высоте в мм *4) см. диаграмму нагрузки запястья																														



M-3iA/6A



Максимальная нагрузка на кисть:
12 кг

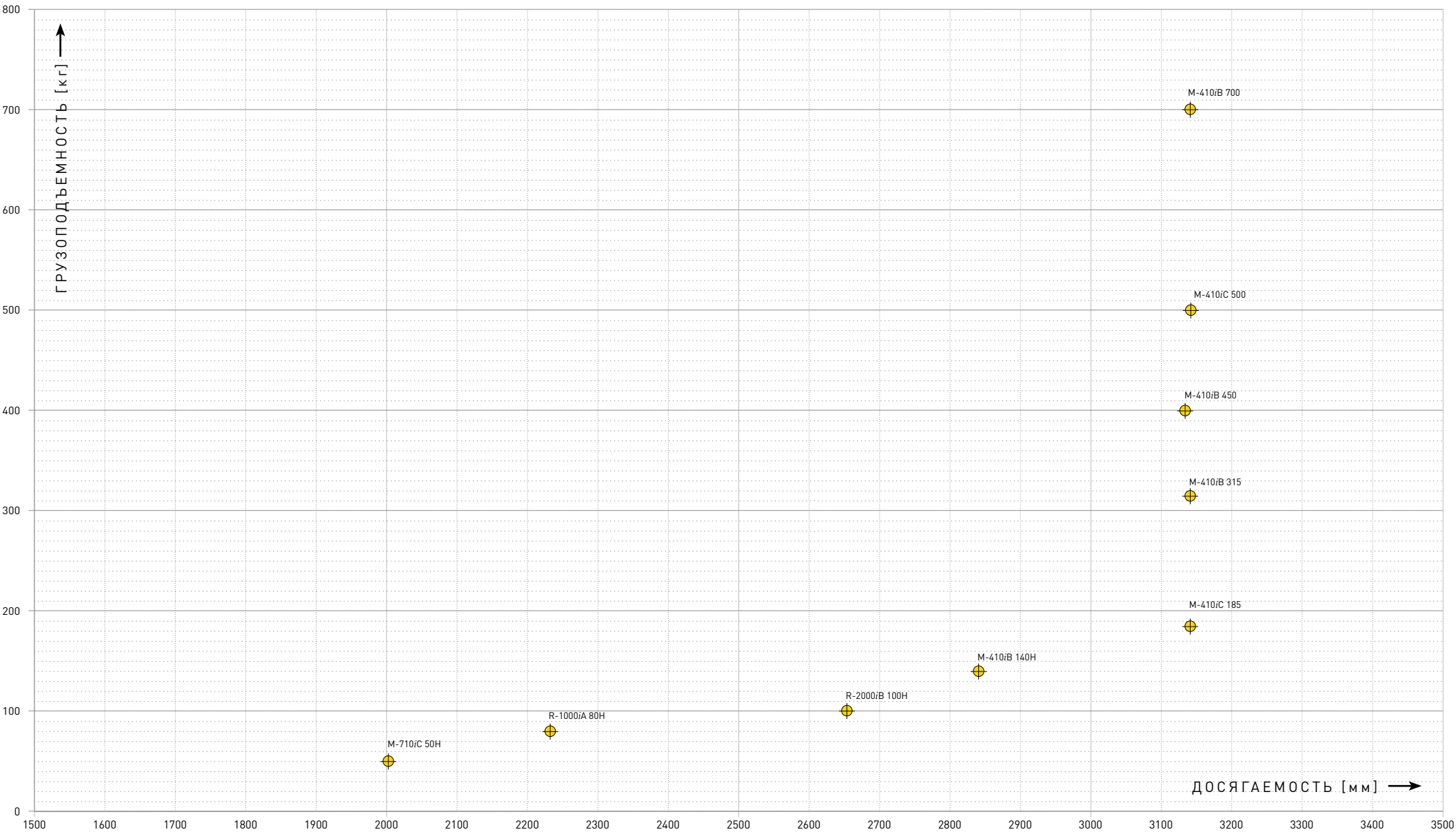


Максимальная досягаемость:
1350 мм

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)						Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Среднее Потребление энергии [кВт]	Класс IP	
Серия	Версия	Модель	Версия	Модель шкафа									J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6						
				Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A	Шкаф типа B																							
M-3	iA	6S	30iB	●	○	○	-	6 [8]	1350	4	± 0.1	160	ø 1350 x 500 *3)	720	-	-	-	-	-	4000	-	-	*4)		2.5	IP67	IP67			
M-3	iA	6A	30iB	●	○	○	-	6	1350	6	± 0.1	175	ø 1350 x 500 *3)	720	300	720	-	-	-	4000	2000	2000	*4)		2.5	IP67	IP67			
M-3	iA	12H	30iB	●	○	○	-	12	1350	3	± 0.1	155	ø 1350 x 500 *3)	-	-	-	-	-	-	-	-	-	*4)		2.5	IP67	IP67			
● стандартно ○ по запросу - недоступно				[] с аппаратным и/или программным обеспечением					*3) Ø в мм по высоте в мм						*4) см. диаграмму нагрузки запястья															



М-710iC/50H

R-1000iA/80H

R-2000iB/100H

Роботы серии М-410

Модельный ряд роботов:

М-710iC/50H	5 осей
-------------	--------

Модельный ряд роботов:

R-1000iA/80H	5 осей
--------------	--------

Модельный ряд роботов:

R-2000iB/100H	5 осей
---------------	--------

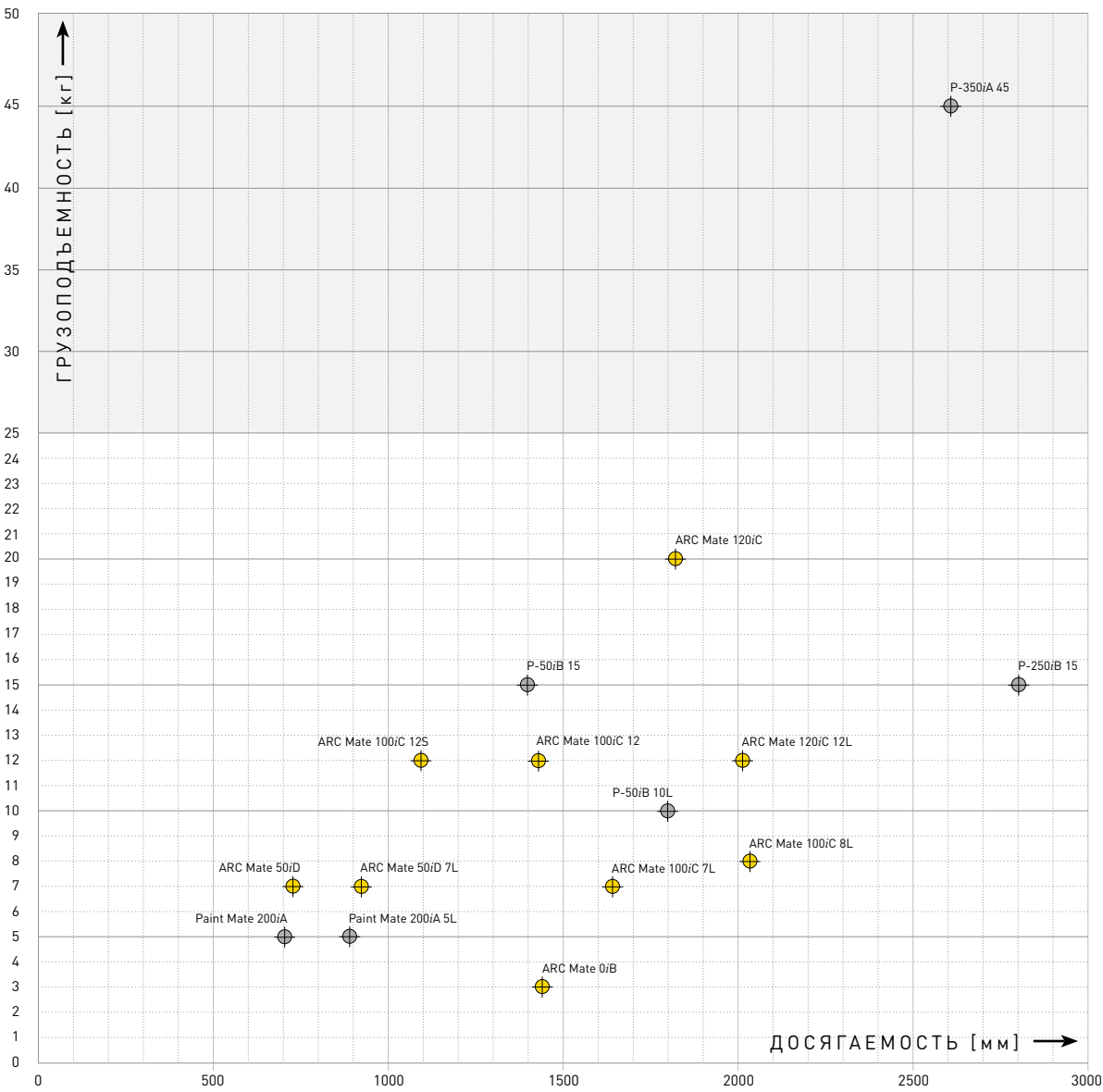
Модельный ряд роботов:

М-410iB/140H	5 осей
М-410iB/450, /700	Полное запястье
М-410iC/185, /315, /500	Полное запястье

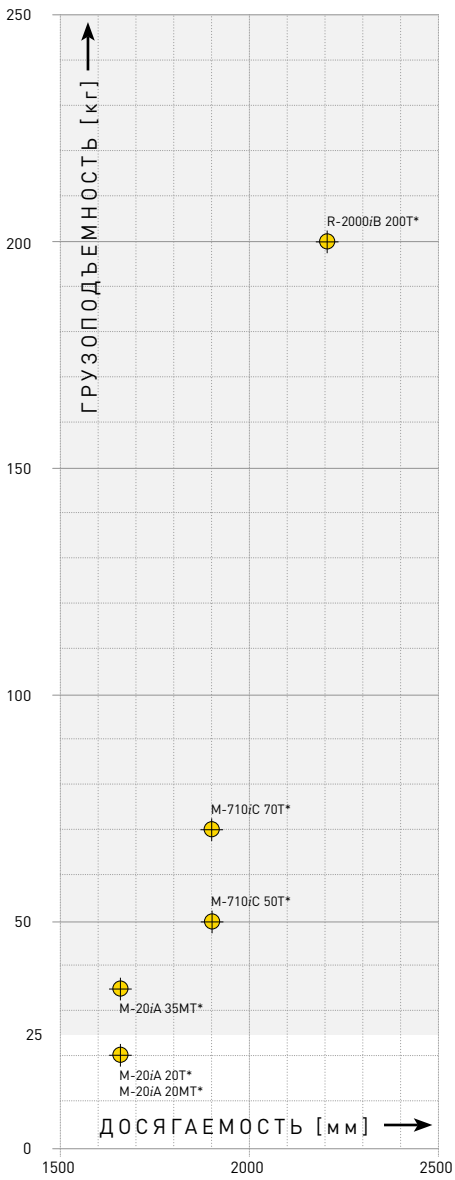
Робот			Контроллер					Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Достижимость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота (°)						Максимальная скорость (°/с)						Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	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-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	-	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	-	2.5	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	-	2.5	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	-	3	IP54	IP54
M-410	iC	185H	30iB	-	-	●	o	185	3143	4	± 0.5	1600 (1330)	360	144	136	720	-	-	140	140	140	305	-	-	88	-	-	3	IP54	IP54
M-410	iC	315	30iB	-	-	●	o	315	3143	4	± 0.5	1600 (1330)	360	144	136	720	-	-	90	100	110	195	-	-	155	-	-	3	IP54	IP54
M-410	iB	450	30iB	-	-	●	o	450	3130	4	± 0.5	2430	360	145	135	540	-	-	70	70	70	180	-	-	196 (294)	-	-	3	IP54	IP54
M-410	iC	500	30iB	-	-	●	o	500	3143	4	± 0.5	2410 (1910)	370	144	136	720	-	-	85	85	85	200	-	-	250	-	-	3	IP54	IP54
M-410	iB	700	30iB	-	-	●	o	700	3143	4	± 0.5	2700	360	144	136	540	-	-	60	60	60	120	-	-	490	-	-	3	IP54	IP54

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

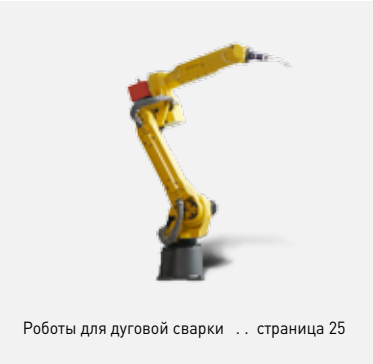
Роботы для сварки. Роботы для покраски.



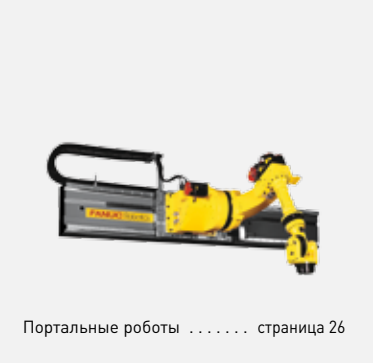
Портальные роботы



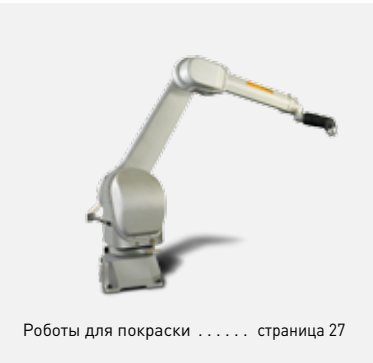
*1) зависит от спецификации рельсы



Роботы для дуговой сварки . . . страница 25



Портальные роботы страница 26



Роботы для покраски страница 27

Роботы для дуговой сварки

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/8L 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 (°/с)						Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Среднее Потребление энергии [кВт]	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						
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	1	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	0.5	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	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K
ARC Mate 100	iC	7L	30iB	-	○	●	○	3 [7]	1633	6	± 0.08	135	340 [360]	250	447	380	280 [380]	540 [720]	230	225	230	430	430	630	7.7/0.24	7.7/0.24	0.2/0.0027	1	IP54	IP54
ARC Mate 100	iC	8L	30iB	-	○	●	○	3 [8]	2028	6	± 0.08	150	340 [370]	255	462	400	280 [360]	540 [900]	200	200	210	430	430	630	7.7/0.24	7.7/0.24	0.2/0.0027	1	IP54	IP54
ARC Mate 100	iC	12S	30iB	-	○	●	○	3 [12]	1098	6	± 0.08	130	340 [360]	250	340	380	280 [380]	540 [720]	260	280	315	430	430	630	7.7/0.24	7.7/0.24	0.2/0.0027	1	IP54	IP54
ARC Mate 100	iC	12	30iB	-	○	●	○	3 [12]	1420	6	± 0.08	130	340 [360]	250	447	380	280 [380]	540 [720]	230	225	230	430	430	630	7.7/0.24	7.7/0.24	0.2/0.0027	1	IP54	IP54
ARC Mate 120	iC	12L	30iB	-	○	●	○	3 [12]	2009	6	± 0.08	250	370	260	460,6	400	280 [360]	540 [900]	200	175	190	430	430	630	7.7/0.24	7.7/0.24	0.22/0.0027	1	IP54	IP54
ARC Mate 120	iC		30iB	-	○	●	○	3 [20]	1811	6	± 0.08	250	370	260	458	400	280 [360]	540 [900]	195	175	180	360	360	550	7.7/0.24	7.7/0.24	0.22/0.0027	1	IP54	IP54

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

M-20iA/20T
M-20iA/20MT
M-20iA/35MT

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

R-2000iB/200T



Модельный ряд роботов:

M-20iA/20T	Портальные роботы
M-20iA/20MT	Портальные роботы
M-20iA/35MT	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 (°/с)						Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Среднее Потребление энергии [кВт]	Класс IP	
Серия	Версия	Модель	Версия	Модель шкафа									J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6						
				Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A	Шкаф типа B																							
M-20	iA	20T	30iB	-	-	●	○	20	1662 *1)	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	1	IP54	IP67
M-20	iA	20MT	30iB	-	-	●	○	20	1663 *1)	6	± 0.08	185	*1)	300	586	400	280	900	*1)	175	180	405	405	615	45.1/2.01	45.1/2.01	30.0/1.01	1	IP54	IP67
M-20	iA	35MT	30iB	-	-	●	○	35	1663 *1)	6	± 0.08	187	*1)	300	586	400	280	900	*1)	180	200	350	350	400	110/4	110/4	60.0/1.5	1	IP54	IP67
M-710	iC	50T	30iB	-	○	●	○	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	30iB	-	○	●	○	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
R-2000	iB	200T	30iB	-	-	●	○	200	2208 *1)	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	3	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

Роботы
серии P-350



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
------------	--------------------

Модельный ряд роботов:

P-350iA/45	Стандартная модель
------------	--------------------

Робот			Контроллер					Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Достигаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота (°)						Максимальная скорость (°/с)						Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Среднее Потребление энергии [кВт]	Класс IP	
Серия	Версия	Модель	Версия	Модель шкафа									J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6						
				Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф тип A	Шкаф тип B																							
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	0.5		*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	0.5		*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	0.8		*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	0.8		*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	3.5		*5)
P-350	iA	45	30iB	-	-	●	-	45	2606	6	± 0.1	590	360	225	440	800	250	800	180	180	180	250	250	300	206/28	206/28	127/20	2.5		*6)
● стандартно ○ по запросу - недоступно () с аппаратным и/или программным обеспечением																														

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 Mate Open Air

Шкаф типа Mate

Шкаф типа „B“

Шкаф типа „A“



Пульт *iPendant Touch*

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-соединение для карты памяти, мыши или USB-камеры





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.	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.	iRCalibration suite iRCalibration обеспечивает различные сервисные функции, благодаря функциональности iRVision , чтобы упростить освоение робота, обновление, UFrame и урегулирование UTool, перемену Структуры и скоординированное урегулирование пары (точная и легкая установка скоординированных роботов и/или позиционеров).
Force Sensors Интегрированный датчик силы FANUC обеспечивает очень чувствительный контроль за прибором, зачистку, полировку и многое другое.	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 72 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.	Hand Guidance (доступно только для коллаборативного робота CR-35iA) Ручное управление позволяет разместить робота в требуемое положение, управляя ручкой на запястье робота. Это может использоваться для переноски заготовки и лёгкого обучения робота различным программам.



Оригинальные функции обеспечения безопасности FANUC

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.	Safety functions специальные функции с подробными инструкциями, интерфейсами, экранами и особенными функциями, чтобы упростить и стандартизировать программирование, установку и работу Вашего робота. Простое соединение через (DeviceNet Safety, EtherNet/IP Safety, PROFINET Safety).
--	---	--



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

Спрашивайте официального представителя FANUC в Вашем регионе!

FANUC ROBOGUIDE – программное обеспечение для ПК, которое моделирует и движение робота, и команды приложения, значительно уменьшая время, которое требуется, чтобы создать новые пути движения. Чтобы гарантировать минимальное влияние на производство, ячейки могут быть разработаны, протестированы и изменены совершенно автономно. 3D модели могут быть импортированы, чтобы быть в состоянии достичь реалистичного чувства к реальному миру. Обширная библиотека CAD программного обеспечения также позволяет пользователям выбирать и изменять элементы и размеры, если требуется.

Разработанный, чтобы быть интуитивным и чрезвычайно простым в использовании, ROBOGUIDE требует минимального обучения.

Также доступен список специальных инструментов для работы с любыми применениями роботов.

Расчет рабочей ячейки и времени цикла

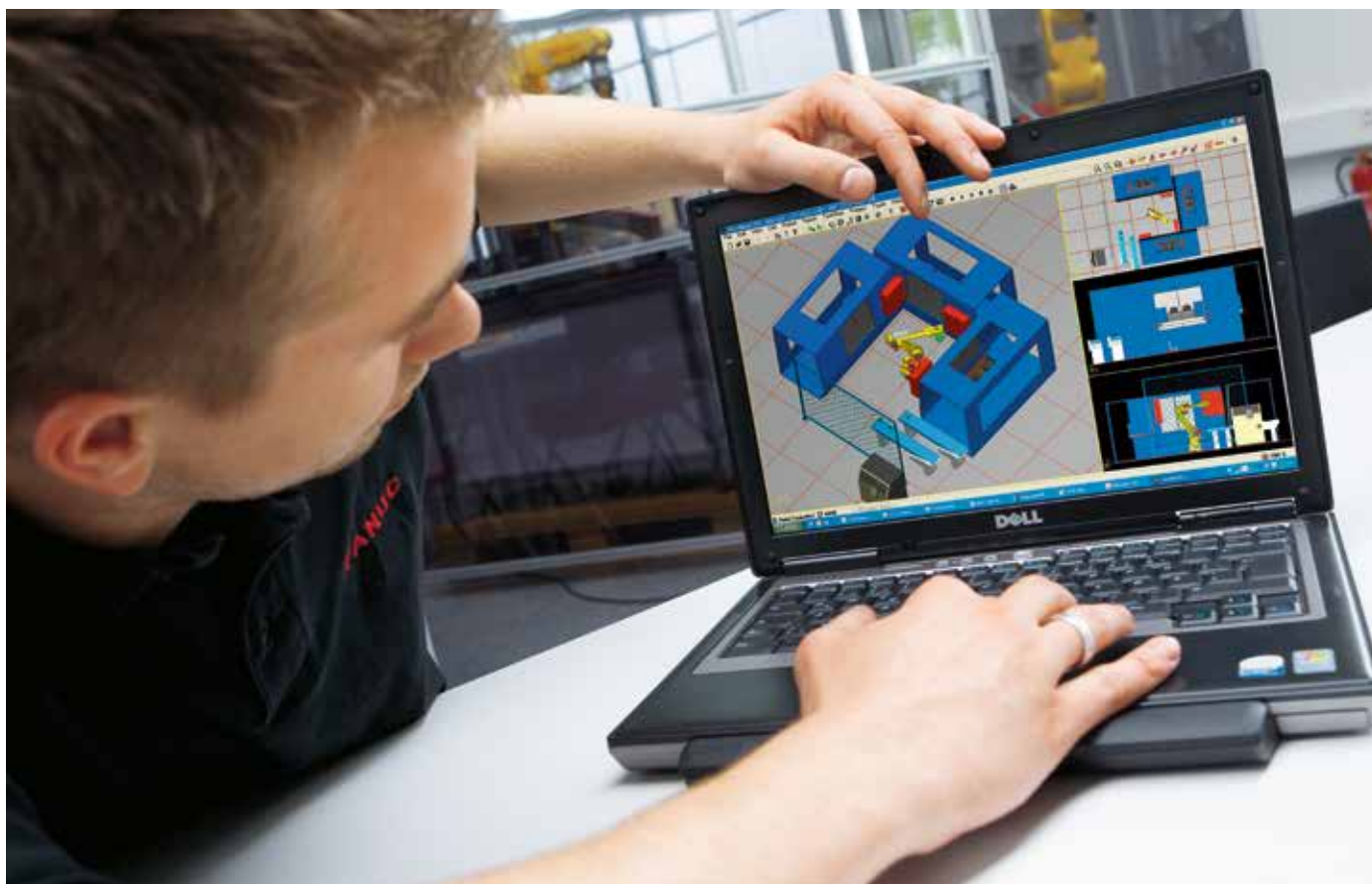
Чтобы гарантировать оптимальную разработку ячейки, ROBOGUIDE позволяет Вам моделировать ячейки и выбирать наиболее подходящий робот для Вашего приложения и установки. С помощью внутреннего виртуального контроллера, время цикла может быть вычислено и проверено быстро и точно.

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.

Выделенные средства моделирования роботов для приложений движения

ROBOGUIDE также доступен со многими специализированными программными инструментами. Каждый инструмент был разработан, чтобы улучшить производительность, устранив риск ошибки и уменьшив установку и время цикла, будь это зачистка, обработка, распыление краски, пакетирование или сварка.



Автоматическое удаление заусенцев с 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. Эти пути могут теперь быть смоделированы и проверены, используя программное обеспечение моделирования робота.



HandlingPRO

HandlingPRO позволяет Вам моделировать и проверять процессы погрузочно-разгрузочных работ.

Расположения могут быть импортированы или созданы, и программы произведены, используя CAD-to-path, графическое перемещение или виртуальное обучение робота. После этого, созданные программы могут быть полностью проверены.



PaintPRO

FANUC PaintPRO упрощает автоматизированный путь, обучает и показывает развитие процесса. Он содержит специальную функциональность для установки смещения распылителя краски, размера брызг, наложения, образца краски, скорости нанесения и время запуска



PalletPRO

PalletPRO моделирует движение робота при пакетировании от конвейера поставок до блока отгрузки. Он поддерживает до 5 конвейеров, 5 блоков и 10 задач. Пакетирование образцов может быть перемещено на 180 градусов, чтобы оптимизировать укладку и избежать контакта со сложными позициями.



WeldPRO

WeldPRO позволяет Вам определять параметры дуговой сварки, разделяя сварочную линию на части.

Управляемый виртуальный контроллер робота FANUC генерирует программы вдоль сварочного пути, автоматически определяя линейные и круговые перемещения. Точки подхода и отхода могут быть легко добавлены и отредактированы. Моделирование позволяет избегать столкновений между инструментом и обрабатываемой деталью.



iRPickPRO

iRPickPRO позволяет Вам моделировать, проверять и утверждать визуальные системы слежения, включающие системы с несколькими роботами. Для создания оптимального расположения ячейки быстро и легко, выбирать и изменять элементы, роботов, конвейерные системы и конфигурации параметров.

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 (°/с)						Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	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	
Антропоморфные роботы																														
Роботы серии LR Mate																														
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]	-	0.5	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	560	900	8.86/0.2	8.86/0.2	4.9/0.067	0.5	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	560	900	8.86/0.2	8.86/0.2	4.9/0.067	0.5	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]	-	0.5	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	0.5	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	0.5	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	0.5	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	0.5	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	0.5	IP67	IP67
Роботы серии M-430																														
M-430	iA	2P	30iB	-	-	●	o	2	700	6	± 0.5	45	360	230	400	380	300	540	300	320	340	300	300	720	3.5/0.032	3.5/0.032	1.5/0.0065	1	IP67	IP67
M-430	iA	2PH	30iB	-	-	●	o	2	900	6	± 0.5	57	360	230	383	380	300	540	300	320	320	500	500	1700	3.5/0.032	3.5/0.032	1.5/0.0065	1	IP67	IP67
M-430	iA	4FH	30iB	-	-	●	o	4	900	5	± 0.5	55	360	230	383	300	540	-	300	320	320	360	2000	-	3.5/0.064	0/0.01	-	1	IP67	IP67
Роботы серии M-10																														
M-10	iA	7L	30iB	-	o	●	o	7	1633	6	± 0.08	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	30iB	-	o	●	o	8	2028	6	± 0.08	150	340[370]	255	462	400	280[360]	540[900]	200	200	210	430	430	630	7.7/0.24	7.7/0.24	0.2/0.0027	1	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	1	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	1	IP54/IP55	IP67
M-10	iA	12S	30iB	-	o	●	o	12	1098	6	± 0.08	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	30iB	-	o	●	o	12	1420	6	± 0.08	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
Роботы серии M-20																														
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	1	IP54/IP55	IP67
M-20	iA	20T	30iB	-	-	●	o	20	1662 *1)	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	1	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	1	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	1	IP54/IP55	IP67
M-20	iA	20MT	30iB	-	-	●	o	20	1663 *1)	6	± 0.08	185	*1)	300	586	400	280	900	*1)	175	180	405	405	615	45.1/2.01	45.1/2.01	30.0/1.01	1	IP54	IP67
M-20	iB	25	30iB	-	o	●	-	25	1853	6	± 0.05	250	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	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	1	IP54/IP55	IP67
M-20	iA	35MT	30iB	-	-	●	o	35	1663 *1)	6	± 0.08	187	*1)	300	586	400	280	900	*1)	180	200	350	350	400	110/4	110/4	60.0/1.5	1	IP54	IP67
*1) зависит от спецификации рельсы																														
Роботы серии M-410																														
M-410	iB	140H	30iB	-	-	●	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	30iB	-	-	●	o	185	3143	4	± 0.5	1600 [1330]	360	144	136	720	-	-	140	140	140	305	-	-	88	-	-	3	IP54	IP54
M-410	iC	315	30iB	-	-	●	o	315	3143	4	± 0.5	1600 [1330]	360	144	136	720	-	-	90	100	110	195	-	-	155	-	-	3	IP54	IP54
M-410	iB	450	30iB	-	-	●	o	450	3130	4	± 0.5	2430	360	145	135	540	-	-	70	70	70	180	-	-	196 [294]	-	-	3	IP54	IP54
M-410	iC	500	30iB	-	-	●	o	500	3143	4	± 0.5	2410 [1910]	370	144	136	720	-	-	85	85	85	200	-	-	250	-	-	3	IP54	IP54
M-410	iB	700	30iB	-	-	●	o	700	3143	4	± 0.5	2700	360	144	136	540	-	-	60	60	60	120	-	-	490	-	-	3	IP54	IP54
Коллаборативная серия																														
CR-35	iA	35	30iB	-	-	●	o	35	1813	6	± 0.08	990	370	165	258	400	220	900	*7)						110/4	110/4	60.0/1.5	3	IP54 /IP55	-
*7) максимальная декартовская скорость 250mm/sec [750mm/sec., при проверке безопасности]																														
Роботы серии M-710																														
M-710	iC	12L	30iB	-	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	2.5	IP54/IP67	IP67
M-710	iC	20L	30iB	-	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	2.5	IP54/IP67	IP67
M-710	iC	20M	30iB	-	o	●	o	20	2582	6	± 0.15	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	30iB	-	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	2.5	IP5	

Робот			Контроллер					Макси-мальная нагрузка на кисть (кг)	Досига-емость (мм)	Управляе-мых осей	Повторяе-мость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота (°)						Максимальная скорость (°/с)						Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм²)	Среднее Потребление энергии (кВт)	Класс IP	
Серия	Версия	Модель	Версия	Модель шкафа			J1						J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6							
				Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа А																		Шкаф типа В					Корпус стандарт-ный /опцио-нальный	Запястье и рука J3 стандарт-ный /опцио-нальный

Дельта роботы																													
Роботы серии М-1																													
M-1	iA	1H	30iB	●	○	-	-	1	280	3	± 0.02	18 *2)	ø 280 x 100 *3)	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	*4)	0.2	IP20	IP20
M-1	iA	0.5S	30iB	●	○	-	-	0.5 [1]	280	4	± 0.02	20 *2)	ø 280 x 100 *3)	720	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	*4)	0.2	IP20	IP20
M-1	iA	0.5A	30iB	●	○	-	-	0.5 [1]	280	6	± 0.02	23 *2)	ø 280 x 100 *3)	720	300	720	-	-	-	-	-	-	-	-	-	*4)	0.2	IP20	IP20
M-1	iA	1HL	30iB	●	○	-	-	1	420	3	± 0.03	21 *2)	ø 420 x 150 *3)	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	*4)	0.2	IP20	IP20
M-1	iA	0.5SL	30iB	●	○	-	-	0.5 [1]	420	4	± 0.03	23 *2)	ø 420 x 150 *3)	720	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	*4)	0.2	IP20	IP20
M-1	iA	0.5AL	30iB	●	○	-	-	0.5 [1]	420	6	± 0.03	26 *2)	ø 420 x 150 *3)	720	300	720	-	-	-	-	-	-	-	-	-	*4)	0.2	IP20	IP20

*2) Вместе с базой																														*3) Ø в мм по высоте в мм										*4) см. диаграмму нагрузки запястья									
Роботы серии М-2																																																	
M-2	iA	3S	30iB	●	○	○	-	3	800	4	± 0.1	120	ø 800 x 300 *3)			720	-	-	-	-	-	3500	-	-	*4)			2.5	IP67/IP69K	IP69K																			
M-2	iA	3A	30iB	●	○	○	-	3	800	6	± 0.1	140	ø 800 x 300 *3)			720	300	720	-	-	-	1700	1700	1700	*4)			2.5	IP67/IP69K	IP69K																			
M-2	iA	3SL	30iB	●	○	○	-	3	1130	4	± 0.1	120	ø 1130 x 400 *3)			720	-	-	-	-	-	3500	-	-	*4)			2.5	IP67/IP69K	IP69K																			
M-2	iA	3AL	30iB	●	○	○	-	3	1130	6	± 0.1	140	ø 1130 x 400 *3)			720	300	720	-	-	-	1700	1700	1700	*4)			2.5	IP67/IP69K	IP69K																			
M-2	iA	6H	30iB	●	○	○	-	6	800	3	± 0.1	115	ø 800 x 300 *3)			-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	*4)			2.5	IP67/IP69K	IP69K																		
M-2	iA	6HL	30iB	●	○	○	-	6	1130	3	± 0.1	115	ø 1130 x 400 *3)			-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	*4)			2.5	IP67/IP69K	IP69K																		

*3) Ø в мм по высоте в мм																												*4) см. диаграмму нагрузки запястья									
Роботы серии М-3																																					
M-3	iA	6S	30iB	●	○	○	-	6 [8]	1350	4	± 0.1	160	Ø 1350 x 500 *3)	720	-	-	-	-	-	4000	-	-					*4)	2.5	IP67	IP67							
M-3	iA	6A	30iB	●	○	○	-	6	1350	6	± 0.1	175	Ø 1350 x 500 *3)	720	300	720	-	-	-	-	4000	2000	2000					*4)	2.5	IP67	IP67						
M-3	iA	12H	30iB	●	○	○	-	12	1350	3	± 0.1	155	Ø 1350 x 500 *3)	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		*4)	2.5	IP67	IP67							
*3) Ø в мм по высоте в мм																												*4) см. диаграмму нагрузки запястья									

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	-	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	-	2.5	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	-	2.5	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	-	3	IP54	IP54
M-410	iC	185	30iB	-	-	●	○	185	3143	4	± 0.5	1600 (1330)	360	144	136	720	-	-	140	140	140	305	-	-	88	-	-	3	IP54	IP54
M-410	iC	315	30iB	-	-	●	○	315	3143	4	± 0.5	1600 (1330)	360	144	136	720	-	-	90	100	110	195	-	-	155	-	-	3	IP54	IP54
M-410	iB	450	30iB	-	-	●	○	450	3130	4	± 0.5	2430	360	145	135	540	-	-	70	70	70	180	-	-	196 [294]	-	-	3	IP54	IP54
M-410	iC	500	30iB	-	-	●	○	500	3143	4	± 0.5	2410 (1910)	370	144	136	720	-	-	85	85	85	200	-	-	250	-	-	3	IP54	IP54
M-410	iB	700	30iB	-	-	●	○	700	3143	4	± 0.5	2700	360	144	136	540	-	-	60	60	60	120	-	-	490	-	-	3	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	1	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	0.5	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	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K
ARC Mate 100	iC	7L	30iB	-	○	●	○	3 [7]	1633	6	± 0.08	135	340 [360]	250	447	380	280 [380]	540 [720]	230	225	230	430	430	630	7.7/0.24		7.7/0.24	0.2/0.0027	1	IP54	IP54
ARC Mate 100	iC	8L	30iB	-	○	●	○	3 [8]	2028	6	± 0.08	150	340 [370]	255	462	400	280 [360]	540 [900]	200	200	210	430	430	630	7.7/0.24		7.7/0.24	0.2/0.0027	1	IP54	IP54
ARC Mate 100	iC	12S	30iB	-	○	●	○	3 [12]	1098	6	± 0.08	130	340 [360]	250	340	380	280 [380]	540 [720]	260	280	315	430	430	630	7.7/0.24		7.7/0.24	0.2/0.0027	1	IP54	IP54
ARC Mate 100	iC	12	30iB	-	○	●	○	3 [12]	1420	6	± 0.08	130	340 [360]	250	447	380	280 [380]	540 [720]	230	225	230	430	430	630	7.7/0.24		7.7/0.24	0.2/0.0027	1	IP54	IP54
ARC Mate 120	iC	12L	30iB	-	○	●	○	3 [12]	2009	6	± 0.08	250	370	260	460,6	400	280 [360]	540 [900]	200	175	190	430	430	630	7.7/0.24		7.7/0.24	0.22/0.0027	1	IP54	IP54
ARC Mate 120	iC		30iB	-	○	●	○	3 [20]	1811	6	± 0.08	250	370	260	458	400	280 [360]	540 [900]	195	175	180	360	360	550	7.7/0.24		7.7/0.24	0.22/0.0027	1	IP54	IP54

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

Портальные роботы																														
M-20	iA	20T	30iB	-	-	●	○	20	1662 *1)	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	1	IP54	IP67
M-20	iA	20MT	30iB	-	-	●	○	20	1663 *1)	6	± 0.08	185	*1)	300	586	400	280	900	*1)	175	180	405	405	615	45.1/2.01	45.1/2.01	30.0/1.01	1	IP54	IP67
M-20	iA	35MT	30iB	-	-	●	○	35	1663 *1)	6	± 0.08	187	*1)	300	586	400	280	900	*1)	180	200	350	350	400	110/4	110/4	60.0/1.5	1	IP54	IP67
M-710	iC	50T	30iB	-	○	●	○	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	30iB	-	○	●	○	70	1900 *1)	6	± 0.07	410	*1)	261	491	720	250	720	*1)	120	120	225	225	325	294/28	294/28	147/11	2.5	IP54/IP67	IP67
R-2000	iB	200T	30iB	-	-	●	○	200	2208 *1)	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	3	IP54/IP56	IP67



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



РОБОТЫ



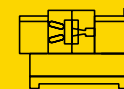
СИСТЕМЫ ЧПУ
Двигатели и приводы,
углекислотные и
волоконные лазеры



ROBODRILL
Вертикальные
обрабатывающие
центры с ЧПУ



ROBOCUT
Электроэрозионные
проволочные вырезные
станки с ЧПУ



ROBOSHOT
Электрические ТПА с ЧПУ



WWW.FANUC.RU