

THE FACTORY AUTOMATION COMPANY

FANUC

Robotok

termékáttekintő



A LEGKISEBBTŐL A LEGERŐSEBBIG



100% FANUC

A FANUC a robotok legszélesebb választékát kínálja a világon, hogy a legkülönbözőbb alkalmazási területek és iparágak igényeinek tudjon megfelelni. Ezek a robotok az alapvető összetevői a magas követelményeket támogató automatizálási feladatoknak.

A FANUC a világ vezető gyártója a gyáratomizálási megoldásoknak, csaknem 40 év tapasztalattal a robottechnika fejlesztésében, több mint 810 000 telepített robottal szerte a világon, és elégedett ügyfelekkel a világ minden sarkában.

Az Önnek nyújtott előnyök:

- több mint 100 különböző robottípus
- terhelhetőség 2300 kg-ig
- munkavégzési távolság 4683 mm-ig
- egyszerű kezelés
- optimalizált energiafogyasztás
- az élettartam végéig elérhető alkatrész-utánpótlás

Egyszerűvé tesszük még a legkomplikáltabb automatizálási feladatokat is:

a FANUC minden robotja, CNC-je és gépe ugyanazt a vezérlőplatformot használja. Ez azt jelenti, hogy a rakodáshoz és kirakodáshoz használt robotok gyorsan és egyszerűen beépíthetők a szerszámgépekkel kapcsolatos elgondolásaiba.

A gépek és robotok egyszerűen egymáshoz kapcsolhatók a FANUC-illesztőfelületen keresztül. A CNC vezérlőkön találhatóak a robotok figyelésére és vezérlésére szolgáló képernyők és viszont.

Elérhetőek hatékony hálózatkezelési megoldásaink is, amelyek lehetővé teszik az automatizált gyártósorok és szerszámgép-rendszerek összekapcsolását.



EGY VEZÉRLŐPLATFORM VÉGTELEN LEHETŐSÉGEK



több mint

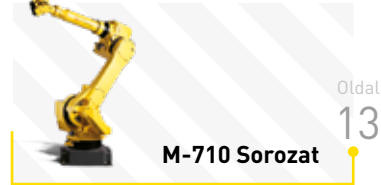
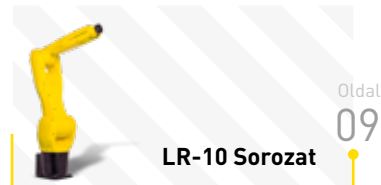
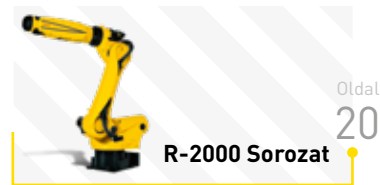
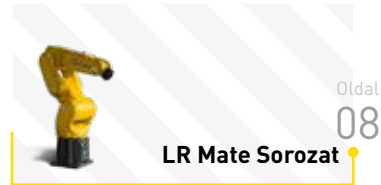
810,000
telepített robot
világszerte

akár

9,400
legyártott robot
havonta

TARTALOMJEGYZÉK

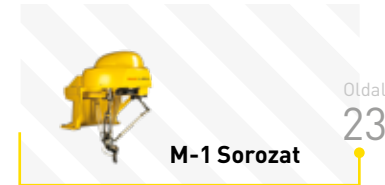
Csuklós robotok



Kollaboratív robotok



Delta robotok



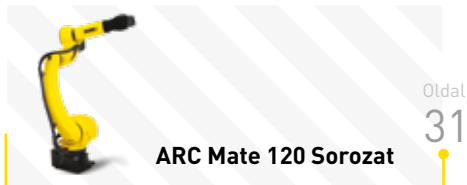
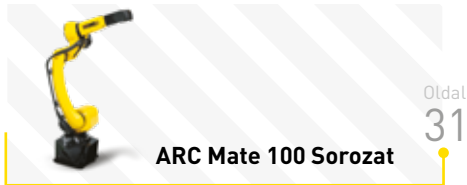
SCARA robotok



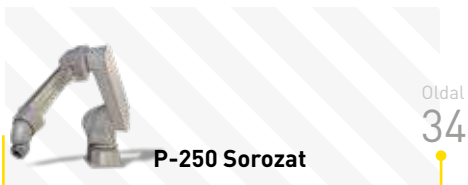
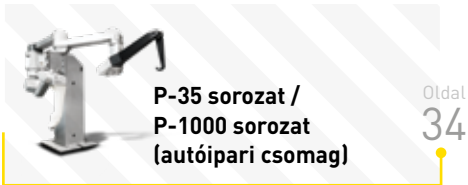
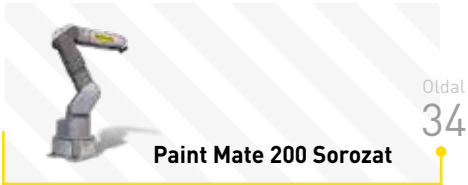
Palettázó robotok



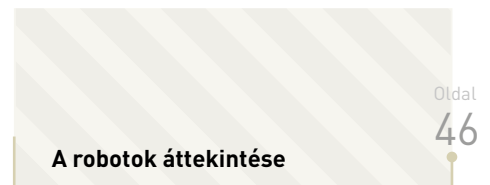
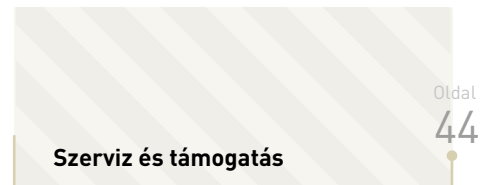
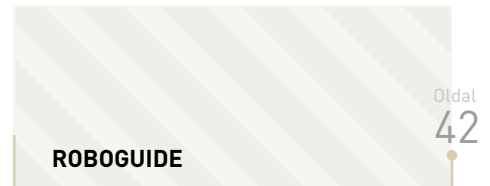
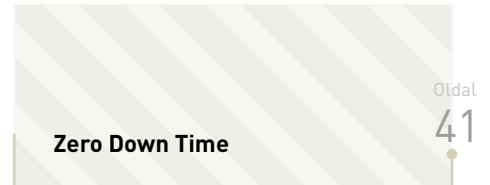
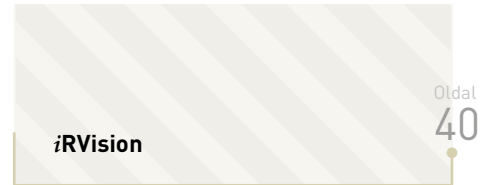
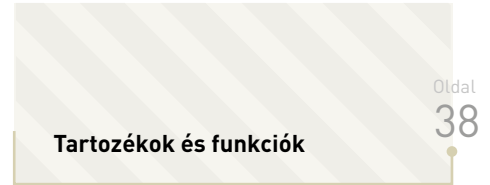
Ívhegesztő robotok



Festő-robotok



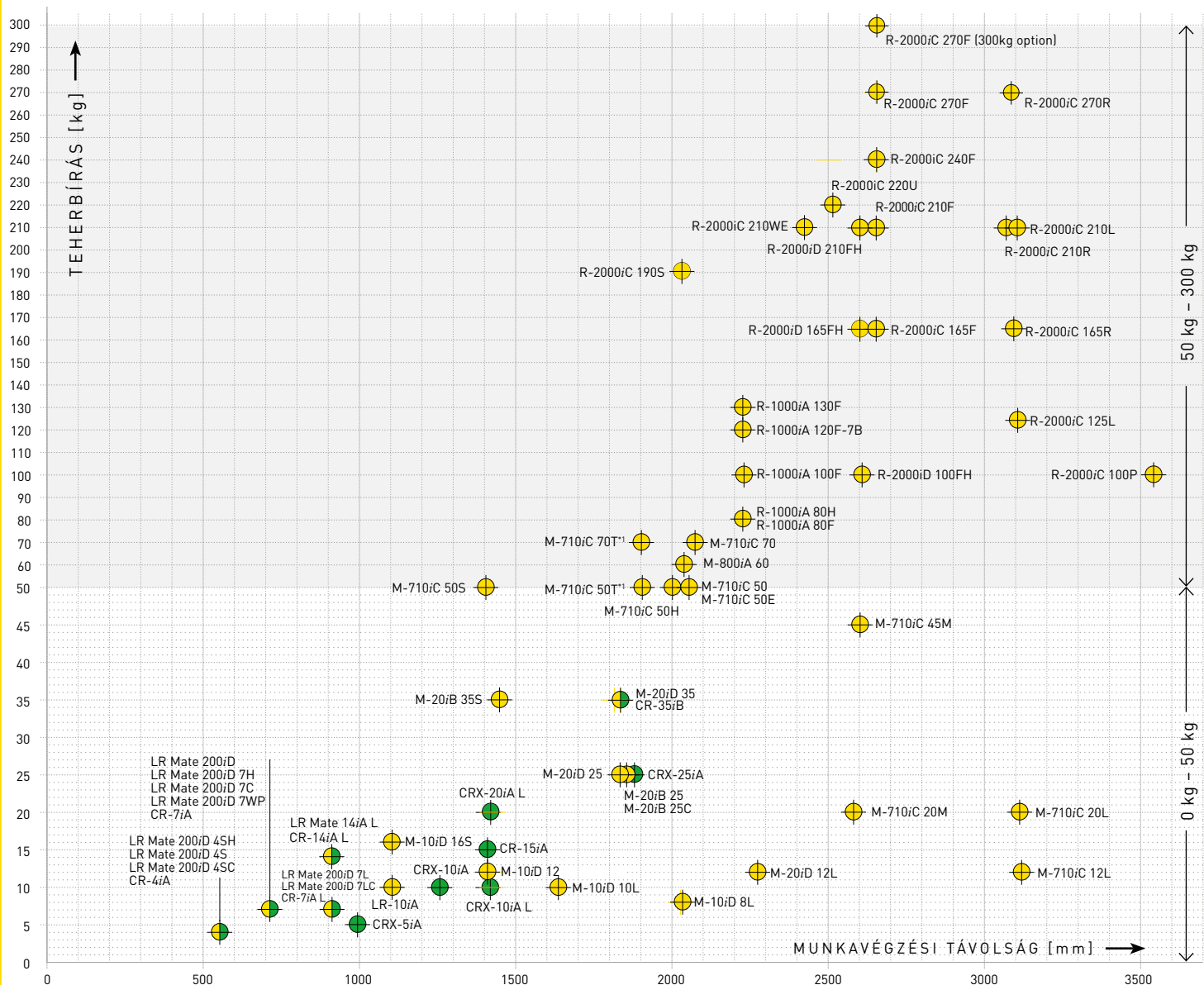

Vezérlők



TALÁLJA MEG AZ ÖN ROBOTJÁT!

CSUKLÓS ROBOTOK


LR Mate | LR-10 | M-10 | M-20 | M-710 | M-800 | R-1000 | R-2000 | CR | CRX


LR Mate Sorozat
Oldal 8




LR-10 Sorozat
Oldal 9




M-10 Sorozat
Oldal 11



M-20 Sorozat
Oldal 12



M-710 Sorozat
Oldal 13




M-800 Sorozat
Oldal 15



R-1000 Sorozat
Oldal 19



R-2000 Sorozat
Oldal 20



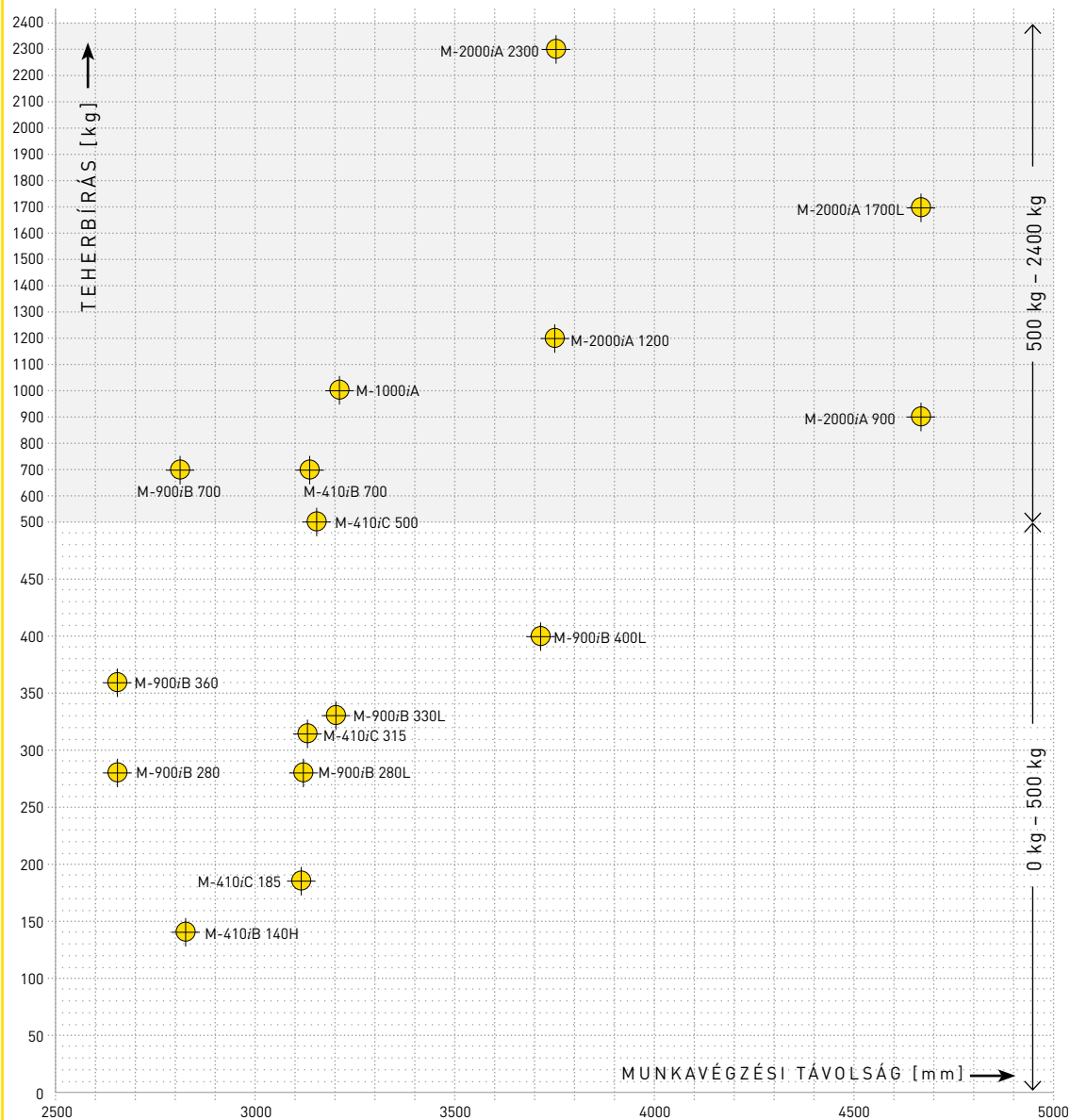
CR Sorozat
CRX Sorozat
Oldal 21

*1) a sín specifikációjától függően

TALÁLJA MEG AZ ÖN ROBOTJÁT!

CSUKLÓS ROBOTOK

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



M-410 Sorozat
Oldal..... 14



M-900 Sorozat
Oldal..... 16



M-1000 Sorozat
Oldal..... 17



M-2000 Sorozat
Oldal..... 18



LR Mate Sorozat



Max. terhelhetőség a csuklónál: **14 kg**



Max. munkavégzési távolság: **911 mm**



Kapható robotváltozatok:

- LR Mate 200iD/4SH Rövid karú, 5 tengelyes (2 integrált mágnesszelep)
- LR Mate 200iD/4S Rövid karú (2 integrált mágnesszelep)
- LR Mate 200iD/4SC Rövid kar, tisztatéri, élelmiszeripari zsír (2 beépített elektromágneses szelep), fehér epoxibevonat
- LR Mate 200iD/7H 5 tengelyes, (2*2 integrált mágnesszelep)
- LR Mate 200iD/7C Tisztatéri, élelmiszeripari zsír (2 beépített elektromágneses szelep), fehér epoxibevonat
- LR Mate 200iD/7WP Mosásálló
- LR Mate 200iD Alaptípus (2*2 integrált mágnesszelep)
- LR Mate 200iD/7L Hosszú karú (2*2 integrált mágnesszelep)
- LR Mate 200iD/7LC Hosszú kar, tisztatéri, élelmiszeripari zsír (2*2 beépített elektromágneses szelep), fehér epoxibevonat
- LR Mate 200iD/14L Hosszú karú (2*2 integrált mágnesszelep)



LR Mate 200iD

Robot			Vezérlő						Max. terhelhetőség a csuklónál (kg)	Munkavégzési távolság (mm)	Vezérelt tengelyek	Ismétlési pontosság (mm)	Mechanikai tömeg (kg)	Mozgási tartomány (°)						Maximális sebesség (°/s) *17						J4 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm ²)	J5 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm ²)	J6 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm ²)	Állagos teljesítmény/felvétel (kW)	Védettség		
Sorozat	Verzió	Típus	Verzió	Vezérlőszekrény típusa										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Test	alapképzés/választható	Csukló és J3 kar alapképzés/választható
LR Mate 200	iD	4SH	●	-	○	●	-	-	4	550	5	± 0.013**	19	360	230	402	240	720	-	460	460	520	560	1500	-	8.86/0.2	4.0/0.046 (5.5/0.083)	-	0.5	IP67	IP67	
LR Mate 200	iD	4S	●	-	○	●	-	-	4	550	6	± 0.01**	20	360	230	402	380	240	720	460	460	520	560	900	8.86/0.2	8.86/0.2	4.9/0.067	0.5	IP67	IP67		
LR Mate 200	iD	4SC	●	-	○	●	-	-	4	550	6	± 0.013**	20	360	230	402	380	236	720	460	460	520	560	900	8.86/0.2	8.86/0.2	4.9/0.067	0.5	IP67	IP67		
LR Mate 200	iD	7H	●	-	○	●	-	-	7	717	5	± 0.018**	24	360	245	420	250	720	-	450	380	520	545	1500	-	16.6/0.47	4.0/0.046 (5.5/0.15)	-	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K	
LR Mate 200	iD	7C	●	-	○	●	-	-	7	717	6	± 0.018**	25	360	245	420	380	250	720	450	380	520	550	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67	IP67		
LR Mate 200	iD	7WP	●	-	-	●	-	-	7	717	6	± 0.018**	25	360	245	420	380	250	720	450	380	520	550	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K		
LR Mate 200	iD		●	-	○	●	-	-	7	717	6	± 0.01**	25	360	245	420	380	250	720	450	380	520	550	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K		
LR Mate 200	iD	7L	●	-	○	●	-	-	7	911	6	± 0.01**	27	360	245	430	380	250	720	370	310	410	550	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K		
LR Mate 200	iD	7LC	●	-	○	●	-	-	7	911	6	± 0.018**	27	360	245	430	380	250	720	370	310	410	550	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67	IP67		
LR Mate 200	iD	14L	●	-	○	●	-	-	14	911	6	± 0.01**	27	360	245	430	380	250	720	120	61	58	400	240	400	31.0/0.66	31.0/0.66	13.4/0.30	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K	

● alapképzés ○ kérésre - nem kapható [] hardver és/vagy szoftver opcióval * 2] opcionálisan 3 elektromágneses szelep *17] az LR Mate 200iD/14L vonatkozólag: Max. lineáris sebesség 500 mm/sec ** ISO9283 szabvány alapján

LR-10 Sorozat



Max. terhelhetőség a csuklónál: **10/13 kg** *3



Max. munkavégzési távolság: **1101 mm**

Kapható robotváltozatok:

LR-10iA/10

Alaptípus
[2*2 integrált mágnesszelep]



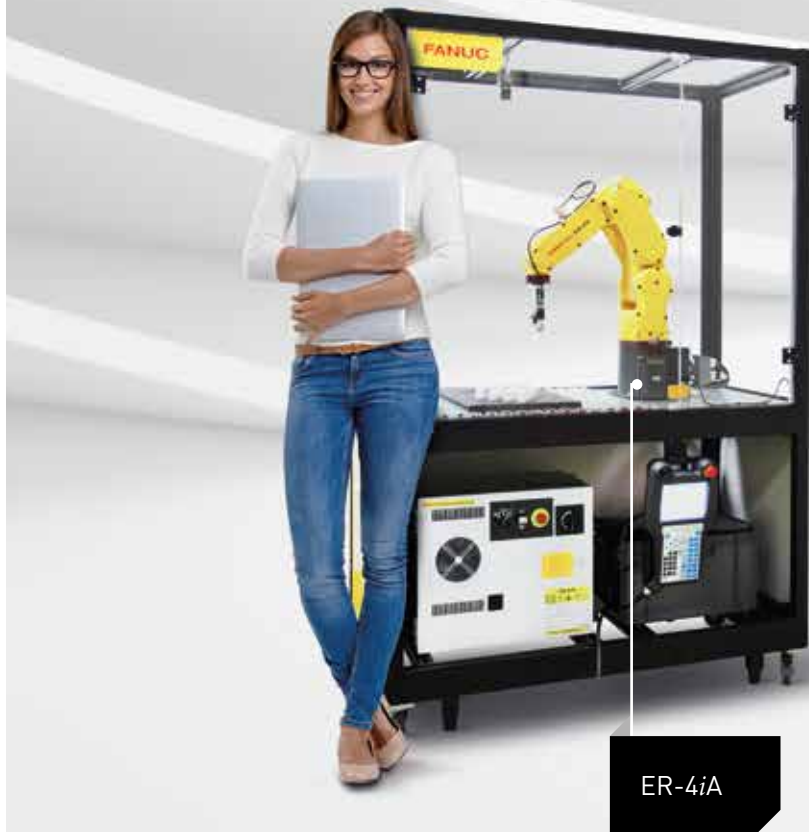
LR-10iA/10



Robot			Vezérlő					Max. terhelhetőség a csuklónál (kg)	Munkavégzési távolság (mm)	Vezérelt tengelyek	Ismétlési pontosság (mm)	Mechanikai tömeg (kg)	Mozgási tartomány (°)						Maximális sebesség (°/s)						J4 nyomaték/tehetetlenség [Nm/kgm ²]	J5 nyomaték/tehetetlenség [Nm/kgm ²]	J6 nyomaték/tehetetlenség [Nm/kgm ²]	Átlagos teljesítményfelvétel [kW]	Védettség		
Sorozat	Verzió	Típus	Verzió		Vezérlőszekrény típusa								J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Test	Alapkiépítés/választható	Csukló és J3 kar alapkiépítés/választható
			R-30iB Plus	Compact vezérlőszek	Open air vezérlőszek	Mateo vezérlőszek	A-vezérlőszek																								
LR-10	iA	10	●	-	-	●	-	-	10/13*3	1101	6	± 0.01 **	46	370	235	421	380	250	720	300	230	340	500	400	800	21.0/0.77	21.0/0.77	10.0/0.28	-	IP67	IP67

● alapkiépítés ○ kérésre - nem kapható () hardver és/vagy szofver opcióval *2) opcionálisan 3 elektromágneses szelep *3) opcionális nagy terhelhetőségű mód = max 890 mm működési tér ** ISO9283 szabvány alapján

Oktatási Csomagok



ER-4iA



CRX-10iA

Robottechnikai ismeretek iskolák és egyetemek számára

Minden alapvető szakismeret külön csomagban.

Tervezésénél a fiatal tanulókat tartottuk szem előtt, hogy közvetlen tapasztalatot szerezhessenek az élvonalbeli ipari robotok programozásában és működtetésében. A csomag tartalma szorosan kapcsolódik a modern ipari alkalmazásokhoz és megtalálható bennük minden útmutatás az oktatáshoz.

M-10 Sorozat



Max. terhelhetőség
a csuklónál: **16 kg**



Max. munkavégzési
távolság: **2028 mm**

Kapható robotváltozatok:

M-10iD/8L	Hosszú karú, üreges csuklójú/alap
M-10iD/10L	Hosszú karú, üreges csuklójú/alap
M-10iD/12	Üreges csuklójú/alap
M-10iD/16S	Rövid kar, üreges csuklójú/alap



M-10iD/12



Robot			Vezérlő						Max. terhelhetőség a csuklónál (kg)	Munkavégzési távolság (mm)	Vezérelt tengelyek	Ismétlési pontosság (mm)	Mechanikai tömeg (kg)	Mozgási tartomány (°)						Maximális sebesség (°/s)						J4 nyomaték/tehetetlenség [Nm/kgm ²]	J5 nyomaték/tehetetlenség [Nm/kgm ²]	J6 nyomaték/tehetetlenség [Nm/kgm ²]	Átlagos teljesítményfelvétel [kW]	Védettség		
Sorozat	Verzió	Típus	Verzió		Vezérlőszekrény típusa									J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Test	Alapkiépítés/választható	Csukló és J3 kar alapkiépítés/választható
			R-30iB Plus	Compact vezérlőszek	Open air vezérlőszek	Mate vezérlőszek	A-vezérlőszek	B-vezérlőszek																								
M-10	iD	8L	●	-	-	○	●	○	8	2032	6	± 0.03**	180	340 (370)	235	455	380	360	900	210	210	220	430	450	720	16.1/0.63	16.1/0.63	5.9/0.061	1	IP54	IP67	
M-10	iD	10L	●	-	-	○	●	○	10	1636	6	± 0.03**	150	340 (370)	235	455	380	360	900	260	240	260	430	450	720	22.0/0.65	22.0/0.65	9.8/0.17	1	IP54/IP65	IP67	
M-10	iD	12	●	-	-	○	●	○	12	1441	6	± 0.02**	145	340 (370)	235	455	380	360	900	260	240	260	430	450	720	26.0/0.90	26.0/0.90	11.0/0.30	1	IP54/IP65	IP67	
M-10	iD	16S	●	-	-	○	●	○	16	1103	6	± 0.02**	140	340 (370)	235	340	380	360	900	290	270	270	430	450	730	26.0/0.90	26.0/0.90	11.0/0.30	1	IP54 /IP65	IP67	

M-20 Sorozat



Max. terhelhetőség a csuklónál: **35 kg**



Max. munkavégzési távolság: **2272 mm**

Kapható robotváltozatok:

M-20iD/12L	Hosszú karú, üreges csuklójú/alap
M-20iB/25	Alaptípus (2 integrált mágnesszelep)
M-20iD/25	Üreges csuklójú/alap
M-20iB/25C	Tisztatéri, élelmiszeripari zsír, fehér epoxibevonat
M-20iB/35S	Rövid karú
M-20iD/35	Magas inercia, üreges csukló/alap



M-20iD/12L

Robot			Vezérlő						Max. terhelhetőség a csuklónál (kg)	Munkavégzési távolság (mm)	Vezérelt tengelyek	Ismétlési pontosság (mm)	Mechanikai tömeg (kg)	Mozgási tartomány (°)						Maximális sebesség (°/s)						J4 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm ²)	J5 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm ²)	J6 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm ²)	Átlagos teljesítményfelvétel (kW)	Védettség		
Sorozat	Verzió	Típus	Verzió	Vezérlőszekrény típusa										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Test	Alapkiépítés/választható	Csukló és J3 kar alapkiépítés/választható
M-20	iD	12L	●	-	-	○	●	●	12	2272	6	± 0.03**	250	340 (370)	260	475	400	360	900	210	210	265	420	450	720	22.0/0.65	22.0/0.65	9.8/0.17	1	IP54/IP65	IP67	
M-20	iB	25	●	-	-	○	●	○	25	1853	6	± 0.02**	210	340 (360)	240	303	400	290	540	205	205	260	415	415	880	51/2.2	51/2.2	31/1.2	1	IP67	IP67	
M-20	iD	25	●	-	-	○	●	○	25	1831	6	± 0.02**	250	340 (370)	260	458	400	280 (360)	540 (900)	210	210	265	420	420	720	52.0/2.4	52.0/2.4	32.0/1.2	1	IP54/IP65	IP67	
M-20	iB	25C	●	-	-	○	●	○	25	1853	6	± 0.023**	210	340 (360)	240	303	400	290	540	205	205	260	415	415	880	51/2.2	51 / 2.2	31 / 1.2	1	IP67	IP67	
M-20	iB	35S	●	-	-	-	●	○	35	1445	6	± 0.02**	205	340 (360)	240	301.5	400	260	540	205	205	260	415	415	880	51 / 2.2	51 / 2.2	31 / 1.2	1	IP67	IP67	
M-20	iD	35	●	-	-	○	●	○	35	1831	6	± 0.03**	250	340 (370)	260	458	400	280 (360)	540 (900)	180	180	200	350	350	400	110.0/4.0	110.0/4.0	60.0/1.5	1	IP54/IP65	IP67	

M-710 Sorozat



Max. terhelhetőség
a csuklónál: **70 kg**



Max. munkavégzési
távolság: **3123 mm**



M-710iC/50

Kapható robotváltozatok:

M-710iC/12L, /20L	Hosszú karú
M-710iC/20M, /45M	Nagy tehetetlenségű
M-710iC/50S	Rövid karú
M-710iC/50H	5 tengelyes
M-710iC/50, /70	Alaptípus
M-710iC/50E	Eltolt csuklójú
M-710iC/50T, /70T	Függesztett szerelésű



Robot			Vezérlő						Max. terhelhetőség a csuklónál (kg)	Munkavégzési távolság (mm)	Vezérelt tengelyek	Ismétlési pontosság (mm)	Mechanikai tömeg (kg)	Mozgási tartomány [°]						Maximális sebesség [°/s]						J4 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm ²)	J5 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm ²)	J6 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm ²)	Átlagos teljesítményfelvétel (kW)	Védettség		
Sorozat	Verzió	Típus	Verzió		Vezérlőszekrény típusa									J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Test	Alapkiépítés/ választható	Csukló és J3 kar alapkiépítés/ választható
			R-30iB Plus	Compact vezérlőszek	Open air vezérlőszek	Matte vezérlőszek	A-vezérlőszek	B-vezérlőszek																								
M-710	iC	12L	●	-	-	○	●	○	12	3123	6	± 0.09**	540	360	225	434	400	380	720	180	180	180	400	430	630	22.0/0.65	22.0/0.65	9.8/0.17	2.5	IP54/IP67	IP67	
M-710	iC	20L	●	-	-	○	●	○	20	3110	6	± 0.06**	540	360	225	432	400	280	900	175	175	180	350	360	600	39.2/0.88	39.2/0.88	19.6/0.25	2.5	IP54/IP67	IP67	
M-710	iC	20M	●	-	-	○	●	○	20	2582	6	± 0.06**	530	360	225	435	400	280	900	175	175	180	350	360	600	39.2/0.88	39.2/0.88	19.6/0.25	2.5	IP54/IP67	IP67	
M-710	iC	45M	●	-	-	○	●	○	45	2606	6	± 0.06**	570	360	225	440	800	250	800	180	180	180	250	250	360	206/28	206/28	127/20	2.5	IP54/IP67	IP67	
M-710	iC	50S	●	-	-	○	●	○	50	1359	6	± 0.04**	545	360	169	376	720	250	720	175	175	175	250	250	355	206/28	206/28	127/11	2.5	IP54/IP67	IP67	
M-710	iC	50T	●	-	-	○	●	○	50	1900 ^{*1)}	6	± 0.07	410	*1)	261	491	720	250	720	*1)	175	175	175	250	250	355	206/28	206/28	127/11	2.5	IP54/IP67	IP67
M-710	iC	50H	●	-	-	○	●	○	50	2003	5	± 0.15	540	360	225	440	234	720	-	175	175	175	175	720	-	150/6.3	68/2.5	-	2.5	IP54/IP67	IP67	
M-710	iC	50	●	-	-	○	●	○	50	2050	6	± 0.03**	560	360	225	440	720	250	720	175	175	175	250	250	355	206/28	206/28	127/11	2.5	IP54/IP67	IP67	
M-710	iC	50E	●	-	-	○	●	○	50	2050	6	± 0.07	560	360	225	440	720	380	720	175	175	175	250	240	340	206/28	176/10.8	98/3.3	2.5	IP54	IP67	
M-710	iC	70T	●	-	-	○	●	○	70	1900 ^{*1)}	6	± 0.07	410	*1)	261	491	720	250	720	*1)	120	120	225	225	225	294/28	294/28	147/11	2.5	IP54/IP67	IP67	
M-710	iC	70	●	-	-	○	●	○	70	2050	6	± 0.04**	560	360	225	440	720	250	720	160	120	120	225	225	225	294/28	294/28	147/11	2.5	IP54/IP67	IP67	

● alapkiépítés ○ kérésre - nem kapható [] hardver és/vagy szofver opcióval *1) a sín specifikációjától függően ** ISO9283 szabvány alapján

M-410 Sorozat



Max. terhelhetőség a csuklónál: **700 kg**



Max. munkavégzési távolság: **3143 mm**



M-410iC/185

Kapható robotváltozatok:

M-410iB/140H 5 tengelyes, belső csukló

M-410iB/700 Üreges csuklójú

M-410iC/110 Belső csukló

M-410iC/185, /315, /500 Üreges csuklójú



Robot		Vezérlő						Max. terhelhetőség a csuklónál (kg)	Munkavégzési távolság (mm)	Vezérelt tengelyek	Ismétlési pontosság (mm)	Mechanikai tömeg (kg)	Mozgási tartomány [°]						Maximális sebesség [°/s]						J4 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm ²)	J5 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm ²)	J6 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm ²)	Átlagos teljesítményfelvétel (kW)	Védettség		
Sorozat	Verzió	Típus	Verzió	Vezérlőszekrény típusa			J1						J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	Test					Csukló és J3 kar		
M-410	iB	140H	●	-	-	-	●	○	140	2850	5	± 0.2	1200	360	155	112	20	720	-	140	115	135	135	420	-	147	53	-	3	IP54	IP54
M-410	iC	110	●	-	-	-	●	○	110	2403	4	± 0.5	1030	370	125	140	720	-	145	130	140	420	-	-	53	-	-	3	IP54	IP54	
M-410	iC	185	●	-	-	-	●	○	185	3143	4	± 0.5	1600(1330) ^{*5}	360	144	136	720	-	140	140	140	305	-	-	88	-	-	3	IP54	IP54	
M-410	iC	315	●	-	-	-	●	○	315	3143	4	± 0.5	1600(1330) ^{*5}	360	144	136	720	-	90	100	110	195	-	-	155	-	-	3	IP54	IP54	
M-410	iC	500	●	-	-	-	●	○	500	3143	4	± 0.5	2410(1910) ^{*5}	370	144	136	720	-	85	85	85	200	-	-	250	-	-	3	IP54	IP54	
M-410	iB	700	●	-	-	-	●	○	700	3143	4	± 0.5	2700	360	144	136	540	-	60	60	60	120	-	-	490	-	-	3	IP54	IP54	

● alapkiépítés ○ kérésre - nem kapható () hardver és/vagy szofver opcióval *4 állvány típusa (vezérléssel) *5) kompakt alap típus (vezérlés nélkül)

M-800 Sorozat



Max. terhelhetőség
a csuklónál: **60 kg**



Max. munkavégzési
távolság: **2040 mm**

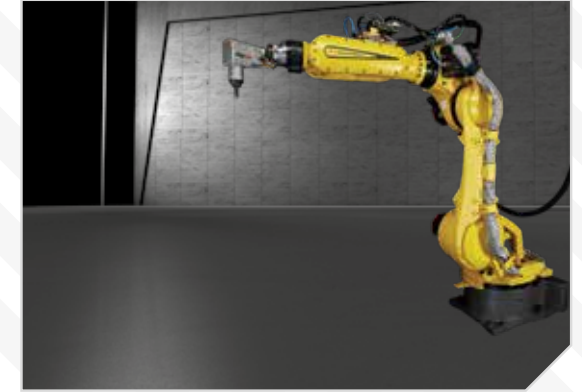
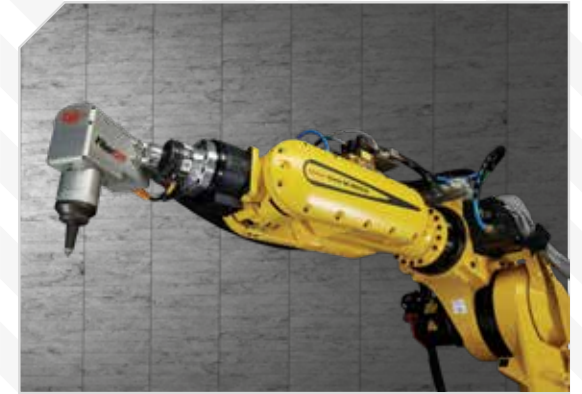


M-800iA/60

Kapható robotváltozatok:

M-800iA/60

Nagy merevségű modell



Robot			Vezérlő						Max. terhelhetőség a csuklónál (kg)	Munkavégzési távolság (mm)	Vezérett tengelyek	Ismétlési pontosság (mm)	Mechanikai tömeg (kg)	Mozgási tartomány (°)						Maximális sebesség (°/s)						J4 nyomaték/tehetetlenség [Nm/kgm ²]	J5 nyomaték/tehetetlenség [Nm/kgm ²]	J6 nyomaték/tehetetlenség [Nm/kgm ²]	Átlagos teljesítményfelvétel [kW]	Védettség			
Sorozat	Verzió	Típus	Verzió		Vezérlőszekrény típusa									J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Test	Alapkiépítés/választható	Csukló és J3 kar	Alapkiépítés/választható
			R-30iB Plus	Compact	Open air	Mate	A-	B-																									
M-800	iA	60	●	-	-	-	●	○	60	2040	6	± 0.03**	820	370	225	340	720	250	720	150	150	150	260	260	400	210/30	210/30	130/20	2,5	-	-		

● alapkiépítés ○ kérésre - nem kapható [] hardver és/vagy szofver opcióval ** ISO9283 szabvány alapján

M-900 Sorozat



Max. terhelhetőség
a csuklónál: **700 kg**



Max. munkavégzési
távolság: **3704 mm**



M-900iB/700

Kapható robotváltozatok:

M-900iB/280 Nagy szilárdságú típus

M-900iB/360, /700 Alaptípus

M-900iB/280L, /330L, /400L Hosszú karú



Robot			Vezérlő						Max. terhelhetőség a csuklónál (kg)	Munkavégzési távolság (mm)	Vezérelt tengelyek	Ismétlési pontosság (mm)	Mechanikai tömeg (kg)	Mozgási tartomány [°]						Maximális sebesség [°/s]						J4 nyomaték/tehetetlenség [Nm/kgm ²]	J5 nyomaték/tehetetlenség [Nm/kgm ²]	J6 nyomaték/tehetetlenség [Nm/kgm ²]	Átlagos teljesítményfelvétel (kW)	Védettség		
Sorozat	Verzió	Típus	Verzió		Vezérlőszekrény típusa		J1	J2						J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	Test	Alapkiépítés/választható					Csukló és J3 kar alapkiépítés/választható		
			R-30iB Plus	Compact vezérlőszek	Open air vezérlőszek	Mate vezérlőszek																									A-vezérlőszek	B-vezérlőszek
M-900	iB	280	●	-	-	-	●	○	280	2655	6	± 0.1**	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	●	-	-	-	●	○	280	3103	6	± 0.1**	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	330L	●	-	-	-	●	○	330	3203	6	± 0.1**	1780	370	151	164	720	250	720	100	85	85	90	85	165	2205/340	2205/340	1200/220	3	IP54 /IP56	IP67	
M-900	iB	360	●	-	-	-	●	○	360	2655	6	± 0.1**	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	●	-	-	-	-	●	400	3704	6	± 0.1**	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	●	-	-	-	-	●	700	2832	6	± 0.1**	2800	360	154	160	720	244	720	80	80	80	100	100	160	3400/1098	3400/1098	1725/444	5	IP54 /IP56	IP67	

● alapkiépítés ○ kérésre - nem kapható [] hardver és/vagy szofver opcióval ** ISO9283 szabvány alapján

M-1000 Sorozat



Max. terhelhetőség
a csuklónál:
1000 kg



Max. munkavégzési
távolság:
3253 mm

Kapható robotváltozatok:

M-1000iA

Alaptípus



M-1000iA



Robot		Vezérlő						Max. terhelhetőség a csuklónál (kg)	Munkavégzési távolság (mm)	Vezérelt tengelyek	Ismétlési pontosság (mm)	Mechanikai tömeg (kg)	Mozgási tartomány [°]						Maximális sebesség [°/s]						J4 nyomaték/tehetetlenség [Nm/kgm ²]	J5 nyomaték/tehetetlenség [Nm/kgm ²]	J6 nyomaték/tehetetlenség [Nm/kgm ²]	Átlagos teljesítményfelvétel (kW)	Védettség	
Sorozat	Verzió	Verzió	Vezérlőszekrény típusa										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Test	Alapkiépítés/választható
M-1000	iA	●	-	-	-	●	○	1000	3253	6	± 0.1**	5300	330	145	260	720	240	720	60	50	50	70	70	85	8800/1750	8800/1750	5800/840	8	IP54	IP67

● alapkiépítés ○ kérésre - nem kapható [] hardver és/vagy szofver opcióval ** ISO9283 szabvány alapján

M-2000 Sorozat



Max. terhelhetőség a csuklónál: **2300 kg**



Max. munkavégzési távolság: **4683 mm**

Kapható robotváltozatok:

M-2000iA/900L, /1700L Hosszú karú

M-2000iA/1200, /2300 Alaptípus



M-2000iA/1700L



Robot			Vezérlő						Max. terhelhetőség a csuklónál (kg)	Munkavégzési távolság (mm)	Vezérelt tengelyek	Ismétlési pontosság (mm)	Mechanikai tömeg (kg)	Mozgási tartomány [°]						Maximális sebesség [°/s]						J4 nyomaték/tehetetlenség [Nm/kgm ²]	J5 nyomaték/tehetetlenség [Nm/kgm ²]	J6 nyomaték/tehetetlenség [Nm/kgm ²]	Átlagos teljesítményfelvétel (kW)	Védettség			
Sorozat	Verzió	Típus	Verzió		Vezérlőszekrény típusa									J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Test	alapképzés/választható	Csukló és J3 kar	alapképzés/választható
			R-30iB Plus	Compact	Open air	Mate	A-	B-																									
M-2000	iA	900L	●	-	-	-	●	○	900	4683	6	± 0.18**	9600	330	160	165	720	240	720	45	30	30	50	50	70	14700/2989	14700/2989	4900/2195	8	IP54/IP56	IP67		
M-2000	iA	1200	●	-	-	-	●	○	1200 (1350)	3734	6	± 0.18**	8600	330	160	165	720	240	720	45	30 (25)	30	50	50	70	14700/2989	14700/2989	4900/2195	8	IP54/IP56	IP67		
M-2000	iA	1700L	●	-	-	-	●	○	1700	4683	6	± 0.27**	12500	330	160	165	720	240	720	20	14	14	18	18	40	29400/7500	29400/7500	8820/5500	8	IP54/IP56	IP67		
M-2000	iA	2300	●	-	-	-	●	○	2300	3734	6	± 0.18**	11000	330	160	165	720	240	720	20	14	14	18	18	40	29400/7500	29400/7500	8820/5500	8	IP54/IP56	IP67		

● alapképzés ○ kéreésre - nem kapható [] hardver és/vagy szoftver opcióval ** ISO9283 szabvány alapján

R-1000 Sorozat



Max. terhelhetőség a csuklónál: **130 kg**



Max. munkavégzési távolság: **2230 mm**



R-1000iA

Kapható robotváltozatok:

R-1000iA/80H	5 tengelyes
R-1000iA/80F, /100F	Alaptípus
R-1000iA/120F-7B	7 tengelyes
R-1000iA/130F	6 tengelyes



Robot			Vezérlő						Max. terhelhetőség a csuklónál (kg)	Munkavégzési távolság (mm)	Vezérelt tengelyek	Ismétlési pontosság (mm)	Mechanikai tömeg (kg)	Mozgási tartomány [°]							Maximális sebesség [°/s]							J4 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm ²)	J5 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm ²)	J6 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm ²)	Átlagos teljesítményfelvétel (kW)	Védettség		
Sorozat	Verzió	Típus	Verzió		Vezérlőszekrény típusa									J1	J2	J3	J4	J5	J6	J7	J1	J2	J3	J4	J5	J6	J7					Test	Alapkiépítés/választható	Csukló és J3 kar alapkiépítés/választható
			R-300B Plus	Compact	Open air	Mate	A-vezérlőszekrény	B-vezérlőszekrény																										
R-1000	iA	80H	●	-	-	○	●	○	80	2230	5	± 0.03**	610	360	245	215	20	720	-	-	185	180	180	180	500	-	-	-/48	-/25	-	2.5	IP54/IP55	IP67	
R-1000	iA	80F	●	-	-	○	●	○	80	2230	6	± 0.03**	620	360	245	360	720	250	720	-	170	140	160	230	230	350	-	380/30	380/30	200/20	2.5	IP54 /IP56	IP67	
R-1000	iA	100F	●	-	-	○	●	○	100	2230	6	± 0.03**	665	360	245	360	720	250	720	-	130	110	120	170	170	250	-	690/57	690/57	260/32	2.5	IP54 /IP56	IP67	
R-1000	iA	120F-7B	●	-	-	○	●	○	120	2230	7	± 0.03**	790	360	200	385	720	250	720	225	130	110	120	170	170	250	130	800/71	800/71	360/38	2.5	IP54 /IP56	IP67	
R-1000	iA	130F	●	-	-	○	●	○	130	2230	6	± 0.03**	675	360	245	360	720	250	720	-	130	110	120	170	170	250	-	800/71	800/71	360/38	3	IP54 /IP56	IP67	

● alapkiépítés ○ kérésre - nem kapható [] hardver és/vagy szofver opcióval ** ISO9283 szabvány alapján

R-2000 Sorozat



Max. terhelhetőség
a csuklónál: **270 kg**



Max. munkavégzési
távolság: **3540 mm**



R-2000iD/210FH

Kapható robotváltozatok:

R-2000iC/100P	Talapzatra szerelhető
R-2000iC/125L, /210L	Hosszú karú
R-2000iD/165FH, /210FH	Üreges csuklójú
R-2000iC/220U	Fejjel lefelé szerelhető
R-2000iC/165F, /210F, /240F, /270F	Alaptípus
R-2000iC/165R, /210R, /270R	Állványra szerelhető
R-2000iC/190S	Rövid karú
R-2000iC/210WE	Mosási környezetbe



Robot			Vezérlő						Max. terhelhetőség a csuklónál (kg)	Munkavégzési távolság (mm)	Vezérelt tengelyek	Ismétlési pontosság (mm)	Mechanikai tömeg (kg)	Mozgási tartomány (°)						Maximális sebesség (°/s)						J4 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm ²)	J5 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm ²)	J6 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm ²)	Átlagos teljesítményfelvétel (kW)	Védettség		
Sorozat	Verzió	Típus	Vezérlőszekrény típusa											J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Test	Alapkiépítés/váltható	Csukló és J3 kar alapkiépítés/váltható
			R-30iB Plus	Compact vezérlőszek	Open air vezérlőszek	Mateo vezérlőszek	A- vezérlőszek	B- vezérlőszek																								
R-2000	iC	100P	●	-	-	-	●	○	100	3540	6	± 0.05**	1470	370	200	375	720	250	720	120	100	115	140	140	210	1000/227	1000/227	706/196	2.5	IP54	IP67	
R-2000	iD	100FH	●	-	-	○	●	○	100	2605	6	± 0.05**	1150	370	140	234	420	250	420	105	130	130	200	160	300	850/90	850/90	450/50	2.5	IP54	IP67	
R-2000	iC	125L	●	-	-	○	●	○	125	3100	6	± 0.05**	1115	370	136	301	720	250	720	130	115	125	180	180	260	710/72	710/72	355/40	2.5	IP54 /IP56	IP67	
R-2000	iC	165F	●	-	-	○	●	○	165	2655	6	± 0.05**	1090	370	136	312	720	250	720	130	115	125	180	180	260	940/120	940/120	490/100	2.5	IP54 /IP56	IP67	
R-2000	iD	165FH	●	-	-	○	●	○	165	2605	6	± 0.05**	1130	370	140	234	420	250	420	130	110	115	175	170	280	1000/122	1000/122	620/100	2.5	IP54	IP67	
R-2000	iC	165R	●	-	-	-	●	○	165	3095	6	± 0.05**	1370	370	200	375	720	250	720	115	110	125	180	180	260	940/89	940/89	490/46	2.5	IP54 /IP56	IP67	
R-2000	iC	190S	●	-	-	-	●	○	190	2040	6	± 0.03**	1120	370	210	340	720	250	720	105	90	145	120	120	200	1200/200	1200/200	630/180	3	IP54	IP67	
R-2000	iC	210F	●	-	-	○	●	○	210	2655	6	± 0.05**	1090	370	136	312	720	250	720	120	105	110	140	140	220	1360/225.4	1360/225.4	735/196	2.5	IP54 /IP56	IP67	
R-2000	iD	210FH	●	-	-	○	●	○	210	2605	6	± 0.05**	1130	370	140	234	420	250	420	120	90	100	140	130	220	1380/228	1380/228	735/196	2.5	IP54	IP67	
R-2000	iC	210L	●	-	-	-	●	○	210	3100	6	± 0.05**	1350	370	136	301	720	250	720	105	90	85	120	120	200	1700/320	1700/320	900/230	2.5	IP54 /IP56	IP67	
R-2000	iC	210WE	●	-	-	-	●	○	210	2450	6	± 0.1**	1180	330	141	318	720	250	720	95	85	95	120	120	190	1333/141.1	1333/141.1	706/78.4	3	IP67	IP67	
R-2000	iC	210R	●	-	-	-	●	○	210	3095	6	± 0.05**	1370	370	200	375	720	250	720	105	100	110	140	140	220	1360/147	1360/147	735/82	2.5	IP54 /IP56	IP67	
R-2000	iC	220U	●	-	-	-	●	○	220	2518	6	± 0.05**	1020	370	136	312	720	250	720	120	85	110	140	140	220	1360/147	1360/147	735/82	3	IP54	IP67	
R-2000	iC	240F	●	-	-	○	●	○	240	2655	6	± 0.05**	1090	370	136	312	720	250	720	115	90	105	130	130	210	1400/250	1400/250	800/200	3			
R-2000	iC	270F	●	-	-	-	●	○	270	2655	6	± 0.05**	1320	370	136	312	720	250	720	105	90	85	120	120	200	1730/320	1730/320	900/230	2.5	IP54 /IP56	IP67	
R-2000	iC	270R	●	-	-	-	●	○	270	3095	6	± 0.05**	1590	370	200	375	720	250	720	105	85	85	120	120	200	1730/320	1730/320	900/230	3	IP54	IP67	

● alapkiépítés ○ kérésre - nem kapható [] hardver és/vagy szofver opcióval ** ISO9283 szabvány alapján

Kollaboratív sorozat



Max. terhelhetőség
a csuklónál: **35 kg**



Max. munkavégzési
távolság: **1889 mm**



CR-35iB

CRX-10iA/L

Kapható robotváltozatok:

CR-35iB	Alaptípus
CR-15iA	Üreges csuklójú
CR-14iA/L	Hosszú karú
CR-7iA	Alaptípus
CR-7iA/L	Hosszú karú
CR-4iA	Alaptípus
CRX-5iA	Alaptípus
CRX-10iA	Alaptípus
CRX-10iA/L	Hosszú karú
CRX-20iA/L	Hosszú karú
CRX-25iA	Alaptípus

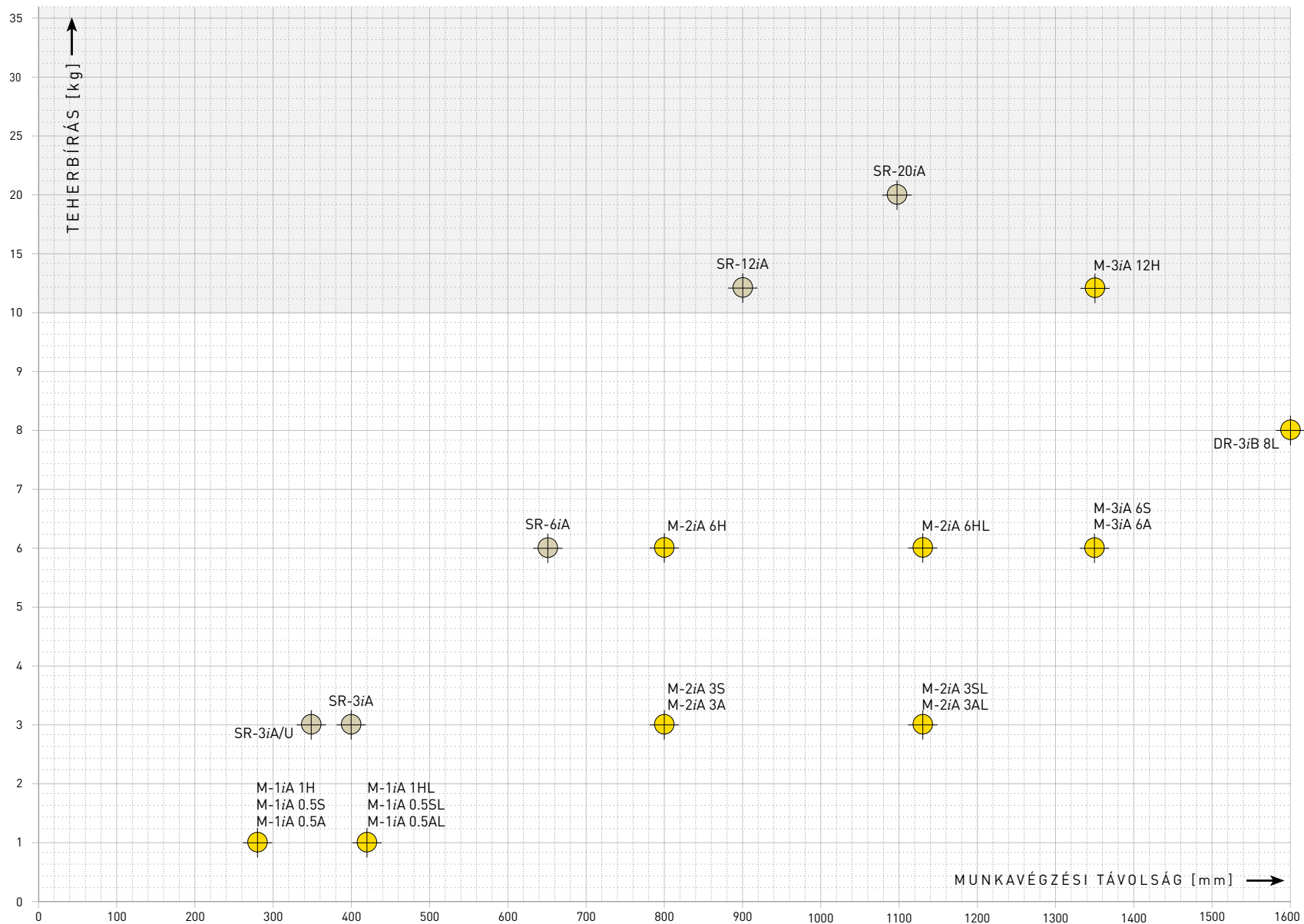


Robot		Vezérlő							Max. terhelhetőség a csuklónál (kg)	Munkavégzési távolság (mm)	Vezérlő tengelyek	Ismétlési pontosság (mm)	Mechanikai tömeg (kg)	Mozgási tartomány [°]						Maximális sebesség [°/s]						Maximális lineáris sebesség (mm/sec)	J4 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm ²)	J5 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm ²)	J6 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm ²)	Átlagos teljesítmény/fevétel (kW)	Védettség		
Sorozat	Verzió	Típus	Verzió	Vezérlőszekrény típusa										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6						J4	J5	J6
CR-35	iB		●	-	-	-	-	●	○	35	1831	6	± 0.03**	375	370	215	338	400	280	900							750 (*7)	110/4	110/4	60.0/1.5	1	IP54	IP67
CR-15	iA		●	-	-	-	-	●	-	15	1441	6	± 0.02**	255	340	180	312	380	280	900							800/1500 ^{†8}	26.0/0.90	26.0/0.90	11.0/0.30	1	IP54	IP67
CR-14	iA	L	●	-	-	-	●	-	-	14	911 ^{†9}	6	± 0.01**	55	340/360	166	383	380	240	720						500 ^{†10}	31.0/0.66	31.0/0.66	13.4/0.30	0.5	IP67	IP67	
CR-7	iA	L	●	-	-	○	●	-	-	7	911	6	± 0.01**	55	340/360	166	383	380	240	720						1000 ^{†7}	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67	IP67	
CR-7	iA		●	-	-	○	●	-	-	7	717	6	± 0.01**	53	340/360	166	374	380	240	720						1000 ^{†7}	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67	IP67	
CR-4	iA		●	-	-	○	●	-	-	4	550	6	± 0.01**	48	340/360	150	354	380	200	720						1000 ^{†7}	8.86/02	8.86/02	4.9/0.067	0.5	IP67	IP67	
CRX-5	iA		●	●	-	-	-	-	-	5	994	6	± 0.03**	25	400	360	635	380	360	450	150	150	180	225	225	225	1000 ^{†11}	19.0/0.77	15.4/0.50	6.7/0.10		IP67	IP67
CRX-10	iA		●	●	-	-	-	-	-	10	1249	6	± 0.04**	40	380	360	570	380	360	450	120	120	180	180	180	180	1000 ^{†11}	34.8 / 1.28	26.0 / 0.90	11.0 / 0.30	0.5	IP67	IP67
CRX-10	iA	L	●	●	-	-	-	-	-	10	1418	6	± 0.04**	40	360	360	540	380	360	450	120	120	180	180	180	180	1000 ^{†11}	34.8 / 1.28	26.0 / 0.90	11.0 / 0.30	0.5	IP67	IP67
CRX-20	iA	L	●	●	-	-	-	-	-	20	1418	6	± 0.04**	41	360	360	540	380	360	450	80	80	120	112	90	112	1000	70.0/4.00	64.0/4.00	30.0/2.00	0.4	IP67	IP67
CRX-25	iA		●	●	-	-	-	-	-	25	1889	6	± 0.05**	127	360	360	540	380	360	450	80	80	120	180	180	180	1000 ^{†11}	100.0/4.70	74.0/4.00	32.0/2.00		IP67	IP67

● alapkiépítés ○ kérésre - nem kapható *7) Szükséges beállítani egy mozgás sebességet a rendszer kockázatelemzésének megfelelően, figyelembe véve az esetleges becsípődések lehetőségeit. *8) max karteziánus sebesség 800mm/s/1500mm/s, ha a biztonsági felügyelet alatt áll! *9) 911 mm (teherbírás < 12kg) - 820 mm (teherbírás > 12kg) *10) Rövid távolságú mozgások során előfordulhat, hogy a sebesség nem éri el a megadott maximális értéket *11) 2000 mm/s nagy sebességű üzemmódban ** ISO9283 szabvány alapján

TALÁLJA MEG AZ ÖN ROBOTJÁT!

DELTA ROBOTOK ÉS SCARA ROBOTOK



M-1iA Oldal 23



M-2iA Oldal 24



M-3iA Oldal 25



DR-3iB Oldal 26



SR Sorozat Oldal 27

DR-3 Sorozat



Max. terhelhetőség a csuklónál: **8 kg**



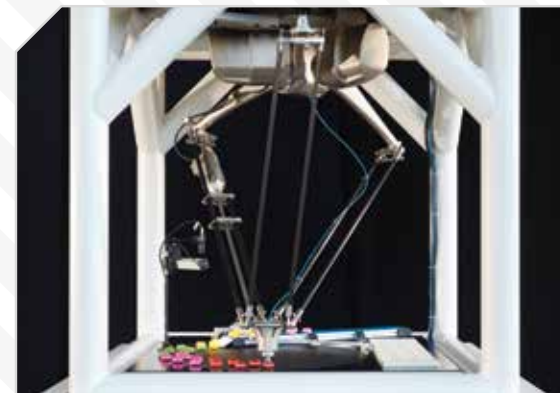
Max. munkavégzési távolság: **1600 mm**

Kapható robotváltozatok:

DR-3iB/8L Négy tengelyes, hosszú kar, belső csukló
fehér epoxibevonat
galvanizált típus



DR-3iB/8L



Robot			Vezérlő						Max. terhelhetőség a csuklónál (kg)	Munkavégzési távolság (mm)	Vezérelt tengelyek	Ismételési pontosság (mm)	Mechanikai tömeg (kg)	Mozgási tartomány (°)						Maximális sebesség (°/s)						J4 nyomaték/tehetetlenség [Nm/kgm ²]	J5 nyomaték/tehetetlenség [Nm/kgm ²]	J6 nyomaték/tehetetlenség [Nm/kgm ²]	Átlagos teljesítményfelvétel (kW)	Védettség			
Sorozat	Verzió	Típus	Verzió		Vezérlőszekrény típusa									J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Test	alapképzés/választható	Csukló és J3 kar	alapképzés/választható
			R-30iB Plus	Compact	Open air	Mate	A-	B-																									
DR-3	iB	8L	●	-	●	-	○	-	8	1600	4	± 0.03**	170	ø 1600 x 500 [*13]			720	-	-	10000			2000	-	-	-- / 0.2	*14)	2.5	IP69K	IP69K			

● standard ○ kérésre - nem kapható [] hardver és/vagy szoftver opcióval *13) ø mm-ben x magasság mm-ben *14) lásd a csukló teherbírási diagramot

SCARA robotok



Max. terhelhetőség a csuklónál: **20 kg**



Max. munkavégzési távolság: **1100 mm**



SR-3iA

Kapható robotváltozatok:

SR-3iA	4 tengelyes, üreges Z-tengely
SR-3iA/U	4 tengelyes, mennyezetre rögzíthető verzió
SR-3iA/H	3 tengelyes, üreges Z-tengely
SR-6iA	4 tengelyes, üreges Z-tengely
SR-6iA/H	3 tengelyes, üreges Z-tengely
SR-12iA	4 tengelyes, üreges Z-tengely / opcionális fehér IP65 típus
SR-20iA	4 tengelyes, üreges Z-tengely

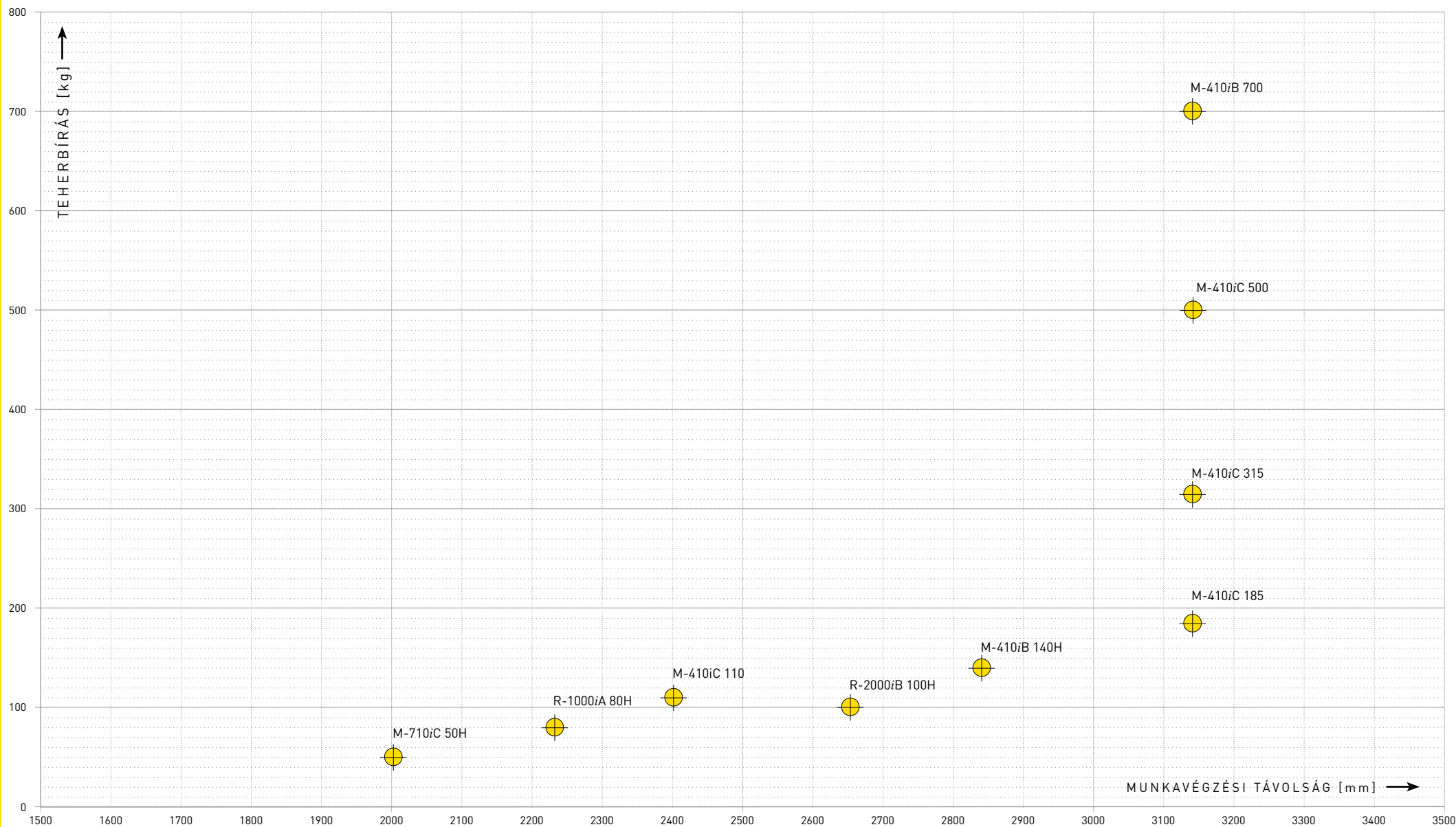


Robot		Vezérlő							Max. terhelhetőség a csuklónál (kg)	Munkavégzési távolság (mm)	Vezérelt tengelyek	Ismétlési pontosság (mm)				Mechanikai tömeg (kg)	Mozgási tartomány (°)				Maximális sebesség (°/s)				J4 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm ²)	Maximális tolóerő (N)	Átlagos teljesítményfelvétel (kW)	Védettség	
Sorozat	Verzió	Típus	Verzió	Vezérlőszekrény típusa				J1				J2	J3	J4	J1		J2	J3	J4	J1	J2	J3	J4	Test				Alapkiépítés/választható	Csukló és J3 kar alapkiépítés/választható
SR-3	iA		●	●	-	-	-	-	3	400	4	±0.01	±0.01	±0.01	0.004°	19	284	290	200 mm ^{*16}	1400	720	780	1800 mm/s	3000	--/0.06	150	0.25	IP20	IP20
SR-3	iA	U	●	●	-	-	-	-	3	350	4	±0.01	±0.01	±0.01	0.004°	27	450	450	140	1440	610	840	1500 mm/s	3000	--/0.06	150	0.25	IP20	IP20
SR-3	iA	H	●	●	-	-	-	-	3	400	3	±0.01	±0.01	±0.01		17	284	290	200 mm ^{*16}	-	720	780	1800 mm/s	-	-	150	0.25	IP20	IP20
SR-6	iA		●	●	-	-	-	-	6	650	4	±0.01	±0.01	±0.01	±0.004°	30	296	300	210 mm ^{*16}	1400	440	700	2000 mm/s	2500	--/0.12	200	0.35	IP20	IP20
SR-6	iA	H	●	●	-	-	-	-	6	650	3	±0.01	±0.01	±0.01		28	296	300	210 mm ^{*16}	-	440	700	2000 mm/s	-	-	200	0.35	IP20	IP20
SR-12	iA		●	●	-	-	-	-	12	900	4	±0.015	±0.015	±0.01	±0.005°	53	290	290	450 mm optional 300 mm	1400	440	510	2800 mm/s	2500	--/0.30	250	0.45	IP20 / IP65	IP20 / IP65
SR-20	iA		●	●	-	-	-	-	20	1100	4	±0.02	±0.02	±0.01	±0.005°	64	290	290	450 mm optional 300 mm	1700	400	500	2800 mm/s	1700	--/0.45	250	0.45	IP20 / IP65	IP20 / IP65

● alapkiépítés ○ kérésre - nem kapható () hardver és/vagy szofver opcióval *16) z tengely

TALÁLJA MEG AZ ÖN ROBOTJÁT!

PALETTÁZÓ ROBOTOK



Palettázó Robotok



M-710iC/50H



M-410iC/110



R-1000iA/80H



M-410 Sorozat

Kapható robotváltozatok:

M-710iC/50H	5 tengelyes, belső csuklójú
R-1000iA/80H	5 tengelyes, belső csuklójú
M-410iC/110	belső csuklójú
M-410iB/140H	5 tengelyes, belső csuklójú
M-410iB/700	üreges csuklójú
M-410iC/185, /315, /500	üreges csuklójú

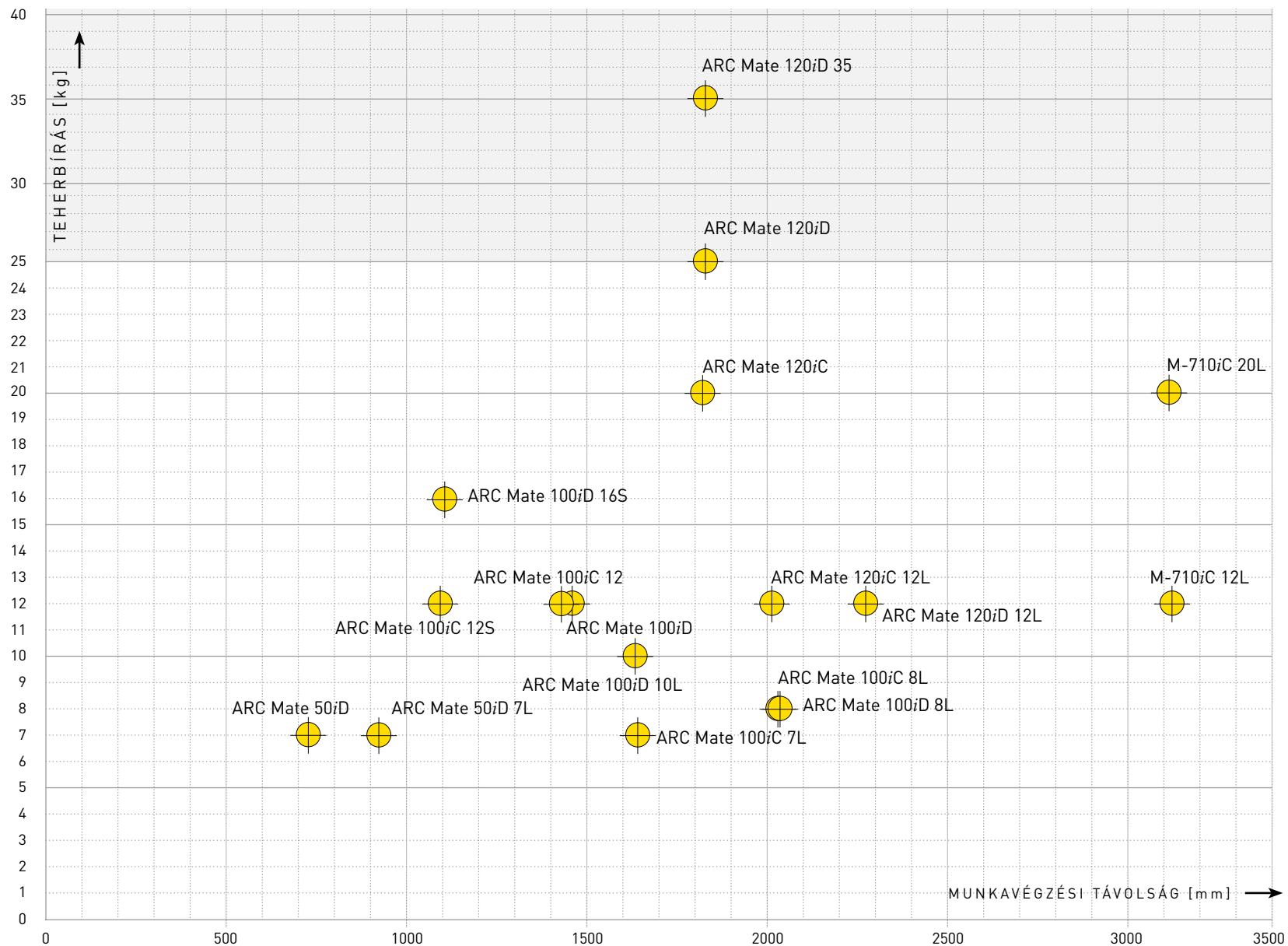


Robot			Vezérlő						Max. terhelhetőség a csuklónál (kg)	Munkavégzési távolság (mm)	Vezérelt tengelyek	Ismétlési pontosság (mm)	Mechanikai tömeg (kg)	Mozgási tartomány [°]						Maximális sebesség [°/s]						J4 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm ²)	J5 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm ²)	J6 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm ²)	Átlagos teljesítményfővétel (kW)	Védettség										
Sorozat	Verzió	Típus	Verzió		Vezérlőszekrény típusa									Munkavégzési távolság (mm)	Vezérelt tengelyek	Ismétlési pontosság (mm)	Mechanikai tömeg (kg)	J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2					J3	J4	J5	J6	J4 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm ²)	J5 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm ²)	J6 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm ²)	Átlagos teljesítményfővétel (kW)	Test	Alapkiépítés/választható	Csukló és J3 kar alapkiépítés/választható
			R-300B Plus	Compact	Open air	Maté	A-	B-																																
M-710	iC	50H	●	-	-	○	●	○	50	2003	5	± 0.15	540	360	225	440	234	720	-	175	175	175	175	720	-	150/6.3	68/2.5	-	2.5	IP54/IP67	IP67									
R-1000	iA	80H	●	-	-	○	●	○	80	2230	5	± 0.03**	610	360	245	215	20	720	-	185	180	180	180	500	-	-/48	-/25	-	2.5	IP54 /IP56	IP67									
M-410	iC	110	●	-	-	○	●	○	110	2403	4	± 0.2	1030	370	125	140	720	-	145	130	140	420	-	-	53	-	-	1	IP54	IP67										
M-410	iB	140H	●	-	-	-	●	○	140	2850	5	± 0.2	1200	360	155	112	20	720	-	140	115	135	135	420	-	147	53	-	3	IP54	IP54									
M-410	iC	185	●	-	-	-	●	○	185	3143	4	± 0.5	1600(1330)	360	144	136	720	-	140	140	140	305	-	-	88	-	-	3	IP54	IP54										
M-410	iC	315	●	-	-	-	●	○	315	3143	4	± 0.5	1600(1330)	360	144	136	720	-	90	100	110	195	-	-	155	-	-	3	IP54	IP54										
M-410	iC	500	●	-	-	-	●	○	500	3143	4	± 0.5	2410(1910)	370	144	136	720	-	85	85	85	200	-	-	200	-	-	3	IP54	IP54										
M-410	iB	700	●	-	-	-	●	○	700	3143	4	± 0.5	2700	360	144	136	540	-	60	60	60	120	-	-	490	-	-	3	IP54	IP54										

● alapkiépítés ○ kérésre - nem kapható () hardver és/vagy szoftver opcióval ** ISO9283 szabvány alapján

TALÁLJA MEG AZ ÖN ROBOTJÁT!

ÍVHEGESZTŐ ROBOT



Arc Mate 50 sorozat Oldal 31



Arc Mate 100 sorozat Oldal 31



Arc Mate 120 sorozat Oldal 31



M-710 sorozat Oldal 32

Ívhegesztő Robotok



ARC Mate 50 Sorozat



ARC Mate 100 Sorozat



ARC Mate 120 Sorozat

Kapható robotváltozatok:

ARC Mate 50iD	Alaptípus
ARC Mate 50iD/7L	Hosszú karú
ARC Mate 100iD	Alaptípus, üreges csukló/kar/alap
ARC Mate 100iD/10L	Hosszú kar, üreges csukló/kar/alap
ARC Mate 100iD/8L	Hosszú kar, üreges csukló/kar/alap
ARC Mate 100iD/16S	Rövid kar, üreges csukló/kar
ARC Mate 120iD/12L	Hosszú kar, üreges csukló/kar/alap
ARC Mate 120iD/35	Alaptípus, üreges csukló/kar/alap
ARC Mate 120iD	Üreges csukló/kar/alap



Robot			Vezérlő						Max. terhelhetőség a csuklónál (kg)	Munkavégzési távolság (mm)	Vezérelt tengelyek	Ismétlési pontosság (mm)	Mechanikai tömeg (kg)	Mozgási tartomány (°)						Maximális sebesség (°/s)						J4 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm ²)	J5 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm ²)	J6 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm ²)	Átlagos teljesítményfelvétel (kW)	Védettség		
Sorozat	Verzió	Típus	Verzió	Vezérlőszekrény típusa										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Test	alapképzés/választható	Csukló és J3 kar alapképzés/választható
ARC Mate 50	iD		●	-	-	●	-	-	7	717	6	± 0.018**	25	360	245	420	380	250	720	450	380	520	550	545	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K	
ARC Mate 50	iD	7L	●	-	-	●	-	-	7	911	6	± 0.018**	27	360	245	430	380	250	720	370	310	410	550	545	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K	
ARC Mate 100	iD	8L	●	-	-	○	●	○	8	2032	6	± 0.03**	180	340 (370)	235	455	380	360	900	210	210	220	430	450	720	16.1/0.63	16.1/0.63	5.9/0.061	1	IP54	IP67	
ARC Mate 100	iD	10L	●	-	-	○	●	○	10	1636	6	± 0.03**	150	340 (370)	235	455	380	360	900	260	240	260	430	450	720	22.0/0.65	22.0/0.65	9.8/0.17	1	IP54	IP67	
ARC Mate 100	iD	16S	●	-	-	○	○	○	16	1103	6	± 0.02**	140	340 (370)	235	340	380	360	900	290	270	270	430	450	730	26.0/0.90	26.0/0.90	11.0/0.30	1	IP54	IP67	
ARC Mate 100	iD		●	-	-	○	●	○	12	1441	6	± 0.02**	145	340 (370)	235	455	380	360	900	260	240	260	430	450	720	26.0/0.90	26.0/0.90	11.0/0.30	1	IP54	IP67	
ARC Mate 120	iD	12L	●	-	-	○	●	○	12	2272	6	± 0.03**	250	340 (370)	260	475	400	360	900	210	210	265	420	450	720	22.0/0.65	22.0/0.65	9.8/0.17	1	IP54	IP67	
ARC Mate 120	iD	35	●	-	-	○	○	○	35	1831	6	± 0.03**	250	340 (370)	260	458	400	280 (360)	540 (900)	180	180	200	350	350	400	110.0/4.0	110.0/4.0	60.0/1.5	1	IP54	IP67	
ARC Mate 120	iD		●	-	-	○	●	○	25	1831	6	± 0.02**	250	340 (370)	260	458	400	280 (360)	540 (900)	210	210	265	420	420	720	52.0/2.4	52.0/2.4	32.0/1.2	1	IP54	IP67	

● alapképzés ○ kérésre - nem kapható [] hardver és/vagy szoftver opcióval ** ISO9283 szabvány alapján

Ívhegesztő Robotok

Kapható robotváltozatok:

M-710iC/12L Hosszú karú, üreges csukló/kar

M-710iC/20L Hosszú karú

M-710iC/12L



M-710iC/20L

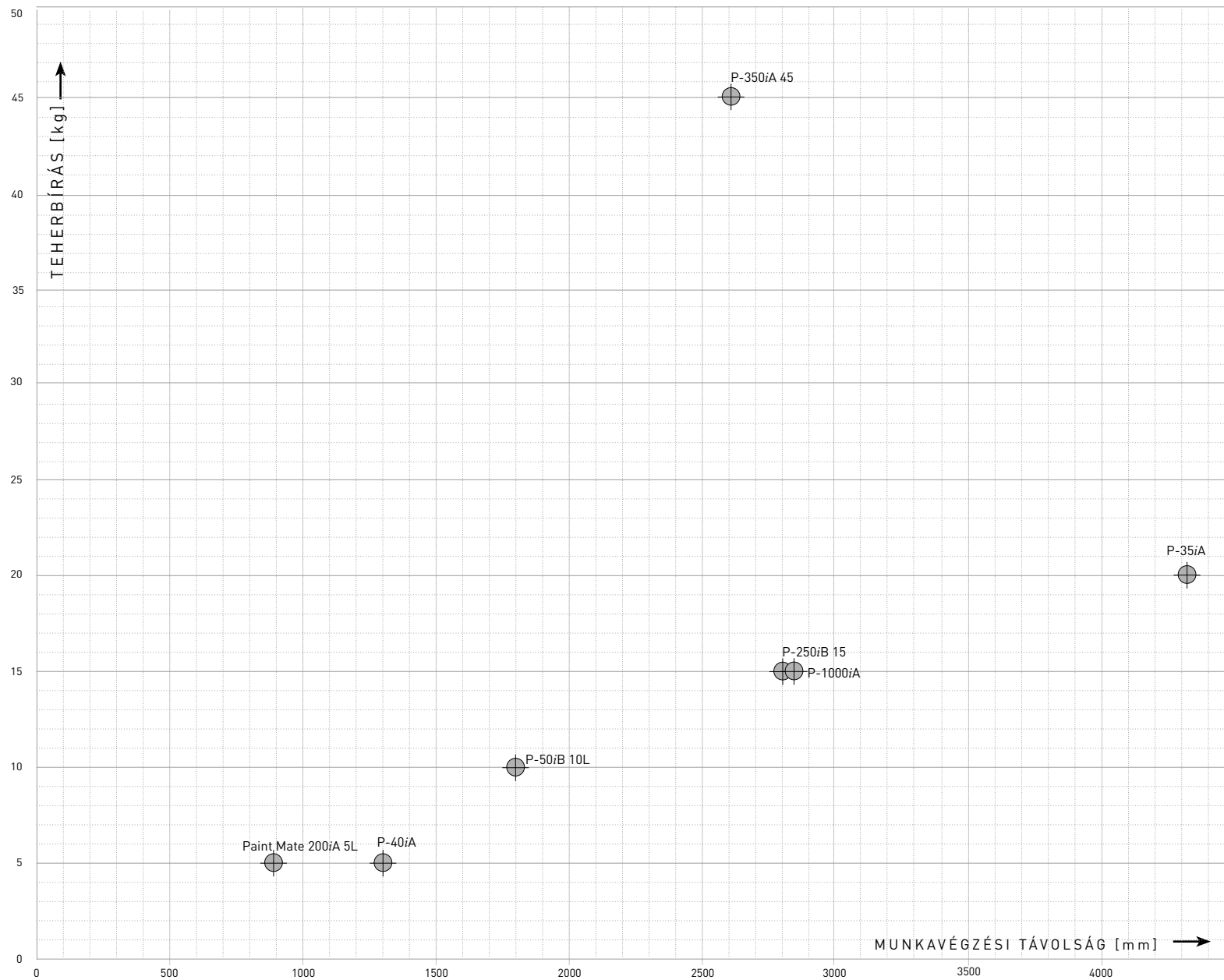


Robot			Vezérlő						Max. terhelhetőség a csuklónál (kg)	Munkavégzési távolság (mm)	Vezérelt tengelyek	Ismétlési pontosság (mm)	Mechanikai tömeg (kg)	Mozgási tartomány (°)						Maximális sebesség (°/s)						J4 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm ²)	J5 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm ²)	J6 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm ²)	Átlagos teljesítményfelvétel (kW)	Védettség			
Sorozat	Verzió	Típus	Verzió		Vezérlőszekrény típusa									J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Test	Alapkiépítés/választható	Csukló és J3 kar	Alapkiépítés/választható
			R-30iB Plus	Compact	Open air	Mate	A-	B-																									
M-710	iC	12L	●	-	-	○	●	○	12	3123	6	± 0.09**	540	360	225	434	400	380	720	180	180	180	400	430	630	22.0/0.65	22.0/0.65	9.8/0.17	2.5	IP54/IP67	IP67		
M-710	iC	20L	●	-	-	○	●	○	20	3110	6	± 0.11**	540	360	225	432	400	280	900	175	175	180	350	360	600	39.2/0.88	39.2/0.88	19.6/0.25	2.5	IP54/IP67	IP67		

● alapkiépítés ○ kérésre - nem kapható [] hardver és/vagy szofver opcióval ** ISO9283 szabvány alapján

TALÁLJA MEG AZ ÖN ROBOTJÁT!

FESTŐROBOT



Paint Mate 200 Sorozat . . . Oldal 34



P-40 Sorozat Oldal 34



P-50 Sorozat Oldal 34



P-250 Sorozat Oldal 34



P-350 Sorozat Oldal 34

Festő Robotok



Paint Mate 200 Sorozat



P-40 Sorozat



P-50 Sorozat

Kapható robotváltozatok:

Paint Mate 200iA/5L	Hosszú karú
P-35iA	Alaptípus
P-40iA	Alaptípus
P-50iB/10L	Hosszú karú
P-250iB/15	Alaptípus
P-350iA/45	Alaptípus
P-1000iA	Alaptípus



P-250 Sorozat



P-350 Sorozat



P-35/P-1000



Robot			Vezérlő						Max. terhelhetőség a csuklónál (kg)	Munkavégzési távolság (mm)	Vezérelt tengelyek	Ismétlési pontosság (mm)	Mechanikai tömeg (kg)	Mozgási tartomány (°)							Maximális sebesség (°/s)						J4 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm ²)	J5 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm ²)	J6 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm ²)	Átlagos teljesítményfelvétel (kW)	Védettség					
Sorozat	Verzió	Típus	Verzió		Vezérlőszekrény típusa									Mozgási tartomány (°)							Maximális sebesség (°/s)										Védettség					
			R-30iB Plus	Compact vezérlőszek	Open air vezérlőszek	Mate vezérlőszek	A-vezérlőszek	B-vezérlőszek						J1	J2	J3	J4	J5	J6	E1	J1	J2	J3	J4	J5	J6					E1	Test	alapképzés/választható	Csukló és J3 kar	alapképzés/választható	
Paint Mate 200	iA	5L	●	-	-	●	-	-	5	892	6	± 0.03 **	37	340	230	373	380	240	720		270	270	270	450	450	720					11.9/0.3	11.9/0.3	6.7/0.1	0.5	*15)	
P-40	iA		●	-	-	●	-	-	5	1300	6	± 0.03 **	110	360	255	395	380	240	720		220	190	240	450	450	720					11.9/0.3	11.9/0.3	6.7/0.1	0.8	*15)	
P-50	iB	10L	●	-	-	●	-	-	10	1800	6	± 0.2 **	331	320	240	404	1080	1080	1080		140	140	160	375	430	545					43.35/1.954	36.86/1.413	4.90/0.025	0.8	*15)	
P-250	iB	15	●	-	-	-	●	-	15	2800	6	± 0.2 **	530	360	280	330	1080	1080	1080		160	160	160	375	430	545					65.4/2.999	55.3/2.158	7.4/0.073	3.5	*15)	
P-350	iB	45	●	-	-	-	●	-	45	2606	6	± 0.1 **	590	360	225	440	800	250	800		180	180	180	250	250	360					206 / 28	206 / 28	127 / 20	2.5	*15)	
Autóipari csomag																																				
P-35	iA	Opener	-	-	-	-	●	-	20	4318	5	± 0.05 **	700	220	370	590	270	360			75	100	100	50	50									3.5	*15)	
P-1000	iA		-	-	-	-	●	-	15	2848	7	± 0.05 **	700	220	150	240	160	1440	1440	1440		125	125	120	120	200	200	200							3.5	*15)

R-30iB Plus Vezérlő



Mini Plus
410 x 277 x 370 mm

Compact Cabinet
440 x 85 x 260 mm

Mate Open Air Cabinet
370 x 200 x 350 mm

Mate Cabinet
470 x 400 x 322 mm

B-cabinet
740 x 1100 x 550 mm

A-cabinet
600 x 500 x 470 mm

Az R-30iB Plus vezérlőegység a FANUC szabványa az intelligens termeléshez.

A fejlett technika új generációja, a jobban összeépíthető FANUC hardverfunkciók és több mint 250 szoftverfunkció a robotteljesítmény kulcsa, ami a ciklusidőket, a sebességet, a pontosságot és a biztonságot illeti.

A nagyobb felhasználóbarátság, a minimális energiafogyasztás és a legnagyobb termelékenység a maximálisra növeli az általános használhatóságot, megbízhatóságot és kezelhetőséget. A szekrények többféle változatban kaphatók, hogy rugalmas és költségtakarékos megoldásokat tegyenek lehetővé.

Az Önnek nyújtott előnyök:

- nagyobb teljesítményű CPU és alaplap nagyobb memóriával
- kis méret és egymásra helyezhető kialakítás
- egyszerű kezelés az intelligens *iPendant Touch* segítségével
- széleskörű Fieldbus és Safety bus kapcsolatok
- készen áll intelligens funkciók használatára, mint az *iRvision*, erőmérés, ütközésselkerülés, stb.
- egyszerű rendszerdiagnosztika a beépített *iRDiagnosics* funkció révén
- optimalizált energiafelhasználás és energiavisszanyerés
- rövidített jelfeldolgozási ciklus
- új kamera felület és egyszerűsített kábel konfiguráció a látási funkcióhoz
- nagysebességű hálózati és USB adatátvitel a gyorsabb biztonsági mentésekhez

iPendant Touch

A könnyű és ergonomikus kialakítású FANUC iPendant Touch intuitív iHMI kezelőfelületével felhasználóbarát programozást tesz lehetővé úgy a programozók, mint a kezelők számára.

Az Önnek nyújtott előnyök:

- programozás és fejlett folyamatképeség egy felhasználói felülettel
- fokozott hatékonyság könnyített rendszerbeállítással és karbantartással
- a láthatatlant láthatóvá teheti: 4D grafika segítségével vizualizálhatja az eszköz- és keretbeállításokat, biztonsági zónákat és a robotpálya útvonalát
- több információ megjelenítése többablakos kijelző alkalmazásával
- iRVision beállítása/módosítása iPendant útján
- ipari biztonsági szabványoknak megfelelő
- azonos megjelenésű és érzetű iHMI minden FANUC termékénél



Tablet TP

A nagy érintőképernyőjű Tablet Teach Pendant lehetővé teszi az intuitív programozást. A drag & drop funkció segítségével az alkalmazást percek alatt egyszerűen beprogramozhatja.

Az Ön előnyei:

- az ipari biztonsági szabványoknak megfelelő (vészleállító gomb, háromállású engedélyező kapcsoló, ütésálló, por és víz ellen védett)
- két interfész elérhető:

Új felhasználói felület

Intuitív felület kezdők számára, egyszerű funkciókra fókuszálva a könnyű kezelés érdekében

iPendant felhasználói felület

Az iPendant Touch azonos felület teljes specifikációkkal, egyszerű átmenetet biztosítva a hagyományos iPendanttól a Tablet TP-re

- opcionális tartó és kampó kapható



Új felhasználói felület

iPendant felhasználói felület



EREDETI INTELLIGENS TARTOZÉKOK ÉS FUNKCIÓK

INTELLIGENCIA

iRVision

Egyedi beépített FANUC „plug & play” képi érzékelőrendszer (2D, 2½D, 3D, 3D-leképező) – nagyobb rugalmasság véletlenszerű, mozdulatlan termékek felszedéséhez. Támogatja a ROBOGUIDE robotszimulációs szoftver is.

Erőérzékelők

A beépített FANUC erőérzékelő „érintésérzékelést” kínál a nagy érzékenységű erőszabályozáshoz, hogy lehetővé tegye az összeszerelést, sorjázást, csiszolást és számos egyéb munkatevékenységet.

iRPickTool (vizuális gyártósori követés)

Alkatrészor-kezelés, teljesen beépítve a robotvezérlő egységbe, hogy lehetővé tegye a gyártósori követést a mozgó szállítószalagokon. A beépített FANUC iRVision kombinálása az iRPickTool eszközzel a véletlenszerű termékek szállítószalagról történő felszedésének nagyobb rugalmassága érdekében.

3D Vision Sensor (3D látásérzékelő)

Integrált nagy sebességű 3D látórendszer tárolóból való felszedésre, rakodólapról való lerakodásra és/ vagy vizuális vonalkövetésre.

iRCalibration szoftvercsomag

Az iRCalibration különféle szolgáltatásokat kínál az iRVision funkció használatával, hogy leegyszerűsítse a robot kézi nullabeállításainak (mastering) végrehajtását és megváltoztatását (remastering), a UFrame és a UTool beállítások megadását, a koordináta eltolás és a koordinált párosítás (a koordinált robotok és pozícionálók pontos és egyszerű beállítása) elvégzését.

Intelligens funkciók

Dedikált funkciók egyszerűsítettutasításokkal, felületekkel, grafikus felhasználói képernyőkkel és exkluzív opciókkal szabványosítva és megkönnyítve a programozást, telepítést és a robotja működését.



MOZGÁS

Beépített kiegészítő tengelyek

Teljesen beépített szabványos és átfogó kiegészítőtengety-csomag – maximum 72 tengelyig a külső tengelyes megoldásokban (robotsín egység, egyedi manipulátor) való könnyű használat érdekében.

Tanuló rezgésszabályozó

A ciklusidők javítása a mozgási pályák célorientált gyorsulásérzékelővel történő optimalizálásával a szerszám a robot mozgása közben fellépő rezgéseinek kioltása érdekében.

Több kar

Több robot egy vezérlőegységgel vezérelt összetett vagy koordinált mozgatására.

Mozgási funkciók

Célirányos utasítások és képernyők exkluzív jellemzőkkel a robotja mozgásának optimalizálására és programozásának és beállításának egyszerűsítésére.

Pozícionálók

A beépített FANUC pozícionálók széles választéka – ideális megoldás a munkadarabok koordinált mozgatására és kezelésére.

Kézzel vezetés

A kézzel vezetési funkció lehetővé teszi a robotnak a robotcsuklóra szerelt karral való beállítását a megfelelő helyzetbe. Használható munkadarab kézzel történő felszedésére és továbbítására a robotprogram egyszerű betanításához.



BIZTONSÁG

A mozgás biztonsága

Kétszeres ellenőrzésű biztonság (DCS, Dual Check Safety) a helyzetnek és a robot sebességének az előre kijelölt háromdimenziós zónákban való megbízható ellenőrzése érdekében, ami nagyobb biztonságot jelent a kezelők, a gépek és a perifériális berendezések számára is.

Ütközésvédő

Nagy érzékenységgű ütközésvédő (HSCD, High Sensitive Collision Detection) a károk ütközés esetén minimálisra csökkentése, valamint a terhelés azonosítása után a ciklusidők és az energiafogyasztás optimalizálása érdekében.

Biztonsági funkciók

Célorientált funkciók hatékony utasításokkal, illesztőfelületekkel, képernyőkkel és exkluzív szolgáltatásokkal a robot programozásának, beállításának és kezelésének egyszerűsítése és szabványosítása érdekében. Egyszerű csatlakozás a Safety bus funkció használatával (DeviceNet Safety, EtherNet/IP Safety, PROFINET Safety).



ILLESZTŐFELÜLETEK

Digitális bemenet/kimenet

Az összekapcsolódás egyszerű kialakítása a robot és más periféria között a digitális bemeneti és kimeneti illesztőfelületen keresztül végzett kommunikáció révén.

Fieldbus

Az összekapcsolódás gyorsabb kialakítása a különféle Fieldbus szabványok (Profibus, Modbus, Devicenet, Profinet, Ethernet...) használatával.

Illesztőfelületi funkciók

Célorientált funkciók hatékony utasításokkal, illesztőfelületekkel, képernyőkkel és exkluzív szolgáltatásokkal a robot programozásának, beállításának és kezelésének egyszerűsítése és szabványosítása érdekében.



KÉNYELEM

iPendant Touch

Színes, internetre kapcsolható iPendant Touch a még egyszerűbb és gyorsabb, piktogramos függvényekkel végzett programozás és a költségtakarékosság érdekében, érintőképernyőt használva az egyéni HMI-alkalmazásokhoz.

ROBOGUIDE

Szimulációs szoftver a kapcsolat nélkül végzett programozáshoz, a robotcellák egyszerű kialakításához és a megvalósíthatósági tanulmányok végrehajtásához, szimulációs eszközök óriási tárházával.

Alkalmazási funkciók

Célorientált funkciók hatékony utasításokkal, illesztőfelületekkel, képernyőkkel és exkluzív szolgáltatásokkal a robot programozásának, beállításának és kezelésének egyszerűsítése és szabványosítása érdekében.



KÉRDEZZE MEG A HELYI FANUC IRODÁT!

iRVision – Lehetővé tesszük a robotok látását

Az iRVision a FANUC egyedülálló, teljesen a robothoz integrálható vizuális érzékelő rendszere lehetővé teszi a látást a robotok számára annak érdekében, hogy a termelési kihívásokat gyorsabban, ügyesebben és sokkal inkább megbízható módon kezeljék.



Egyszerű, kulcsrakész technológia

Az iRVision teljesen robothoz integrált, nem igényel interfészt a külső eszközökhöz vagy további hardvert (úgy mint a PC-k, monitorok vagy vezérlőszekrények) a beállításhoz és irányításhoz.

Könnyű kezelhetőség

A funkció beállítása rendkívül gyorsan elvégezhető egy varázsló segítségével, amely végigvezet minden lépésen. Az alap iRVision csomaghoz egy erőteljes eszköztár tartozik, amely bármely egyedi alkalmazáshoz segítséget nyújt.

Egyszerű szimuláció

Minden változata az iRVision-nek támogatott a ROBOGUIDE szimulációs szoftverben.



2D vision

Egy síkba (X,Y,R) pozícionált tárgyak érzékelése



2½D vision

Két vagy több (X,Y,Z,R) síkba pozícionált tárgyak érzékelése



3D Vision Sensor

Tárgyak érzékelése 3D-s feltérképezéssel (strukturált fény kivetítés) (X,Y,Z,W,P,R)



iRPickTool

Tárgyak érzékelése szállítószalagon (X, Y, R). Nemcsak kamera, hanem 3DV érzékelő is alkalmazható észlelés céljából.



iRCalibration

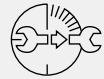
Az iRCalibration funkció egyszerűsíti a beállítást, felgyorsítva az egész integrációt



iRVision Weld Tip Inspection / iTorchMate

Támogatja az optikai kopás és állapot ellenőrzést

ZDT (Zero Down Time)



Fejlessze robotjai élettartamát és energiafogyasztását



Észlelje a rendellenességeket a robothibák kiküszöbölése érdekében



Ellenőrizze a robot működési előzményeit a nem hatékony időszakok észleléséhez



Optimalizálja a karbantartási munkálatok ütemezését állapot alapú megközelítés szerint



Ellenőrizze a robot állapotát és információit helyben vagy távoli hozzáféréssel

Intelligens diagnosztika a robotoknak

Egy robotkar leállása jelentős termelési kiesést tud okozni. A FANUC Zero Down Time egy IoT megoldás a nem várt leállások kiküszöbölésére és a FANUC robotok teljesítményének növelésére. A ZDT gyártás közben adatokat gyűjt és elemez, az egyes robotok általános műszaki állapotáról és karbantartási követelményeikkel kapcsolatban. Minden információ központilag elérhető egy szerveren, és valós időben elküldhető távoli eszközökre, akár mobiltelefonokra is. A ZDT korai értesítést biztosít, ha intézkedésre lenne szükség egy váratlan leállás elkerülése érdekében.

Valós idejű információt szolgáltat:

- **Mechanikai állapot** - hajtómű diagnosztika, motornyomaték figyelés, szervo riasztás rögzítése, stb.
- **Folyamat állapot** - működési állapot, minőségellenőrzési eredmények, szervopisztoly állapotfigyelés, stb.
- **Rendszer állapot** - hiba információ, memóriahasználat, CPU és hálózati terhelés, stb.
- **Karbantartási állapot** - zsírcsere, akkumulátor cseréje, balancer hüvelyek kenése, stb.

Megnöveli a termelékenységet:

- **Proaktívan érzékeli a berendezés potenciális problémáit**, mielőtt azok nem várt állásidőt okoznának
- **Fejlett elemző és figyelmeztető rendszer, hogy segítse optimalizálni a berendezés rendelkezésre állását:**
 - okos karbantartási jelentések, hogy megnövelje a berendezés élettartamát és optimalizálja a karbantartási költségeket
 - beavatkozás ajánlása, hogy megnövelje a robot élettartamát, csökkentse a ciklusidőket és az energia fogyasztást
- **Fokozott technikai támogatást ajánl**, hogy megnövelje a termelékenységet és az általános felhasználói elégedettséget

FANUC ROBOGUIDE INTELLIGENS 3D ROBOTSZIMULÁCIÓ

A FANUC ROBOGUIDE egy offline szimulációs csomag, amely szimulálja a robot mozgását és az alkalmazási parancsokat is, jelentősen csökkentve az új mozgási pályák kialakításához szükséges időt.

Annak érdekében, hogy minimális hatása legyen a termelésre, teljesen kapcsolat nélküli üzemmódban tervezhetők, tesztelhetők és módosíthatók a robotcellák, importálható CAD fájlok hozzáadásával. A ROBOGUIDE programot úgy tervezték, hogy logikusan és rendkívül egyszerűen lehessen használni, melynek használata minimális oktatást igényel. A Virtuális Robot Vezérlőkre alapozva pontos mozgás és ciklusidő számításokat biztosít.

A cellák és a ciklusidők értékelése

Az optimális cellakialakítás érdekében a ROBOGUIDE lehetővé teszi a cellák modellezését, valamint az alkalmazási területhez és a konstrukcióhoz legmegfelelőbb robot kiválasztását. A belső virtuális vezérlőegységgel kiszámíthatóak, gyorsan és pontosan kiértékelhetők a ciklusidők.

Az előre programozással időt takaríthat meg

A ROBOGUIDE lehetővé teszi a robotok cellába telepítés előtti előre programozását és megtekintését, valamint a robotpályák és a kettős ellenőrzésű biztonság (DCS) paramétereinek jóváhagyását, mielőtt igazi robotba töltené a programot.

Összetett rendszerek összeállítása és tesztelése

A ROBOGUIDE sablonjai megkönnyítik a kiegészítő tengelyek, pozícionálók és több csoportba tartozó gépek összeállítását. Az összeállítás ezután tesztelhető működési szempontból, hogy meggyőződhessen a ciklusidőkről, a terhelésekről és a teljesítményről.

A ROBOTCELLA SZIMULÁLÁSA ÁLLÁSIDŐ NÉLKÜL

Gyors és költségtakarékos hibakeresés

A robotban elvégzett rendszer mentés a ROBOGUIDE szoftverbe való betöltésével egyszerűen lehet előállítani és kijavítani a hibákat.

Teljes folyamat-ellenőrzési funkció

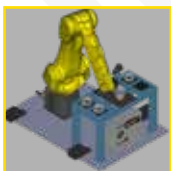
A robotszimulátor a folyamat-ellenőrző eszközök teljes csomagját tartalmazza, közte a mozgás, a végrehajtás és a ciklusidők kiértékelésére és az ütközésérzékelésre szolgáló eszközöket is.

Tökéletesítés állásidő nélkül

A fejlesztés és a hibakeresés végrehajtható folyamatos gyártás mellett, a leállítás szükségességének nulla kockázatával.

A tervezéstől a megerősítésig - Nagyon pontos interfész és speciális eszközök

A CAD könyvtárból Önnek teljes hozzáférése van az összes FANUC robothoz, géphez és egyszerű szerszámokhoz. A robot szimuláció és profilozó funkció a folyamatellenőrzés széles palettáját tartalmazza, magába foglalva többek közt a mozgás és ciklusidő-validálást, valamint az ütközés érzékelését és elkerülését. Szintén elérhető számos speciális alkalmazás szimulálása.



ChamferingPRO

Lépésenkénti útmutató segíti a sorjázóprogramok automatikus létrehozását

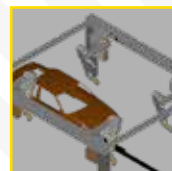
és szimulálását. A sorjázási útvonal kialakításához csak kattintson a sorjázandó vonalakra a 3D CAD képen.



HandlingPRO

Az anyagmozgatási folyamatok szimulálására és

tesztelésére és robotos alkalmazások megvalósíthatósági tanulmányainak végrehajtására szolgál a munkacella-prototípus kialakításának fizikai igénye és költségei nélkül.



PaintPRO

Kapcsolat nélküli üzemmódu grafikus programozási megoldás, amely leegyszerűsíti a robotpálya betanítását és a festési folyamat kidolgozását. Külön funkciói vannak a festékszórá mozgatásának, a festéksugár méretének, az átfedésnek, a festési mintának, a festési sebességnek és a festékszórá-indító időzítésének beállítására.



OLPCPRO

Robot program fejlesztő szoftver, ami támogatja a KAREL és Teach Pendant

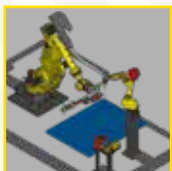
Programming fejlesztését, karbantartását.



PalletPRO

Raklapozó alkalmazás kapcsolat nélküli üzemmódban való teljes kialakítására,

hibakeresésére és ellenőrzésére szolgál. A PalletPRO alkalmazásban létrehozott adatok aztán letölthetők a PalletTool szoftvert tartalmazó igazi robotvezérlő egységbe.



WeldPRO

A robotos ívhegesztési folyamatot szimulálja a 3D világában. A kizárólag egy FANUC virtuális

robotvezérlő egység által meghajtott WeldPRO a minden szimulációs csomagban elérhető legpontosabb programbetanító eszközökkel és ciklusidőadatokkal van ellátva.



iRPickPRO

A FANUC kapcsolat nélküli ROBOGUIDE programozóeszközhöz való legújabb beépülő

modul lehetővé teszi a felhasználóknak a nagy sebességű felszedési és lehelyezési alkalmazások szimulálását. Az iRPickPRO ezután letölthető az iRPickTool szoftvert tartalmazó tényleges robotvezérlő egységbe.

Tesztelje a ROBOGUIDE-t most!

Bízzon a FANUC tudásában és több mint 16 éves ROBOGUIDE 3D szimuláció tapasztalatában, ami folyamatosan tökéletesítve és frissítve volt. Lépjen kapcsolatba a FANUC Hungary irodájával, hogy Ön is megtapasztalja a ROBOGUIDE-dal való munkát!

ERŐSSÉGÜNK: SZERVIZ ÉS TÁMOGATÁS



Alkatrészek

"Az eredeti berendezés gyártó"

1. a teljes élettartamra szóló alkatrész-utánpótlás
2. szünetmentes alkatrészellátó szolgálat
3. Európai Javítóközpont
4. Készletellenőrzés és vásárlás online
5. Biztonsági készlet
6. Pool alkatrészek
7. Konzignáció az ügyfélnél



Szerviz

"Az Ön igényeire szabva"

- 24 órás ügyfélszolgálat
- Szerviz szolgáltatások:
 - a. **Prediktív szerviz**
"Hatékony berendezés megfigyelés"
 - b. **Megelőző szerviz**
"Kiterjeszti az élettartamát az Ön berendezésének"
 - c. **Reaktív szerviz**
"Vészhelyzeti szolgáltatások"
 - d. **Javító szerviz**
"Új élet az Ön alkatrészei és gépei számára"
 - e. **Felújító szerviz**
"Megnöveli az élettartamát a berendezéseinek"



**AHOL CSAK
SZÜKSÉGE
VAN RÁNK:
OTT VAGYUNK**

Service First 

- Felügyelet a teljes élettartam alatt
- Minimalizálja az állásidőt
- Világszerte támogatás

- Megbízható
- Kiszámítható
- Egyszerűen javítható



FANUC Akadémia

"Optimalizáljuk a termelékenységét."

1. Tréningek a teljes termékkörre a FANUC-tól
2. Tréningtermi vagy kihelyezett tréningek
3. Dedikált FANUC trénerek
4. Tudás első kézből
5. Teljesen felszerelt tréning központ





LR MATE 200

LR-10

ROBOT SOROZAT



Verzió			iD									iA	
Típus			4SH	4S	4SC	7H	7C	7WP	-	7L	7LC	14L *17	10
VEZÉRLŐ	Vezérlőszekrény típusa	R-30iB Plus	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Compact vezérlőszekrény		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Open Air vezérlőszekrény		o	o	o	o	o	-	o	o	o	o	-
	Mate Cabinet vezérlőszekrény		•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	A-vezérlőszekrény		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	B-vezérlőszekrény		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Max. terhelhetőség a csuklónál (kg)			4	4	4	7	7	7	7	7	7	14	10/13 *3
Munkavégzési távolság (mm)			550	550	550	717	717	717	717	911	911	911	1101
Vezérelt tengelyek			5	6	6	5	6	6	6	6	6	6	6
Ismétlési pontosság (mm)			± 0.013**	± 0.01**	± 0.013**	± 0.018**	± 0.018**	± 0.018**	± 0.01**	± 0.01**	± 0.018**	± 0.01**	± 0.01**
Mechanikai tömeg (kg)			19	20	20	24	25	25	25	27	27	27	46
MOZGÁSI TARTOMÁNY (°)	J1		360	360	360	360	360	360	360	360	360	360	370
	J2		230	230	230	245	245	245	245	245	245	245	235
	J3		402	402	402	420	420	420	420	430	430	430	421
	J4		240	380	380	250	380	380	380	380	380	380	380
	J5		720	240	236	720	250	250	250	250	250	250	250
	J6		-	720	720	-	720	720	720	720	720	720	720
MAXIMÁLIS SEBESSÉG (°/S)	E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	J1		460	460	460	450	450	450	450	370	370	120	300
	J2		460	460	460	380	380	380	380	310	310	61	230
	J3		520	520	520	520	520	520	520	410	410	58	340
	J4		560	560	560	545	550	550	550	550	550	400	500
	J5		1500	560	560	1500	545	545	545	545	545	240	400
	J6		-	900	900	-	1000	1000	1000	1000	1000	400	800
E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
J4 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm²)			8.86/02	8.86/02	8.86/02	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	31.0/0.66	21.0/0.77
J5 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm²)			4.0/0.046 [5.5/0.083]	8.86/02	8.86/02	4.0/0.046 [5.5/0.15]	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	31.0/0.66	21.0/0.77
J6 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm²)			-	4.9/0.067	4.9/0.067	-	9.4/0.15	9.4/0.15	9.4/0.15	9.4/0.15	9.4/0.15	13.4/0.30	10.0/0.28
Átlagos teljesítményfelvétel (Kw)			0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	-
VÉDETSÉG	Test Alapkiépítés / opció		IP67	IP67	IP67	IP67/IP69K	IP67	IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP67	IP67	IP67
	Csukló és J3 kar Alapkiépítés / opció		IP67	IP67	IP67	IP67/IP69K	IP67	IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP67	IP67	IP67



M-10

M-20

ROBOT SOROZAT



Verzió		iD				iD	iB	iD	iB	iB	iD
Típus		8L	10L	12	16S	12L	25	25	25C	35S	35
VEZÉRLŐ	Vezérlőszekrény típusa	R-30;iB Plus	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Compact vezérlőszekrény	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Open Air vezérlőszekrény	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Mate Cabinet vezérlőszekrény	○	○	○	○	○	○	○	○	-	○
	A-vezérlőszekrény	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	B-vezérlőszekrény	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
Max. terhelhetőség a csuklónál (kg)		8	10	12	16	12	25	25	25	35	35
Munkavégzési távolság (mm)		2032	1636	1441	1103	2272	1853	1831	1853	1445	1831
Vezérelt tengelyek		6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
Ismétlési pontosság (mm)		± 0.03**	± 0.03**	± 0.02 **	± 0.02 **	± 0.03**	± 0.02**	± 0.02**	± 0.023**	± 0.02**	± 0.03**
Mechanikai tömeg (kg)		180	150	145	140	250	210	250	210	205	250
MOZGÁSI TARTOMÁNY (°)	J1	340 (370)	340 (370)	340 (370)	340 (370)	340 (370)	340 (360)	340 (370)	340 (360)	340 (360)	340 (370)
	J2	235	235	235	235	260	240	260	240	240	260
	J3	455	455	455	340	475	303	458	303	301.5	458
	J4	380	380	380	380	400	400	400	400	400	400
	J5	360	360	360	360	360	290	280 (360)	290	260	280 (360)
	J6	900	900	900	900	900	540	540 (900)	540	540	540 (900)
	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
MAXIMÁLIS SEBESSÉG (°/S)	J1	210	260	260	290	210	205	210	205	205	180
	J2	210	240	240	270	210	205	210	205	205	180
	J3	220	260	260	270	265	260	265	260	260	200
	J4	430	430	430	430	420	415	420	415	415	350
	J5	450	450	450	450	450	415	420	415	415	350
	J6	720	720	720	730	720	880	720	880	880	400
	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
J4 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm²)		16.1/0.63	22.0/0.65	26.0/0.90	26.0/0.90	22.0/0.65	51/2.2	52.0/2.4	51/2.2	51/2.2	110.0/4.0
J5 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm²)		16.1/0.63	22.0/0.65	26.0/0.90	26.0/0.90	22.0/0.65	51/2.2	52.0/2.4	51/2.2	51/2.2	110.0/4.0
J6 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm²)		5.9/0.061	9.8/0.17	11.0/0.30	11.0/0.30	9.8/0.17	31/1.2	32.0/1.2	31/1.2	31/1.2	60.0/1.5
Átlagos teljesítményfelvétel (Kw)		1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
VÉDETSÉG	Test Alapkiépítés / opció	IP54	IP54/IP65	IP54/IP65	IP54 /IP65	IP54/IP65	IP67	IP54/IP65	IP67	IP67	IP54/IP65
	Csukló és J3 kar Alapkiépítés / opció	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67



ROBOT SOROZAT

M-410



M-710



Verzió			iB	iC				iB	iC											
Típus			140H	110	185	315	500	700	12L	20L	20M	45M	50S	50T	50H	50	50E	70T	70	
VEZÉRLŐ	Vezérlőszekrény típusa	R-30iB Plus	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	
	Compact vezérlőszekrény		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	Open Air vezérlőszekrény		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	Mate Cabinet vezérlőszekrény		-	-	-	-	-	-	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	
	A-vezérlőszekrény		•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	B-vezérlőszekrény		o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o
Max. terhelhetőség a csuklónál (kg)			140	110	185	315	500	700	12	20	20	45	50	50	50	50	50	70	70	
Munkavégzési távolság (mm)			2850	2403	3143	3143	3143	3143	3123	3110	2582	2606	1359	1900 *1)	2003	2050	2050	1900 *1)	2050	
Vezérelt tengelyek			5	4	4	4	4	4	6	6	6	6	6	6	5	6	6	6	6	
Ismétlési pontosság (mm)			± 0.2	± 0.05	± 0.5	± 0.5	± 0.5	± 0.5	± 0.09**	± 0.06**	± 0.06**	± 0.06**	± 0.04**	± 0.07	± 0.15	± 0.03**	± 0.07	± 0.07	± 0.04**	
Mechanikai tömeg (kg)			1200	1030	1600 (1330) *4,5	1600 (1330) *4,5	2410 (1910) *4,5	2700	540	540	530	570	545	410	540	560	560	410	560	
MOZGÁSI TARTOMÁNY [°]	J1		360	370	360	360	370	360	360	360	360	360	360	*1)	360	360	360	*1)	360	
	J2		155	125	144	144	144	144	225	225	225	225	169	261	225	225	225	261	225	
	J3		112	140	136	136	136	136	434	432	435	440	376	491	440	440	440	491	440	
	J4		20	720	720	720	720	540	400	400	400	800	720	720	234	720	720	720	720	
	J5		720	-	-	-	-	-	380	280	280	250	250	250	720	250	380	250	250	
	J6		-	-	-	-	-	-	720	900	900	800	720	720	-	720	720	720	720	
MAXIMÁLIS SEBESSÉG [°/S]	E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	J1		140	145	140	90	85	60	180	175	175	180	175	*1)	175	175	175	*1)	160	
	J2		115	130	140	100	85	60	180	175	175	180	175	175	175	175	175	120	120	
	J3		135	140	140	110	85	60	180	180	180	180	175	175	175	175	175	120	120	
	J4		135	420	305	195	200	120	400	350	350	250	250	250	175	250	250	225	225	
	J5		420	-	-	-	-	-	430	360	360	250	250	250	720	250	240	225	225	
	J6		-	-	-	-	-	-	630	600	600	360	355	355	-	355	340	225	225	
J4 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm²)		147	53	88	155	250	490	22.0/0.65	39.2/0.88	39.2/0.88	206/28	206/28	206/28	150/6.3	206/28	206/28	294/28	294/28		
J5 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm²)		53	-	-	-	-	-	22.0/0.65	39.2/0.88	39.2/0.88	206/28	206/28	206/28	68/2.5	206/28	176/10.8	294/28	294/28		
J6 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm²)		-	-	-	-	-	-	9.8/0.17	19.6/0.25	19.6/0.25	127/20	127/11	127/11	-	127/11	98/3.3	147/11	147/11		
Átlagos teljesítményfelvétel (Kw)			3	3	3	3	3	3	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	
VÉDETSÉG	Test Alapkiépítés / opció		IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54	IP54/IP67	IP54/IP67		
	Csukló és J3 kar Alapkiépítés / opció		IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	



M-800

M-900

M-1000

ROBOT SOROZAT



Verzió		iA	iB					iA	
Típus		60	280	280L	330L	360	400L	700	iA
VEZÉRLŐ	Vezérlősze-krény típusa	R-30;iB Plus	•	•	•	•	•	•	•
	Compact vezérlősze-krény	-	-	-	-	-	-	-	-
	Open Air vezérlősze-krény	-	-	-	-	-	-	-	-
	Mate Cabinet vezérlősze-krény	-	-	-	-	-	-	-	-
	A-vezérlősze-krény	•	•	•	•	•	-	-	•
B-vezérlősze-krény	○	○	○	○	○	•	•	○	
Max. terhelhetőség a csuklónál (kg)		60	280	280	330	360	400	700	1000
Munkavégzési távolság (mm)		2040	2655	3103	3203	2655	3704	2832	3253
Vezérelt tengelyek		6	6	6	6	6	6	6	6
Ismétlési pontosság (mm)		± 0.03**	± 0.1**	± 0.1**	± 0.1**	± 0.1**	± 0.1**	± 0.1**	± 0.1**
Mechanikai tömeg (kg)		820	1700	1600	1780	1540	3150	2800	5300
MOZGÁSI TARTOMÁNY (°)	J1	370	370	370	370	370	360	360	330
	J2	225	151	151	151	151	154	154	145
	J3	340	224	224	164	224	160	160	260
	J4	720	720	720	720	720	720	720	720
	J5	250	250	250	250	250	244	244	240
	J6	720	720	720	720	720	720	720	720
MAXIMÁLIS SEBESSÉG (°/S)	E1	-	-	-	-	-	-	-	-
	J1	150	110	110	100	110	80	80	60
	J2	150	105	105	85	105	80	80	50
	J3	150	100	100	85	100	80	80	50
	J4	260	110	125	90	110	100	100	70
	J5	260	110	125	85	110	100	100	70
J6	400	180	205	165	180	160	160	85	
E1	-	-	-	-	-	-	-	-	
J4 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm²)		210/30	1960/260(460)	1700/215(340)	2205/340	1960/260(460)	3400/1098	3400/1098	8800/1750
J5 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm²)		210/30	1960/260(460)	1700/215(340)	2205/340	1960/260(460)	3400/1098	3400/1098	8800/1750
J6 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm²)		130/20	1050/160(360)	950/140(260)	1200/220	1050/160(360)	1725/444	1725/444	5800/840
Átlagos teljesítményfelvétel (Kw)		2.5	3	3	3	3	5	5	8
VÉDETSÉG	Test Alapkiépítés / opció	IP54	IP54/IP56	IP54/IP56	IP54 /IP56	IP54/IP56	IP54/IP56	IP54/IP56	IP54
	Csukló és J3 kar Alapkiépítés / opció	IP54	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67



M-2000

R-1000



ROBOT SOROZAT

Verzió			iA				iA				
Típus			900L	1200	1700L	2300	80H	80F	100F	120F-7B	130F
VEZÉRLŐ	Vezérlősze- krény típusa	R-30iB Plus	●	●	●	●	●	●	●	●	●
	Compact vezérlősze- krény		-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Open Air vezérlősze- krény		-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Mate Cabinet vezérlősze- krény		-	-	-	-	○	○	○	○	○
	A-vezérlősze- krény		●	●	●	●	●	●	●	●	●
	B-vezérlősze- krény		○	○	○	○	○	○	○	○	○
Max. terhelhetőség a csuklónál (kg)			900	1200(1350)	1700	2300	80	80	100	120	130
Munkavégzési távolság (mm)			4683	3734	4683	3734	2230	2230	2230	2230	2230
Vezérelt tengelyek			6	6	6	6	5	6	6	7	6
Ismétlési pontosság (mm)			± 0.18**	± 0.18**	± 0.27**	± 0.18**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.03**
Mechanikai tömeg (kg)			9600	8600	12500	11000	610	620	665	790	675
MOZGÁSI TARTOMÁNY [°]	J1		330	330	330	330	360	360	360	360	360
	J2		160	160	160	160	245	245	245	200	245
	J3		165	165	165	165	215	360	360	385	360
	J4		720	720	720	720	20	720	720	720	720
	J5		240	240	240	240	720	250	250	250	250
	J6		720	720	720	720	-	720	720	720	720
	E1		-	-	-	-	-	-	-	225	-
MAXIMÁLIS SEBESSÉG [°/S]	J1		45	45	20	20	185	170	130	130	130
	J2		30	30 (25)	14	14	180	140	110	110	110
	J3		30	30	14	14	180	160	120	120	120
	J4		50	50	18	18	180	230	170	170	170
	J5		50	50	18	18	500	230	170	170	170
	J6		70	70	40	40	-	350	250	250	250
	E1		-	-	-	-	-	-	-	130	-
J4 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm²)			14700/2989	14700/2989	29400/7500	29400/7500	-/48	380/30	690/57	800/71	800/71
J5 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm²)			14700/2989	14700/2989	29400/7500	29400/7500	-/25	380/30	690/57	800/71	800/71
J6 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm²)			4900/2195	4900/2195	8820/5500	8820/5500	-	200/20	260/32	360/38	360/38
Átlagos teljesítményfelvétel (Kw)			8	8	8	8	2.5	2.5	2.5	2.5	3
VÉDETTSÉG	Test Alapkiépítés / opció		IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56
	Csukló és J3 kar Alapkiépítés / opció		IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67



R-2000



ROBOT SOROZAT

Verzió		iC	iD	iC	iC	iD	iC	iC	iC	iD	iC							
Típus		100P	100FH	125L	165F	165FH	190S	165R	210F	210FH	210L	210WE	210R	220U	240F	270F	270R	
VEZÉRLŐ	Vezérlősze-krény típusa	R-30;iB Plus		•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	
	Compact vezérlősze-krény	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	Open Air vezérlősze-krény	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	Mate Cabinet vezérlősze-krény	-	o	o	o	o	-	-	o	o	-	-	-	-	o	-	-	
	A-vezérlősze-krény	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	B-vezérlősze-krény	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o
Max. terhelhetőség a csuklónál (kg)		100	100	125	165	165	190	165	210	210	210	210	210	220	240	270	270	
Munkavégzési távolság (mm)		3540	2605	3100	2655	2605	2040	3095	2655	2605	3100	2450	3095	2518	2655	2655	3095	
Vezérelt tengelyek		6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	
Ismétlési pontosság (mm)		± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.03**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.1**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**	
Mechanikai tömeg (kg)		1470	1150	1115	1090	1130	1120	1370	1090	1130	1350	1180	1370	1020	1090	1320	1590	
MOZGÁSI TARTOMÁNY (°)	J1	370	370	370	370	370	370	370	370	370	370	330	370	370	370	370	370	
	J2	200	140	136	136	140	210	200	136	140	136	141	200	136	136	136	200	
	J3	375	234	301	312	234	340	375	312	234	301	318	375	312	312	312	375	
	J4	720	420	720	720	420	720	720	720	420	720	720	720	720	720	720	720	
	J5	250	250	250	250	250	250	250	250	250	250	250	250	250	250	250	250	
	J6	720	420	720	720	420	720	720	720	420	720	720	720	720	720	720	720	
MAXIMÁLIS SEBESSÉG (°/S)	J1	120	105	130	130	130	105	115	120	120	105	95	105	120	115	105	105	
	J2	100	130	115	115	110	90	110	105	90	90	85	100	85	90	90	85	
	J3	115	130	125	125	115	145	125	110	100	85	95	110	110	105	85	85	
	J4	140	200	180	180	175	120	180	140	140	120	120	140	140	130	120	120	
	J5	140	160	180	180	170	120	180	140	130	120	120	140	140	130	120	120	
	J6	210	300	260	260	280	200	260	220	220	200	190	220	220	210	200	200	
J4 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm²)		1000/227	850/90	710/72	940/120	1000/122	1200/200	940/89	1360/225.4	1380/228	1700/320	1333/141.1	1360/147	1360/147	1400/250	1730/320	1730/320	
J5 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm²)		1000/227	850/90	710/72	940/120	1000/122	1200/200	940/89	1360/225.4	1380/228	1700/320	1333/141.1	1360/147	1360/147	1400/250	1730/320	1730/320	
J6 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm²)		706/196	450/50	355/40	490/100	620/100	630/180	490/46	735/196	735/196	900/230	706/78.4	735/82	735/82	800/200	900/230	900/230	
Átlagos teljesítményfelvétel (Kw)		2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	3	2.5	2.5	2.5	2.5	3	2.5	3	3	2.5	3	
VÉDETSÉG	Test Alapkiépítés / opció	IP54	IP54	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54	IP54	IP54 /IP56	IP54/IP56	IP54	IP54/IP56	IP67	IP54/IP56	IP54		IP54/IP56	IP54	
	Csukló és J3 kar Alapkiépítés / opció	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67		IP67	IP67	

• alapkiépítés o kérésre - nem kapható () hardver és/vagy szofver opcióval ** ISO9283 szabvány alapján



KOBOT

CR

CRX

ROBOT SOROZAT

Verzió		iB	15	14L	iA			iA				
Típus		35	15	14L	7L	7	4	5	10	10L	20L	25
VEZÉRLŐ	Vezérlőszekrény típusa	R-30;iB Plus	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Mini Plus	-	-	-	-	-	-	•	•	•	•	•
	Compact vezérlőszekrény	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Open Air vezérlőszekrény	-	-	-	○	○	○	-	-	-	-	-
	Mate Cabinet vezérlőszekrény	-	-	•	•	•	•	-	-	-	-	-
	A-vezérlőszekrény	•	•	-	-	-	-	-	-	-	-	-
B-vezérlőszekrény	○	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
Max. terhelhetőség a csuklónál (kg)		35	15	14	7	7	4	5	10	10	20	25
Munkavégzési távolság (mm)		1831	1441	911 ^[*9]	911	717	550	994	1249	1418	1418	1889
Vezérelt tengelyek		6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
Ismétlési pontosság (mm)		± 0.03**	± 0.02**	± 0.01**	± 0.01**	± 0.01**	± 0.01**	± 0.03**	± 0.04**	± 0.04**	± 0.04**	± 0.05**
Mechanikai tömeg (kg)		375	255	55	55	53	48	25	40	40	41	127
MOZGÁSI TARTOMÁNY [°]	J1	370	340	340/360	340/360	340/360	340/360	400	380	360	360	360
	J2	215	180	166	166	166	150	360	360	360	360	360
	J3	338	312	383	383	374	354	635	570	540	540	540
	J4	400	380	380	380	380	380	380	380	380	380	380
	J5	280	280	240	240	240	200	360	360	360	360	360
	J6	900	900	720	720	720	720	450	450	450	450	450
MAXIMÁLIS SEBESSÉG [°/S]	J1	750 ^[*7]						150	120	120	80	80
	J2	750 ^[*7]						150	120	120	80	80
	J3	750 ^[*7]						180	180	180	120	120
	J4	750 ^[*7]						225	180	180	112	180
	J5	750 ^[*7]						225	180	180	90	180
	J6	750 ^[*7]						225	180	180	112	180
Maximális lineáris sebesség (mm/sec)		750	800/1500 ^[*8]	500 ^[*10]	1000 ^[*7]	1000 ^[*7]	1000 ^[*7]	1000 ^[*11]	1000 ^[*11]	1000 ^[*11]	1000	1000 ^[*11]
J4 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm ²)		110/4	26.0/0.90	31.0/0.66	16.6/0.47	16.6/0.47	8.86/02	19/0.77	34.8 / 1.28	34.8 / 1.28	70/4	100/4.70
J5 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm ²)		110/4	26.0/0.90	31.0/0.66	16.6/0.47	16.6/0.47	8.86/02	15.4/0.50	26.0 / 0.90	26.0 / 0.90	64/4	74/4
J6 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm ²)		60.0/1.5	11.0/0.30	13.4/0.30	9.4/0.15	9.4/0.15	4.9/0.067	6.7/0.10	11.0 / 0.30	11.0 / 0.30	30/2	32/2
Átlagos teljesítményfelvétel (Kw)		1	1	0.5	0.5	0.5	0.5		0.5	0.5	0.4	
VÉDETSÉG	Test Alapkiépítés / opció	IP54	IP54	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67
	Csukló és J3 kar Alapkiépítés / opció	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67



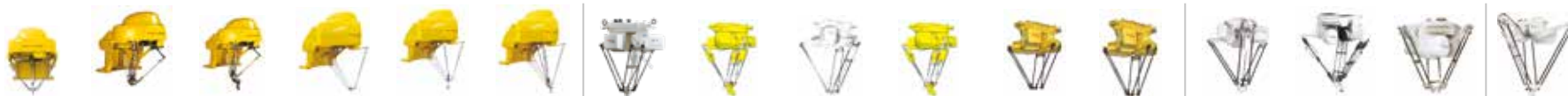
ROBOT SOROZAT

M-1

M-2

M-3

DR-3



Verzió		iA						iA						iA			iB	
Típus		1H	0.5S	0.5A	1HL	0.5SL	0.5AL	3S	3A	3SL	3AL	6H	6HL	6S	6A	12H	8L	
VEZÉRLŐ	Vezérlőszekrény típusa	R-30;B Plus																
	Compact vezérlőszekrény	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	Open Air vezérlőszekrény	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	
	Mate Cabinet vezérlőszekrény	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	
	A-vezérlőszekrény	-	-	-	-	-	-	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	
	B-vezérlőszekrény	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Max. terhelhetőség a csuklónál (kg)		1	0.5 (1)	0.5 (1)	1	0.5 (1)	0.5 (1)	3	3	3	3	6	6	6(8)	6	12	8	
Munkavégzési távolság (mm)		280	280	280	420	420	420	800	800	1130	1130	800	1130	1350	1350	1350	1600	
Vezérelt tengelyek		3	4	6	3	4	6	4	6	4	6	3	3	4	6	3	4	
Ismétlési pontosság (mm)		± 0.02	± 0.02	± 0.02	± 0.03	± 0.03	± 0.03	± 0.1	± 0.1	± 0.1	± 0.1	± 0.1	± 0.1	± 0.1	± 0.1	± 0.1	± 0.03**	
Ezer aus Mechanikai tömeg (kg)		18 (*21)	20 (*12)	23 (*12)	21 (*12)	23 (*12)	26 (*12)	120	140	120	140	115	115	160	175	155	170	
MOZGÁSI TARTOMÁNY [°]	J1																	
	J2	∅ 280x100 (*13)	∅ 280x100 (*13)	∅ 280x100 (*13)	∅ 420x150 (*13)	∅ 420x150 (*13)	∅ 420x150 (*13)	∅ 800x300 (*13)	∅ 800x300 (*13)	∅ 1130x400 (*13)	∅ 1130x400 (*13)	∅ 800x300 (*13)	∅ 1130x400 (*13)	∅ 1350x500 (*13)	∅ 1350x500 (*13)	∅ 1350x500 (*13)	∅ 1600x500 (*13)	
	J3																	
	J4	-	720	720	-	720	720	720	720	720	720	720	-	-	720	720	-	720
	J5	-	-	300	-	-	300	-	300	-	300	-	-	-	300	-	-	-
	J6	-	-	720	-	-	720	-	720	-	720	-	-	-	720	-	-	-
MAXIMÁLIS SEBESSÉG [°/S]	J1																	
	J2																	
	J3																	
	J4	-	3000	1440	-	3000	1440	3500	1700	3500	1700	-	-	4000	4000	-	2000	
	J5	-	-	1440	-	-	1440	-	1700	-	1700	-	-	-	2000	-	-	-
	J6	-	-	1440	-	-	1440	-	1700	-	1700	-	-	-	2000	-	-	-
J4 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm²)		*14)						*14)						*14)			-- / 0.2	
J5 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm²)		*14)						*14)						*14)			*14)	
J6 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm²)		*14)						*14)						*14)			*14)	
Átlagos teljesítményfelvétel (Kw)		0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	
VÉDETTISÉG	Test Alapkiépítés / opció	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67	IP67	IP67	IP69K	
	Csukló és J3 kar Alapkiépítés / opció	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP69K	IP69K	IP69K	IP69K	IP69K	IP69K	IP67	IP67	IP67	IP69K	

● alapkiépítés ○ kérésre - nem kapható |) hardver és/vagy szofver opcióval *12) állvánnyal *13) ∅ mm-ben, magasság mm-ben *14) lásd a csuklóterhelési diagramot ** ISO9283 szabvány alapján



SR

PALETTÁZÓ

M-710

R-1000

M-410

ROBOT SOROZAT



Verzió		iA						iC	iA	iC	iB	iC			iB		
Típus		3	3U	3H	6	6H	12	20	50H	80H	110	140H	185	315	500	700	
VEZÉRLŐ	Vezérlőszekrény típusa	R-30iB Plus															
	Compact vezérlőszekrény	•	•	•	•	•	•	•	-	-	-	-	-	-	-	-	
	Open Air vezérlőszekrény	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	Mate Cabinet vezérlőszekrény	-	-	-	-	-	-	-	o	o	-	-	-	-	-	-	
	A-vezérlőszekrény	-	-	-	-	-	-	-	•	•	•	•	•	•	•	•	
	B-vezérlőszekrény	-	-	-	-	-	-	-	o	o	o	o	o	o	o	o	
Max. terhelhetőség a csuklónál (kg)		3	3	3	6	6	12	20	50	80	110	140	185	315	500	700	
Munkavégzési távolság (mm)		400	350	400	650	650	900	1100	2003	2230	2403	2850	3143	3143	3143	3143	
Vezérelt tengelyek		4	4	3	4	3	4	4	5	5	4	5	4	4	4	4	
Ismétlési pontosság (mm)		± 0.01 [J1, J2] ± 0.01 [J3] ± 0.004° [J4]**	± 0.01 [J1, J2] ± 0.01 [J3] ± 0.004° [J4]**	± 0.01 [J1, J2] ± 0.01 [J3]**	± 0.01 [J1, J2] ± 0.01 [J3] ± 0.004° [J4]**	± 0.01 [J1, J2] ± 0.01 [J3]**	± 0.01 [J1, J2] ± 0.01 [J3]**	± 0.015 [J1, J2] ± 0.01 [J3] ± 0.005° [J4]**	± 0.02 [J1, J2] ± 0.01 [J3] ± 0.005° [J4]**	± 0.15	± 0.03**	± 0.2	± 0.2	± 0.5	± 0.5	± 0.5	± 0.5
Mechanikai tömeg (kg)		19	27	17	30	28	53	64	540	610	1030	1200	1600 (1330)*4,5	1600 (1330)*4,5	2410 (1910)*4,5	2700	
MOZGÁSI TARTOMÁNY [°]	J1	284	450	284	296	296	290	290	360	360	370	360	360	360	370	360	
	J2	290	450	290	300	300	290	290	225	245	125	155	144	144	144	144	
	J3	200 mm*16]	140 mm	200 mm*16]	210 mm*16]	210 mm*16]	450 mm optional 300mm	450 mm optional 300mm	440	215	140	112	136	136	136	136	
	J4	1440	1440	-	1440	-	1440	1440	234	20	720	20	720	720	720	540	
	J5	-	-	-	-	-	-	-	720	720	-	720	-	-	-	-	
	J6	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
MAXIMÁLIS SEBESSÉG [°/S]	J1	720	610	720	440	440	440	440	175	185	145	140	140	90	85	60	
	J2	780	840	780	700	700	510	500	175	180	130	115	140	100	85	60	
	J3	1800 mm/sec	1500 mm/sec	1800 mm/sec	2000 mm/sec	2000 mm/sec	2800 mm/sec	2800 mm/sec	175	180	140	135	140	110	85	60	
	J4	3000	3000	-	2500	-	2500	1700	175	180	420	135	305	195	200	120	
	J5	-	-	-	-	-	-	-	720	500	-	420	-	-	-	-	
	J6	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
J4 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm²)		--/0.06	--/0.06	-	--/0.12	-	--/0.30	--/0.45	150/6.3	-/48	53	147	88	155	250	490	
J5 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm²)		-	-	-	-	-	-	-	68/2.5	-/25	-	53	-	-	-	-	
J6 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm²)		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
Átlagos teljesítményfelvétel (Kw)		0.25	0.25	0.25	0.35	0.35	0.45	0.45	2.5	2.5	1	3	3	3	3	3	
VÉDETSÉG	Test Alapkiépítés / opció	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20 / IP65	IP20 / IP65	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	
	Csukló és J3 kar Alapkiépítés / opció	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20 / IP65	IP20 / IP65	IP67	IP67	IP67	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	



ÍVHEGESZTŐ

FESTŐROBOTOK

Autóipari csomag
P-35/P-1000

ROBOT SOROZAT

ARC MATE 50

ARC MATE 100

ARC MATE 120

PAINT MATE 200

P-40

P-50

P-250

P-350

Autóipari csomag
P-35/P-1000

Verzió			iD							iA	iA	iB	iB	iB	iA	iA			
Típus			-	7L	8L	10L	16S	-	12L	35	-	5L	10L	15	45				
VEZÉRLŐ	Vezérlőszekrény típusa	R-30iB Plus	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•		
	Compact vezérlőszekrény		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
	Open Air vezérlőszekrény		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
	Mate Cabinet vezérlőszekrény		•	•	○	○	○	○	○	○	○	•	•	•	-	-	-		
	A-vezérlőszekrény		-	-	•	•	○	•	•	○	•	-	-	•	•	•	•		
	B-vezérlőszekrény		-	-	○	○	○	○	○	○	○	-	-	-	-	-	-		
Max. terhelhetőség a csuklónál (kg)			7	7	8	10	16	12	12	35	3 (25)	5	5	10	15	45	20	15	
Munkavégzési távolság (mm)			717	911	2032	1636	1103	1441	2272	1831	1831	892	1300	1800	2800	2606	4318	2848	
Vezérelt tengelyek			6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	5	7	
Ismétlési pontosság (mm)			± 0.018**	± 0.018**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.02**	± 0.02**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.02**	± 0.03	± 0.2	± 0.2	± 0.2	± 0.2	± 0.1	± 0.05**	± 0.05**
Mechanikai tömeg (kg)			25	27	180	150	140	145	250	250	250	37	110	331	530	590	700	700	
MOZGÁSI TARTOMÁNY (°)	J1		360	360	340 (370)	340 (370)	340 (370)	340 (370)	340 (370)	340 (370)	340 (370)	340	360	320	320	360	220	220	
	J2		245	245	235	235	235	235	260	260	260	230	255	240	280	225	370	150	
	J3		420	430	455	455	340	455	475	458	458	373	395	404	330	440	590	240	
	J4		380	380	380	380	380	380	400	400	400	380	380	1080	1080	800	270	160	
	J5		250	250	360	360	360	360	360	280 (360)	280 (360)	240	240	1080	1080	250	360	1440	
	J6		720	720	900	900	900	900	900	540 (900)	540 (900)	720	720	1080	1080	800	-	1440	
MAXIMÁLIS SEBESSÉG (°/S)	E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	1440	
	J1		450	370	210	260	290	260	210	180	210	270	220	140	160	180	75	125	
	J2		380	310	210	240	270	240	210	180	210	270	190	140	160	180	100	125	
	J3		520	410	220	260	270	260	265	200	265	270	240	160	160	180	100	120	
	J4		550	550	430	430	430	430	420	350	420	450	450	375	375	250	50	120	
	J5		545	545	450	450	450	450	450	350	420	450	450	430	430	250	50	200	
	J6		1000	1000	720	720	730	720	720	400	720	720	720	545	545	250	-	200	
E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	200		
J4 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm²)			16.6/0.47	16.6/0.47	16.1/0.63	22.0/0.65	26.0/0.90	26.0/0.90	22.0/0.65	110.0/4.0	52.0/2.4	11.9/0.3	11.9/0.3	43.35/1.954	65.4/2.999	206 / 28			
J5 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm²)			16.6/0.47	16.6/0.47	16.1/0.63	22.0/0.65	26.0/0.90	26.0/0.90	22.0/0.65	110.0/4.0	52.0/2.4	11.9/0.3	11.9/0.3	36.86/1.413	55.3/2.158	206 / 28			
J6 nyomaték/tehetetlenség (Nm/kgm²)			9.4/0.15	9.4/0.15	5.9/0.061	9.8/0.17	11.0/0.30	11.0/0.30	9.8/0.17	60.0/1.5	32.0/1.2	6.7/0.1	6.7/0.1	4.90/0.025	7.4/0.073	127 / 20			
Átlagos teljesítményfelvétel (Kw)			0.5	0.5	1	1	1	1	1	1	1	0.5	0.8	0.8	3.5	2.5	3.5		
VÉDETTISÉG	Test Alapkiépítés / opció		IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	*15)	*15)	*15)	*15)	*15)	*15)	*15)	
	Csukló és J3 kar Alapkiépítés / opció		IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	*15)	*15)	*15)	*15)	*15)	*15)	*15)	

Egy közös szervorendszer és vezérlőplatform

Végtelen lehetőségek

Ez a FANUC!



FA

CNC vezérlések,
szervomotorok,
hajtások, lézerek

ROBOTOK

Ipari és kollaboratív
robotok, tartozékok,
szoftverek

ROBOCUT

Huzalszikra
forgácsológépek

ROBODRILL

Kompakt
megmunkálóköz-
pontok

ROBOSHOT

Elektromos CNC
fröccsöntőgépek

IoT

Ipar 4.0
megoldások