

THE FACTORY AUTOMATION COMPANY

FANUC

Robots

Gama de robots



DESDE EL MÁS PEQUEÑO AL MÁS FUERTE



100% FANUC

FANUC ofrece la más amplia gama de robots del mundo para satisfacer las necesidades de diversidad de aplicaciones e industrias. Ofrecen opciones específicas, una integración sencilla y son la opción perfecta para las aplicaciones de automatización más exigentes.

FANUC es el fabricante líder mundial en automatización industrial con más de 40 años de experiencia en el desarrollo de tecnología robótica, más de 900.000 robots instalados en todo el mundo y clientes satisfechos en todos los rincones del planeta.

Ventajas:

- más de 100 modelos de robots diferentes
- capacidad de carga hasta 2.300 kg
- alcance hasta 4.683 mm
- facilidad de manejo
- consumo de energía optimizado
- disponibilidad de recambios durante toda la vida útil

Hacemos que las operaciones de automatización más exigentes resulten simples:

Todos los robots, CNCs y máquinas FANUC comparten una plataforma de control común, lo que significa que los robots utilizados para carga y descarga por ejemplo pueden ser integrados rápida y fácilmente en sus máquinas. Las máquinas y robots pueden conectarse fácilmente a través de una interfaz FANUC. Desde las pantallas del CNC se puede monitorizar y controlar el robot y viceversa. También ofrecemos soluciones potentes para permitir la conectividad de líneas de producción automatizadas y sistemas de mecanizado.

UNA ÚNICA PLATAFORMA DE CONTROL, INFINITAS POSIBILIDADES



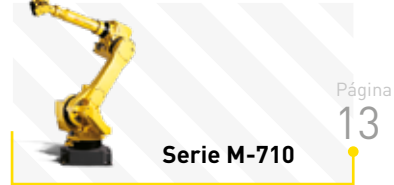
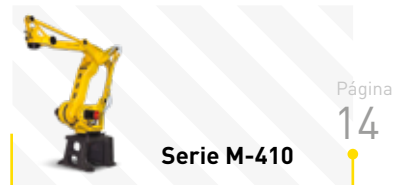
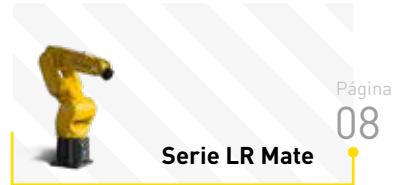
más de

900.000
robots instalados
en el mundo

capacidad de
producción de
11.000
robots al mes

CONTENIDO

Robots Articulados



Robots Colaborativos



Robots Delta



Robots SCARA



Robots de Paletizado



Robots de Soldadura por Arco



Serie ARC Mate 50

Página **31**




Serie ARC Mate 100

Página **31**



Serie ARC Mate 120

Página **31**



M-710iC/12L


Página **32**



M-710iC/20L


Página **32**

Robots de Pintura



Serie Paint Mate 200

Página **34**



**Serie P-35 /
Serie P-1000
(Paquete de Automoción)**

Página **34**



Serie P-40

Página **34**



Serie P-50

Página **34**



Serie P-250

Página **34**



Serie P-350

Página **34**

Controladores



Controlador R-30iB Plus

Página **35**



iPendant Táctil

Página **36**



Tablet TP

Página **37**

Accesorios y funciones

Página **38**

iRVision

Página **40**

Zero Down Time

Página **41**

ROBOGUIDE

Página **42**

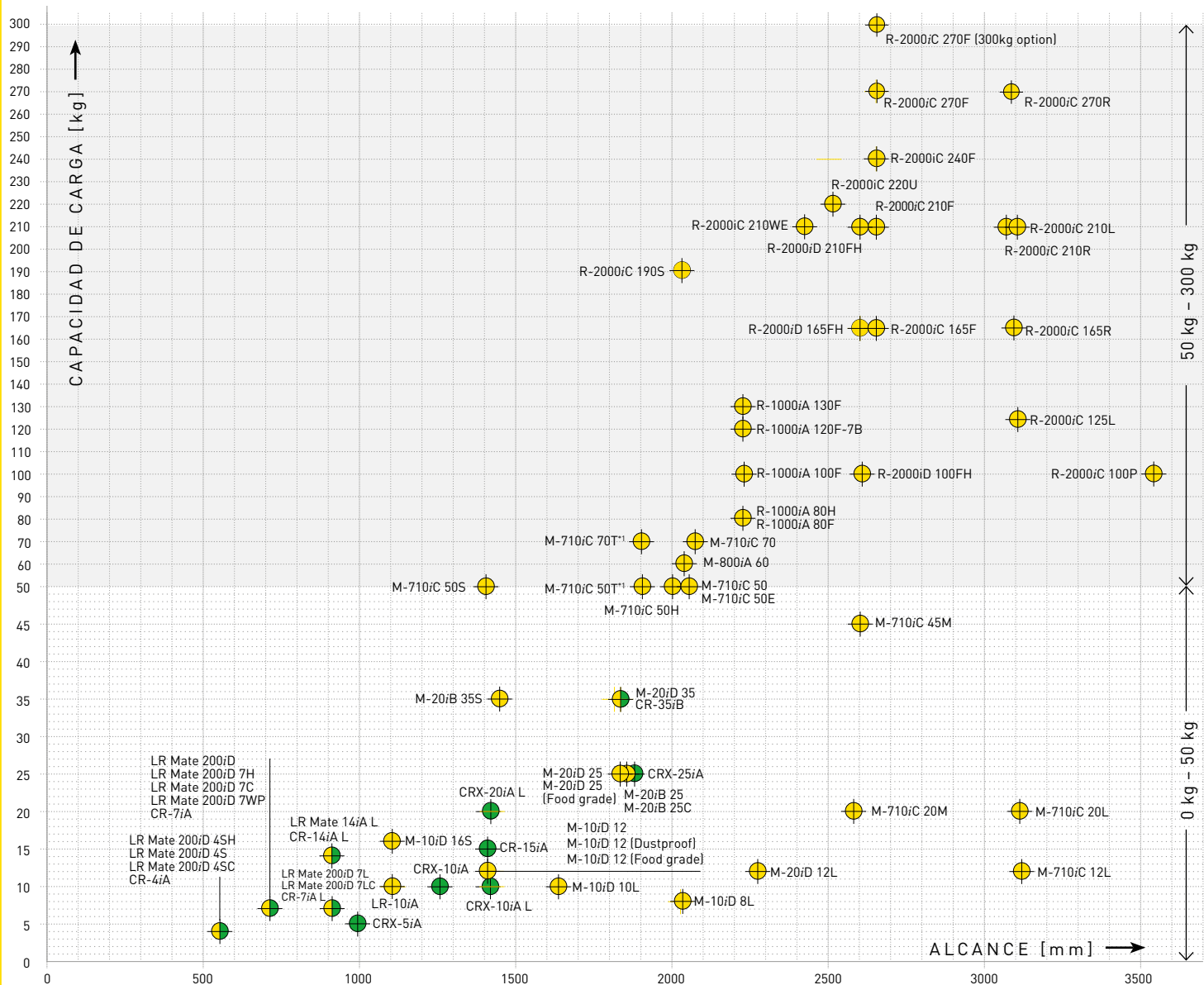
Servicio y soporte

Página **44**

Una plataforma de control común

Página **46**

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



Serie LR Mate
Página 8



Serie LR-10
Página 9



Serie M-10
Página 11



Serie M-20
Página 12



Serie M-710
Página 13



Serie M-800
Página 15



Serie R-1000
Página 19



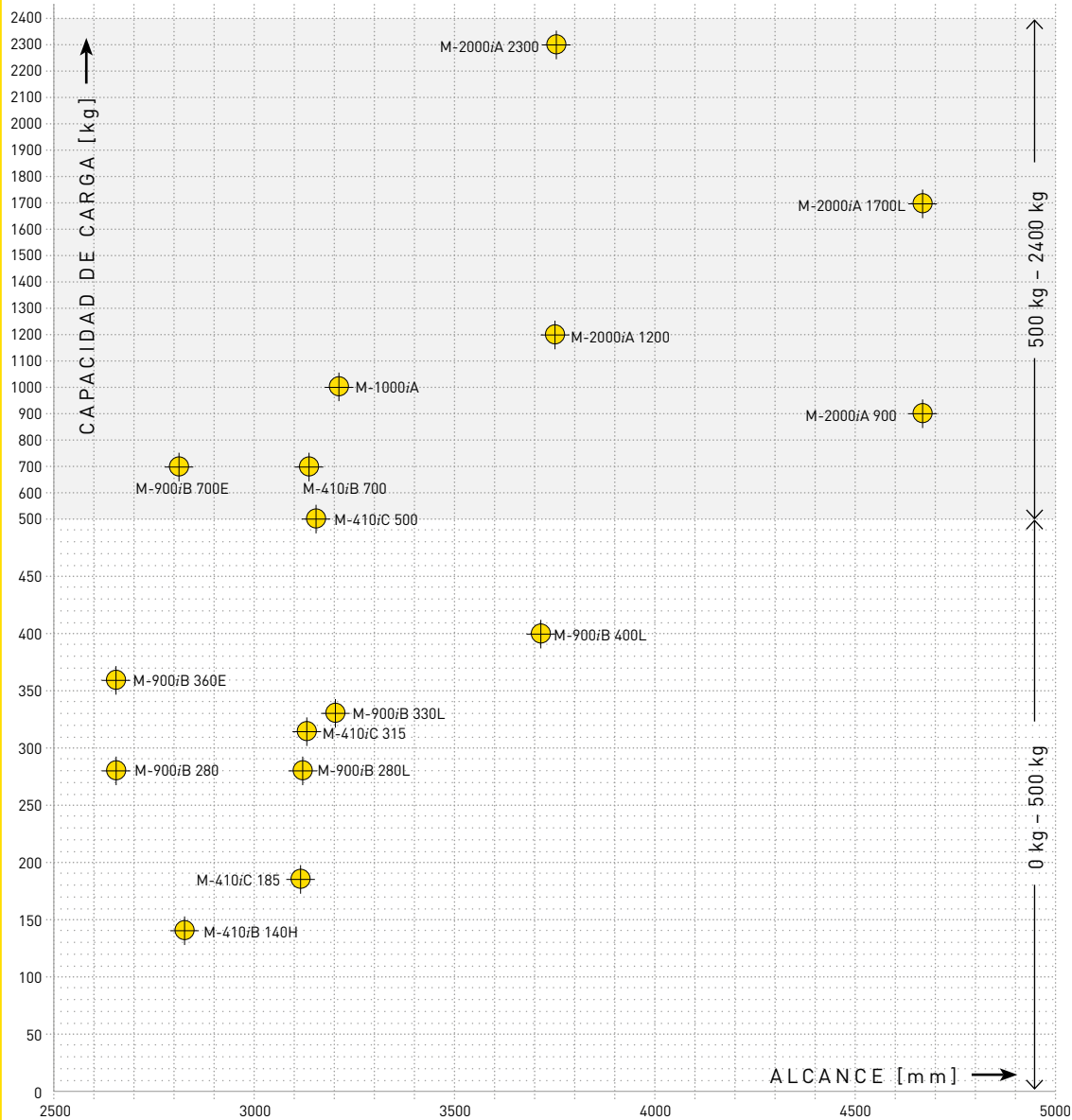
Serie R-2000
Página 20



Serie CR
Serie CRX
Página 21

*1) dependiendo de las especificaciones del rail

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



Serie M-410
Página 14



Serie M-900
Página 16



Serie M-1000
Página 17



Serie M-2000
Página 18



Serie LR Mate



Máx. capacidad de carga en la muñeca: **14 kg**



Máx. alcance: **911 mm**



LR Mate 200iD

Versiones de robots disponibles:

LR Mate 200iD/4SH	Brazo corto, 5 ejes (2 válvulas solenoides integradas)
LR Mate 200iD/4S	Brazo corto (2 válvulas solenoides integradas)
LR Mate 200iD/4SC	Brazo corto, sala blanca, industria alimentaria (2 válvulas solenoides integradas), pintura epoxy blanca
LR Mate 200iD/7H	5 ejes, (2*2 válvulas solenoides integradas)
LR Mate 200iD/7C	Sala blanca, industria alimentaria (2*2 válvulas solenoides integradas), pintura epoxy blanca
LR Mate 200iD/7WP	Resistente al agua
LR Mate 200iD	Modelo estándar (2*2 válvulas solenoides integradas)
LR Mate 200iD/7L	Brazo largo (2*2 válvulas solenoides integradas)
LR Mate 200iD/7LC	Brazo largo, Sala blanca, industria alimentaria (2*2 válvulas solenoides integradas), pintura epoxy blanca
LR Mate 200iD/14L	Brazo largo (2*2 válvulas solenoides integradas)



Robot			Controlador						Max. capacidad de carga en la Muñeca (kg)	Alcance (mm)	Ejes	Repetibilidad (mm)	Peso mecánico (kg)	Rango de Movimiento [°]						Velocidad Máxima [°/s]*17						J4 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	J5 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	J6 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	Consumo medio (kW)	Protección	
Serie	Versión	Tipo	Versión	Tipo de Armario										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Cuerpo estándar/Opcional	Muñeca y brazo J3 estándar/Opcional
LR Mate 200	iD	4SH	●	-	○	●	-	-	4	550	5	± 0.013**	19	360	230	402	240	720	-	460	460	520	560	1500	-	8.86/0.2	4.0/0.046 (5.5/0.083)	-	0.5	IP67	IP67
LR Mate 200	iD	4S	●	-	○	●	-	-	4	550	6	± 0.01**	20	360	230	402	380	240	720	460	460	520	560	900	8.86/0.2	8.86/0.2	4.9/0.067	0.5	IP67	IP67	
LR Mate 200	iD	4SC	●	-	○	●	-	-	4	550	6	± 0.013**	20	360	230	402	380	236	720	460	460	520	560	900	8.86/0.2	8.86/0.2	4.9/0.067	0.5	IP67	IP67	
LR Mate 200	iD	7H	●	-	○	●	-	-	7	717	5	± 0.018**	24	360	245	420	250	720	-	450	380	520	545	1500	-	16.6/0.47	4.0/0.046 (5.5/0.15)	-	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K
LR Mate 200	iD	7C	●	-	○	●	-	-	7	717	6	± 0.018**	25	360	245	420	380	250	720	450	380	520	550	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67	IP67	
LR Mate 200	iD	7WP	●	-	-	●	-	-	7	717	6	± 0.018**	25	360	245	420	380	250	720	450	380	520	550	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K	
LR Mate 200	iD		●	-	○	●	-	-	7	717	6	± 0.01**	25	360	245	420	380	250	720	450	380	520	545	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K	
LR Mate 200	iD	7L	●	-	○	●	-	-	7	911	6	± 0.01**	27	360	245	430	380	250	720	370	310	410	550	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K	
LR Mate 200	iD	7LC	●	-	○	●	-	-	7	911	6	± 0.018**	27	360	245	430	380	250	720	370	310	410	550	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67	IP67	
LR Mate 200	iD	14L	●	-	○	●	-	-	14	911	6	± 0.01**	27	360	245	430	380	250	720	120	61	58	400	240	400	31.0/0.66	31.0/0.66	13.4/0.30	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K

● Estándar ○ Bajo petición - No disponible [] con opción de hardware y/o software *2) opción de 3 válvulas solenoides *17) solamente para LR Mate 200iD/14L: velocidad lineal máxima 500 mm/sec ** Basado en la Norma ISO29283

Serie LR-10



Máx. capacidad de carga en la muñeca: **10/13 kg** *3)



Máx. alcance: **1101 mm**

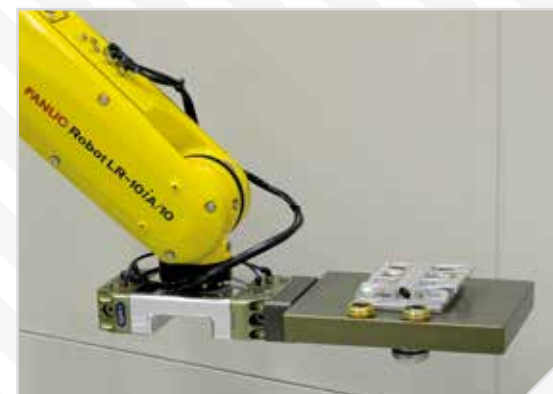
Versiones de robots disponibles:

LR-10iA/10

Modelo estándar
(2*2 válvulas selenóides integradas)



LR-10iA/10



Robot			Controlador					Max. capacidad de carga en la Muñeca (kg)	Alcance (mm)	Ejes	Repetibilidad (mm)	Peso mecánico (kg)	Rango de Movimiento (°)						Velocidad Máxima (°/s)						J4 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	J5 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	J6 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	Consumo medio (kW)	Protección		
Serie	Versión	Tipo	Versión		Tipo de Armario								J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Cuerpo estándar/Opcional	Muñeca y brazo J3 estándar/Opcional	
			R-30iB Plus	Compact	Open air	Mate	A																								B
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

● Estándar ○ Bajo petición - No disponible [] con opción de hardware y/o software *2) opción de 3 válvulas solenoides *3) Modo alta carga opcional = espacio de trabajo máximo 890mm ** Basado en la Norma ISO9283

Paquetes educativos



ER-4iA



CRX-5iA / CRX-10iA

Robótica para escuelas y universidades

Un paquete a medida que le permitirá desarrollar las habilidades fundamentales de la automatización.

Diseñado pensando en los estudiantes, ofrece la posibilidad a la gente joven de obtener de primera mano experiencia en la programación y el manejo de robots industriales de última generación. Los contenidos del paquete educativo están altamente relacionados con las aplicaciones de las fábricas más modernas y contiene todo lo que pueden necesitar los profesores para propósito educativo.

Serie M-10



Máx. capacidad de carga en la muñeca: **16 kg**



Máx. alcance: **2028 mm**

Versiones de robots disponibles:

M-10iD/8L	Brazo largo, muñeca hueca/base
M-10iD/10L	Brazo largo, muñeca hueca/base
M-10iD/12	Muñeca hueca/base
M-10iD/12 (Dustproof)	Muñeca hueca, dustproof
M-10iD/12 (Grado alimentario)	Muñeca hueca, grasa alimentaria, pintura blanca epoxy
M-10iD/16S	Brazo corto, muñeca hueca/base



M-10iD/12



Robot			Controlador						Max. capacidad de carga en la Muñeca (kg)	Alcance (mm)	Ejes	Repetibilidad (mm)	Peso mecánico (kg)	Rango de Movimiento (°)						Velocidad Máxima (°/s)						J4 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	J5 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	J6 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	Consumo medio (kW)	Protección	
Serie	Versión	Tipo	Versión	Tipo de Armario										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Cuerpo estándar/Opcional	Muñeca y brazo J3 estándar/Opcional
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	12 ^{*18)}	●	-	-	○	●	○	12	1441	6	± 0.02**	145	340 (370)	235	455	380	240	540	260	240	260	430	450	720	26.0/0.90	26.0/0.90	11.0/0.30	1	IP67	IP67
M-10	iD	12 ^{*19)}	●	-	-	○	●	○	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	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

● Estándar ○ Bajo petición - No disponible [] con opción de hardware y/o software *18) Dustproof *19) Grado alimentario ** Basado en la Norma ISO9283

Serie M-20



Máx. capacidad de carga en la muñeca: **35 kg**



Máx. alcance: **2272 mm**



M-20iD/12L

Versiones de robots disponibles:

M-20iD/12L	Brazo largo, muñeca hueca/base
M-20iB/25	Modelo estándar (2 válvulas solenoides integradas)
M-20iB/25C	Sala blanca, grasa alimentaria, pintura epoxy blanca
M-20iB/35S	Brazo corto
M-20iD/25	Muñeca hueca/base
M-20iD/25 (Grado alimentario)	Muñeca hueca, lubricante de grado alimentario, pintura blanca epoxy
M-20iD/35	Alta inercia, muñeca y base huecas



Robot			Controlador						Max. capacidad de carga en la Muñeca (kg)	Alcance (mm)	Ejes	Repetitividad (mm)	Peso mecánico (kg)	Rango de Movimiento (°)						Velocidad Máxima (°/s)						J4 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	J5 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	J6 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	Consumo medio (kW)	Protección	
Serie	Versión	Tipo	Versión	Tipo de Armario										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Cuerpo estándar/Opcional	Muñeca y brazo J3 estándar/Opcional
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	iD	25 ^{*19)}	●	-	-	○	●	○	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	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

● Estándar ○ Bajo petición - No disponible () con opción de hardware y/o software *19) Grado alimentario ** Basado en la Norma ISO9283

Serie M-710



Máx. capacidad de carga en la muñeca: **70 kg**



Máx. alcance: **3123 mm**



M-710iC/50

Versiones de robots disponibles:

M-710iC/12L, /20L	Brazo largo
M-710iC/20M, /45M	Alta inercia
M-710iC/50S	Brazo corto
M-710iC/50H	5 ejes
M-710iC/50, /70	Modelo estándar
M-710iC/50E	Muñeca offset
M-710iC/50T, /70T	Top mount



Robot			Controlador					Max. capacidad de carga en la Muñeca (kg)	Alcance (mm)	Ejes	Repetibilidad (mm)	Peso mecánico (kg)	Rango de Movimiento [°]						Velocidad Máxima [°/s]						J4 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	J5 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	J6 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	Consumo medio (kW)	Protección				
Serie	Versión	Tipo	Versión	Tipo de Armario									J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Cuerpo estándar/Opcional	Muñeca y brazo J3 estándar/Opcional			
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	

● Estándar ○ Bajo petición - No disponible [] con opción de hardware y/o software *1) dependiendo de las especificaciones del rail ** Basado en la Norma ISO9283

Serie M-410



Máx. capacidad de carga en la muñeca:
700 kg



Máx. alcance:
3143 mm



M-410iC/185

Versiones de robots disponibles:

M-410iB/140H	5 ejes, muñeca en línea
M-410iB/700	Muñeca hueca
M-410iC/110	Muñeca en línea
M-410iC/185, /315, /500	Muñeca hueca



Robot			Controlador						Max. capacidad de carga en la Muñeca (kg)	Alcance (mm)	Ejes	Repetibilidad (mm)	Peso mecánico (kg)	Rango de Movimiento (°)						Velocidad Máxima (°/s)						J4 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	J5 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	J6 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	Consumo medio (kW)	Protección	
Serie	Versión	Tipo	Versión	Tipo de Armario										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Cuerpo estándar/Opcional	Muñeca y brazo J3 estándar/Opcional
			R-300iB Plus	Compact	Open air	Mate	A	B																							
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) ^{*4}	360	144	136	720	-	140	140	140	305	-	-	88	-	-	3	IP54	IP54	
M-410	iC	315	●	-	-	-	●	○	315	3143	4	± 0.5	1600(1330) ^{*4}	360	144	136	720	-	90	100	110	195	-	-	155	-	-	3	IP54	IP54	
M-410	iC	500	●	-	-	-	●	○	500	3143	4	± 0.5	2410(1910) ^{*4}	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	

● Estándar ○ Bajo petición - No disponible () con opción de hardware y/o software *4) Pedestal (con controlador) *5) Base compacta (sin controlador)

Serie M-800



Máx. capacidad de carga en la muñeca: **60 kg**



Máx. alcance: **2040 mm**

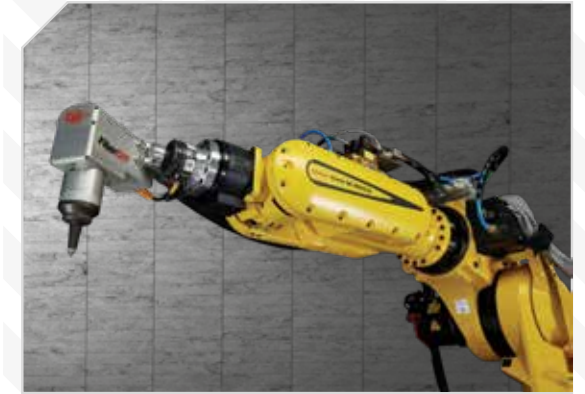
Versiones de robots disponibles:

M-800iA/60

Modelo de alta rigidez



M-800iA/60



Robot			Controlador					Max. capacidad de carga en la Muñeca (kg)	Alcance (mm)	Ejes	Repetibilidad (mm)	Peso mecánico (kg)	Rango de Movimiento (°)						Velocidad Máxima (°/s)						J4 Momento/ Inercia (Nm/kgm ²)	J5 Momento/ Inercia (Nm/kgm ²)	J6 Momento/ Inercia (Nm/kgm ²)	Consumo medio (kW)	Protección		
Serie	Versión	Tipo	Versión		Tipo de Armario								J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Cuerpo estándar/ Opcional	Muñeca y brazo J3 estándar/ Opcional	
			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	-	-

● Estándar ○ Bajo petición - No disponible [] con opción de hardware y/o software ** Basado en la Norma ISO9283

Serie M-1000



Máx. capacidad de carga en la muñeca: **1000 kg**



Máx. alcance: **3253 mm**

Versiones de robots disponibles:

M-1000iA

Modelo estándar



M-1000iA



Robot			Controlador					Max. capacidad de carga en la Muñeca (kg)	Alcance (mm)	Ejes	Repetibilidad (mm)	Peso mecánico (kg)	Rango de Movimiento (°)						Velocidad Máxima (°/s)						Consumo medio (kW)	Protección					
Serie	Versión	Tipo	Versión		Tipo de Armario								J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6		J4 Momento/ Inercia (Nm/kgm ²)	J5 Momento/ Inercia (Nm/kgm ²)	J6 Momento/ Inercia (Nm/kgm ²)	Cuerpo estándar/ Opcional	Muñeca y brazo J3 estándar/ Opcional	
			R-30iB Plus	Compact	Open air	Mate	A																								B
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

● Estándar ○ Bajo petición - No disponible [] con opción de hardware y/o software ** Basado en la Norma ISO9283

Serie M-2000



Máx. capacidad de carga en la muñeca: **2300 kg**



Máx. alcance: **4683 mm**

Versiones de robots disponibles:

M-2000iA/900L, /1700L Brazo largo

M-2000iA/1200, /2300 Modelo estándar



M-2000iA/1700L



Robot			Controlador						Max. capacidad de carga en la Muñeca (kg)	Alcance (mm)	Ejes	Repetibilidad (mm)	Peso mecánico (kg)	Rango de Movimiento [°]						Velocidad Máxima [°/s]						J4 Momento/ Inercia [Nm/kgm ²]	J5 Momento/ Inercia [Nm/kgm ²]	J6 Momento/ Inercia [Nm/kgm ²]	Consumo medio (kW)	Protección	
Serie	Versión	Tipo	Versión	Tipo de Armario										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Cuerpo estándar/Opcional	Muñeca y brazo J3 estándar/Opcional
			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

● Estándar ○ Bajo petición - No disponible [] con opción de hardware y/o software ** Basado en la Norma ISO9283

Serie R-1000



Máx. capacidad de carga en la muñeca: **130 kg**



Máx. alcance: **2230 mm**



R-1000iA

Versiones de robots disponibles:

- R-1000iA/80H 5 ejes
- R-1000iA/80F, /100F Modelo estándar
- R-1000iA/120F-7B 7 ejes
- R-1000iA/130F 6 ejes



Robot			Controlador						Max. capacidad de carga en la Muñeca (kg)	Alcance (mm)	Ejes	Repetibilidad (mm)	Peso mecánico (kg)	Rango de Movimiento (°)							Velocidad Máxima (°/s)							J4 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	J5 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	J6 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	Consumo medio (kW)	Protección	
Serie	Versión	Tipo	Tipo de Armario											J1	J2	J3	J4	J5	J6	J7	J1	J2	J3	J4	J5	J6	J7					Cuerpo estándar/Opcional	Muñeca y brazo J3 estándar/Opcional
			R-30iB Plus	Compact	Open air	Mate	A	B																									
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

● Estándar ○ Bajo petición - No disponible [] con opción de hardware y/o software ** Basado en la Norma ISO9283

Serie R-2000



Máx. capacidad de carga en la muñeca: **270 kg**



Máx. alcance: **3540 mm**



R-2000iD/210FH

Versiones de robots disponibles:

R-2000iC/100P	Montaje en pedestal
R-2000iC/125L, /210L	Brazo largo
R-2000iD/165FH, /100FH, /210FH	Muñeca hueca
R-2000iC/220U	Montaje invertido
R-2000iC/165F, /210F, /240F, /270F	Modelo estándar
R-2000iC/165R, /210R, /270R	Montaje en rack
R-2000iC/190S	Brazo corto
R-2000iC/210WE	Ambiente húmedo



Robot			Controlador						Max. capacidad de carga en la Muñeca (kg)	Alcance (mm)	Ejes	Repetibilidad (mm)	Peso mecánico (kg)	Rango de Movimiento (°)						Velocidad Máxima (°/s)						J4 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	J5 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	J6 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	Consumo medio (kW)	Protección	
Serie	Versión	Tipo	Versión	Tipo de Armario				J1						J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	Cuerpo estándar/Opcional					Muñeca y brazo J3 estándar/Opcional	
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

● Estándar ○ Bajo petición - No disponible [] con opción de hardware y/o software ** Basado en la Norma ISO9283

Serie de Colaborativos



Máx. capacidad de carga en la muñeca: **35 kg**



Máx. alcance: **1889 mm**

Versiones de robots disponibles:

CR-35iB	Modelo estándar
CR-15iA	Muñeca hueca
CR-14iA/L	Brazo largo
CR-7iA	Modelo estándar
CR-7iA/L	Brazo largo
CR-4iA	Modelo estándar
CRX-5iA	Modelo estándar
CRX-10iA	Modelo estándar
CRX-10iA/L	Brazo largo
CRX-20iA/L	Brazo largo
CRX-25iA	Modelo estándar

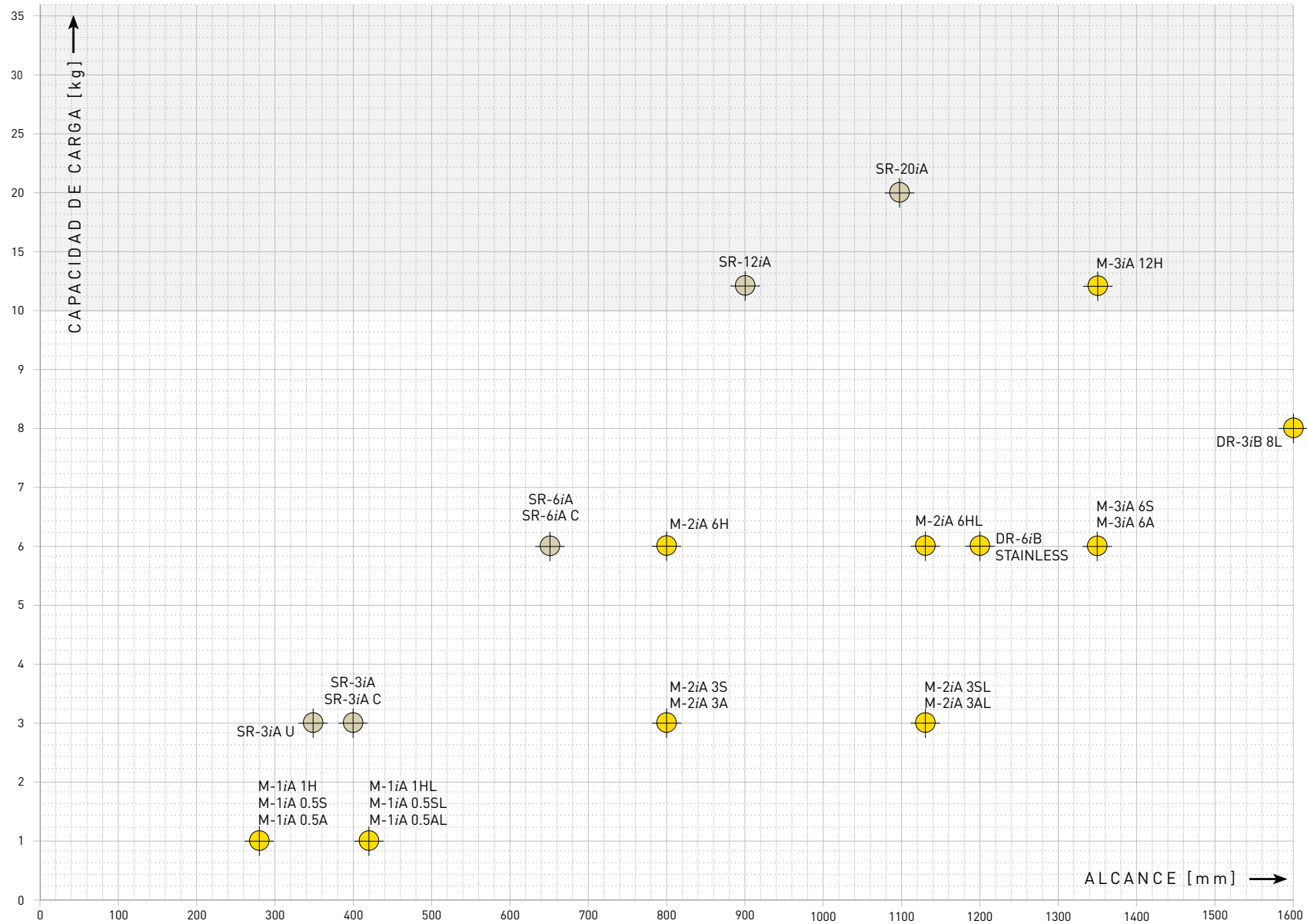


CR-35iB

CRX-10iA/L

Robot			Controlador							Max. capacidad de carga en la Muñeca (kg)	Alcance (mm)	Ejes	Repetibilidad (mm)	Peso mecánico (kg)	Rango de Movimiento (°)						Velocidad Máxima (°/s)						Velocidad lineal máxima (mm/s)	J4 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	J5 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	J6 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	Consumo medio (kW)	Protección	
Serie	Versión	Tipo	Versión	Tipo de Armario											J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6						Cuerpo estándar/Opcional	Muñeca y brazo J3 estándar/Opcional
CR-4	iA		●	-	-	○	●	-	-	4	550	6	± 0.01**	48	340/360	150	354	380	200	720							1000 ^{(*)7}	8.86/0.2	8.86/0.2	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
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-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
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
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-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	
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
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	

● Estándar ○ Bajo petición - No disponible *7) es necesario establecer una velocidad de movimientos de acuerdo con la evaluación de riesgos teniendo en cuenta posibles atrapamientos con el entorno *8) Velocidad cartesiana máxima 800mm/seg [1500mm/seg cuando se monitoriza las seguridades] *9) 911mm [capacidad de carga < 12 kg] - 820mm [capacidad de carga > 12kg] *10) Durante movimientos de poca distancia, la velocidad podría no alcanzar la velocidad fijada *11) 2000 mm/seg en modo alta velocidad ** Basado en la Norma ISO9283



M-1iA Página 23



M-2iA Página 24



M-3iA Página 25



DR-3iB Página 26



Serie SR Página 27

Serie M-2



Máx. capacidad de carga en la muñeca: **6 kg**



Máx. alcance: **1130 mm**



M-2iA/3S

Versiones de robots disponibles:

M-2iA/3S	4 ejes, muñeca hueca
M-2iA/3SL	4 ejes, brazo largo, muñeca hueca
M-2iA/3A	6 ejes, muñeca en línea
M-2iA/3AL	6 ejes, brazo largo, muñeca en línea
M-2iA/6H	3 ejes, muñeca hueca
M-2iA/6HL	3 ejes, brazo largo, muñeca hueca



Robot			Controlador						Max. capacidad de carga en la Muñeca (kg)	Alcance (mm)	Ejes	Repetitividad (mm)	Peso mecánico (kg)	Rango de Movimiento (°)						Velocidad Máxima (°/s)						J4 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	J5 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	J6 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	Consumo medio (kW)	Protección	
Serie	Versión	Tipo	Versión	Tipo de Armario										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Cuerpo estándar/Opcional	Muñeca y brazo J3 estándar/Opcional
				R-30iB Plus	Compact	Open air	Mate	A																							
M-2	iA	3S	●	-	●	○	○	-	3	800	4	± 0.1	120	ø 800 x 300 ^(*13)			720	-	-	-	-	-	3500	-	-	*14	2.5	IP67/IP69K	IP69K		
M-2	iA	3A	●	-	●	○	○	-	3	800	6	± 0.1	140	ø 800 x 300 ^(*13)			720	300	720	-	-	-	1700	1700	1700	*14	2.5	IP67/IP69K	IP69K		
M-2	iA	3SL	●	-	●	○	○	-	3	1130	4	± 0.1	120	ø 1130 x 400 ^(*13)			720	-	-	-	-	-	3500	-	-	*14	2.5	IP67/IP69K	IP69K		
M-2	iA	3AL	●	-	●	○	○	-	3	1130	6	± 0.1	140	ø 1130 x 400 ^(*13)			720	300	720	-	-	-	1700	1700	1700	*14	2.5	IP67/IP69K	IP69K		
M-2	iA	6H	●	-	●	○	○	-	6	800	3	± 0.1	115	ø 800 x 300 ^(*13)			-	-	-	-	-	-	-	-	-	*14	2.5	IP67/IP69K	IP69K		
M-2	iA	6HL	●	-	●	○	○	-	6	1130	3	± 0.1	115	ø 1130 x 400 ^(*13)			-	-	-	-	-	-	-	-	-	*14	2.5	IP67/IP69K	IP69K		

● Estándar ○ Bajo petición - No disponible [] con opción de hardware y/o software *13) Ø en mm - altura en mm *14) consultar los diagramas de carga en muñeca

Serie M-3



Máx. capacidad de carga en la muñeca: **12 kg**



Máx. alcance: **1350 mm**

Versiones de robots disponibles:

M-3iA/6S 4 ejes, muñeca hueca

M-3iA/6A 6 ejes, muñeca en línea

M-3iA/12H 3 ejes, muñeca hueca



M-3iA/6S



Robot			Controlador					Max. capacidad de carga en la Muñeca (kg)	Alcance (mm)	Ejes	Repetibilidad (mm)	Peso mecánico (kg)	Rango de Movimiento (°)						Velocidad Máxima (%/s)						J4 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	J5 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	J6 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	Consumo medio (kW)	Protección	
Serie	Versión	Tipo	Versión		Tipo de Armario								J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Cuerpo estándar/Opcional	Muñeca y brazo J3 estándar/Opcional
			R-30iB Plus	Compact	Open air	Mate	A																							
M-3	iA	6S	●	-	●	○	○	-	6 (8)	1350	4	± 0.1	160	∅ 1350 x 500 (*13)			720	-	-	-	-	-	4000	-	-	*14)		2.5	IP67	IP67
M-3	iA	6A	●	-	●	○	○	-	6	1350	6	± 0.1	175	∅ 1350 x 500 (*13)			720	300	720	-	-	-	4000	2000	2000	*14)		2.5	IP67	IP67
M-3	iA	12H	●	-	●	○	○	-	12	1350	3	± 0.1	155	∅ 1350 x 500 (*13)			-	-	-	-	-	-	-	-	-	*14)		2.5	IP67	IP67

● Estándar ○ Bajo petición - No disponible () con opción de hardware y/o software *13) ∅ en mm - altura en mm *14) consultar los diagramas de carga en muñeca

Serie DR-3



Máx. capacidad de carga en la muñeca: **8 kg**



Máx. alcance: **1600 mm**

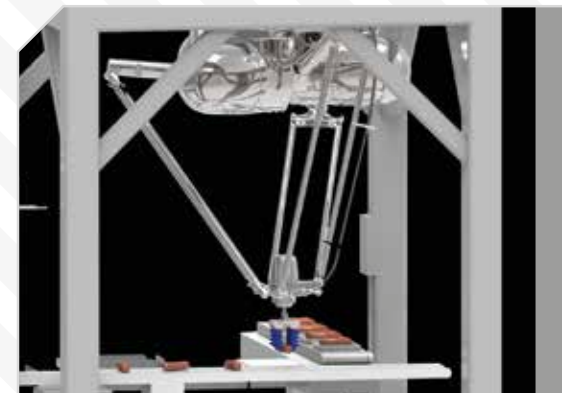
Versiones de robots disponibles:

DR-3iB/6 STAINLESS 4 ejes, grasa alimentaria, estructura de acero inoxidable

DR-3iB/8L 4 ejes, brazo largo, muñeca hueca, pintura epoxy blanca o plated type



DR-3iB/8L



Robot			Controlador					Max. capacidad de carga en la Muñeca (kg)	Alcance (mm)	Ejes	Repetibilidad (mm)	Peso mecánico (kg)	Rango de Movimiento (°)						Velocidad Máxima (%/s)						Consumo medio (kW)	Protección				
Serie	Versión	Tipo	Versión		Tipo de Armario								J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6		J4 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	J5 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	J6 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	Cuerpo estándar/Opcional	Muñeca y brazo J3 estándar/Opcional
			R-30iB Plus	Compact	Open air	Mate	A																							
DR-3	iB	6 (STAINLESS)	●	-	●	-	○	-	6	1200	4	± 0.03**	250	ø 1200 x 450 ^(*13)	720	-	-	-	-	-	1714	-	-	-- / 0.025 (0.06)	*14	2.5	IP69K	IP69K		
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		

● estándar ○ bajo pedido - no disponible [] con opción de hardware y/o software *13 ø en mm por altura en mm *14) referenciado al diagrama de cargas

Robots SCARA



Máx. capacidad de carga en la muñeca: **20 kg**



Máx. alcance: **1100 mm**



SR-3iA

Versiones de robots disponibles:

SR-3iA	4 ejes, ejes huecos
SR-3iA/C	4 ejes, sala blanca, grasa alimentaria, pintura epoxy blanca
SR-3iA/U	4-ejes, versión montaje invertido
SR-3iA/H	3 ejes, ejes huecos
SR-6iA	4 ejes, ejes huecos
SR-6iA/C	4 ejes, sala blanca, grasa alimentaria, pintura epoxy blanca
SR-6iA/H	3 ejes, ejes huecos
SR-12iA	4 ejes, ejes huecos / modelo blanco IP65 opcional
SR-20iA	4 ejes, ejes huecos



Robot			Controlador						Max. capacidad de carga en la Muñeca (kg)	Alcance (mm)	Ejes	Repetibilidad (mm)				Peso mecánico (kg)	Rango de Movimiento (°)				Velocidad Máxima (°/s)				J4 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	Fuerza máxima de empuje	Consumo medio (kW)	Protección	
Serie	Versión	Tipo	Versión	Tipo de Armario				J1				J2	J3	J4	J1		J2	J3	J4	J1	J2	J3	J4	Cuerpo estándar/Opcional				Muñeca y brazo J3 estándar/Opcional	
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	C	●	●	-	-	-	-	3	400	4	± 0.01	± 0.01	± 0.01	± 0.004°	21	284	290	200 mm ^{*16}	1400	720	780	1800 mm/s	3000	--/0.06	150	0.25	IP54	IP54
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	C	●	●	-	-	-	-	6	650	4	± 0.01	± 0.01	± 0.01	± 0.004°	32	296	300	210 mm ^{*16}	1400	440	700	2000 mm/s	2500	--/0.12	200	0.35	IP54	IP54
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



Robots de paletizado



M-710iC/50H



M-410iC/110



R-1000iA/80H



Serie M-410

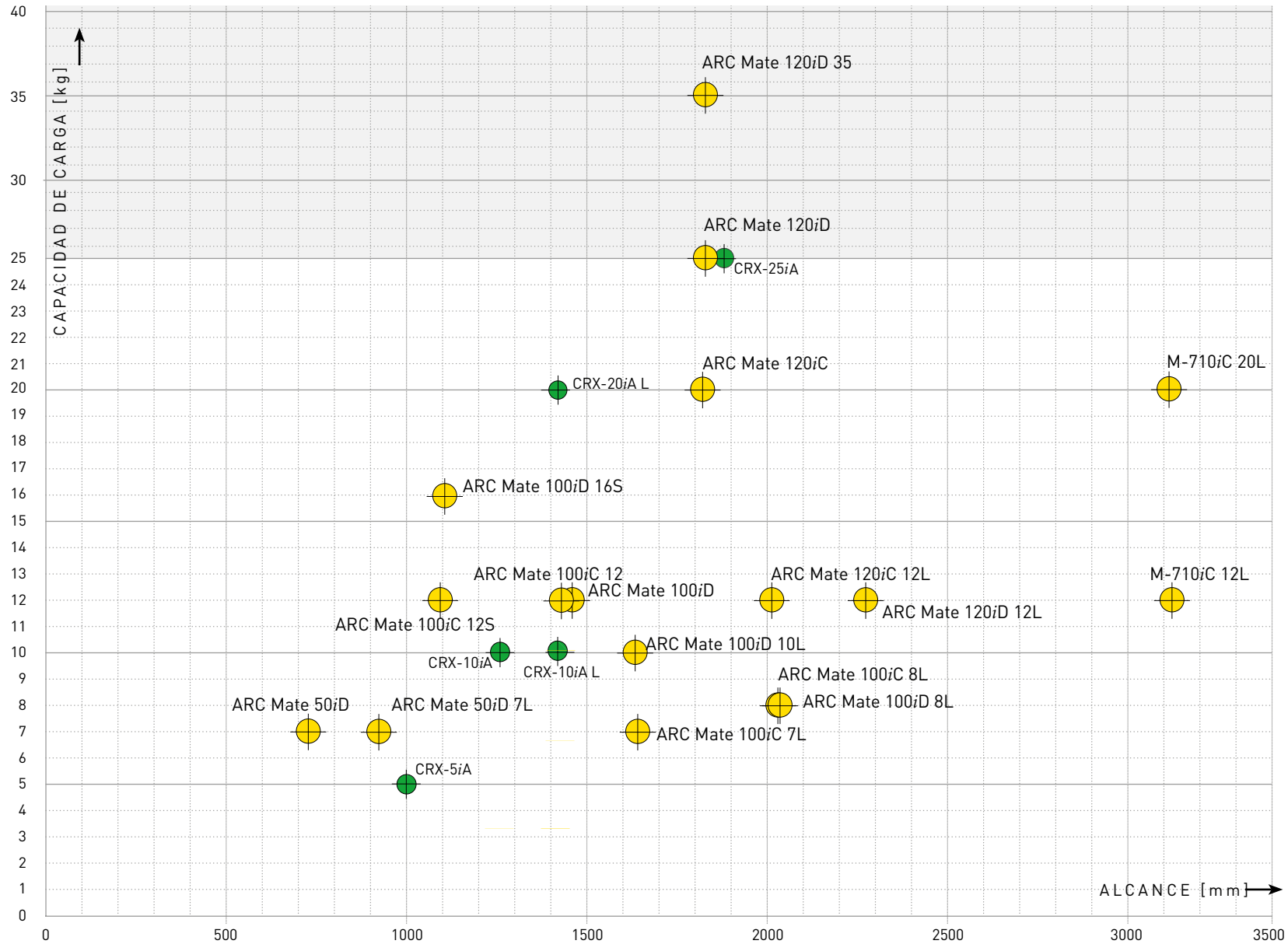
Versiones de robots disponibles:

M-710iC/50H	5 ejes, muñeca en línea
R-1000iA/80H	5 ejes, muñeca en línea
M-410iC/110	Muñeca en línea
M-410iB/140H	5 ejes, muñeca en línea
M-410iB/700	Muñeca hueca
M-410iC/185, /315, /500	Muñeca hueca



Robot			Controlador						Max. capacidad de carga en la Muñeca (kg)	Alcance (mm)	Ejes	Repetibilidad (mm)	Peso mecánico (kg)	Rango de Movimiento [°]						Velocidad Máxima [°/s]						J4 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	J5 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	J6 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	Consumo medio (kW)	Protección	
Serie	Versión	Tipo	Versión		Tipo de Armario									J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Cuerpo estándar/Opcional	Muñeca y brazo J3 estándar/Opcional
			R-30iB Plus	Compact	Open air	Mate	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	-	-	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	

● Estándar ○ Bajo petición - No disponible [] con opción de hardware y/o software ** Basado en la Norma ISO9283



Serie Arc Mate 50 Página 31



Serie Arc Mate 100 Página 31



Serie Arc Mate 120 Página 31



Serie M-710. Página 32



Serie CRX Página 32

Robots de Soldadura por Arco



Serie ARC Mate 50



Serie ARC Mate 100



Serie ARC Mate 120

Versiones de robots disponibles:

ARC Mate 50iD	Modelo estándar
ARC Mate 50iD/7L	Brazo largo
ARC Mate 100iD	Modelo estándar, muñeca/brazo/base huecos
ARC Mate 100iD/10L	Brazo largo, muñeca/brazo/base huecos
ARC Mate 100iD/8L	Brazo largo, muñeca/brazo/base huecos
ARC Mate 100iD/16S	Brazo corto, muñeca/brazo huecos
ARC Mate 120iD	Modelo estándar
ARC Mate 120iD/12L	Brazo largo, muñeca/brazo/base huecos
ARC Mate 120iD/35	Modelo estándar, muñeca/brazo/base huecos



Robot			Controlador						Max. capacidad de carga en la Muñeca (kg)	Alcance (mm)	Ejes	Repetibilidad (mm)	Peso mecánico (kg)	Rango de Movimiento [°]						Velocidad Máxima [°/s]						J4 Momento/Inercia [Nm/kgm ²]	J5 Momento/Inercia [Nm/kgm ²]	J6 Momento/Inercia [Nm/kgm ²]	Consumo medio [kW]	Protección	
Serie	Versión	Tipo	Versión		Tipo de Armario									J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Cuerpo estándar/Opcional	Muñeca y brazo J3 estándar/Opcional
			R-30iB Plus	Compact	Open air	Mate	A	B																							
ARC Mate 50	iD		●	-	-	●	-	-	7	717	6	± 0.018**	25	360	245	420	380	250	720	450	380	520	545	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K	
ARC Mate 50	iD	7L	●	-	-	●	-	-	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/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

● Estándar ○ Bajo petición - No disponible [] con opción de hardware y/o software ** Basado en la Norma ISO9283

Robots de Soldadura por Arco

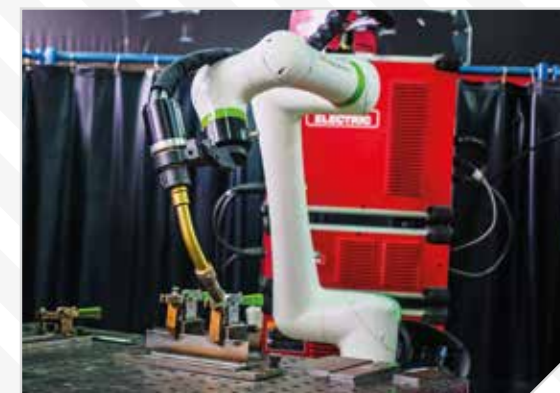
Versiones de robots disponibles:

M-710iC/12L	Brazo largo, muñeca/brazo huecos
M-710iC/20L	Brazo largo
CRX-5iA	Modelo estándar
CRX-10iA	Modelo estándar
CRX-10iA/L	Brazo largo
CRX-20iA/L	Brazo largo
CRX-25iA	Modelo estándar

M-710iC/12L

CRX-10iA/L

M-710iC/20L

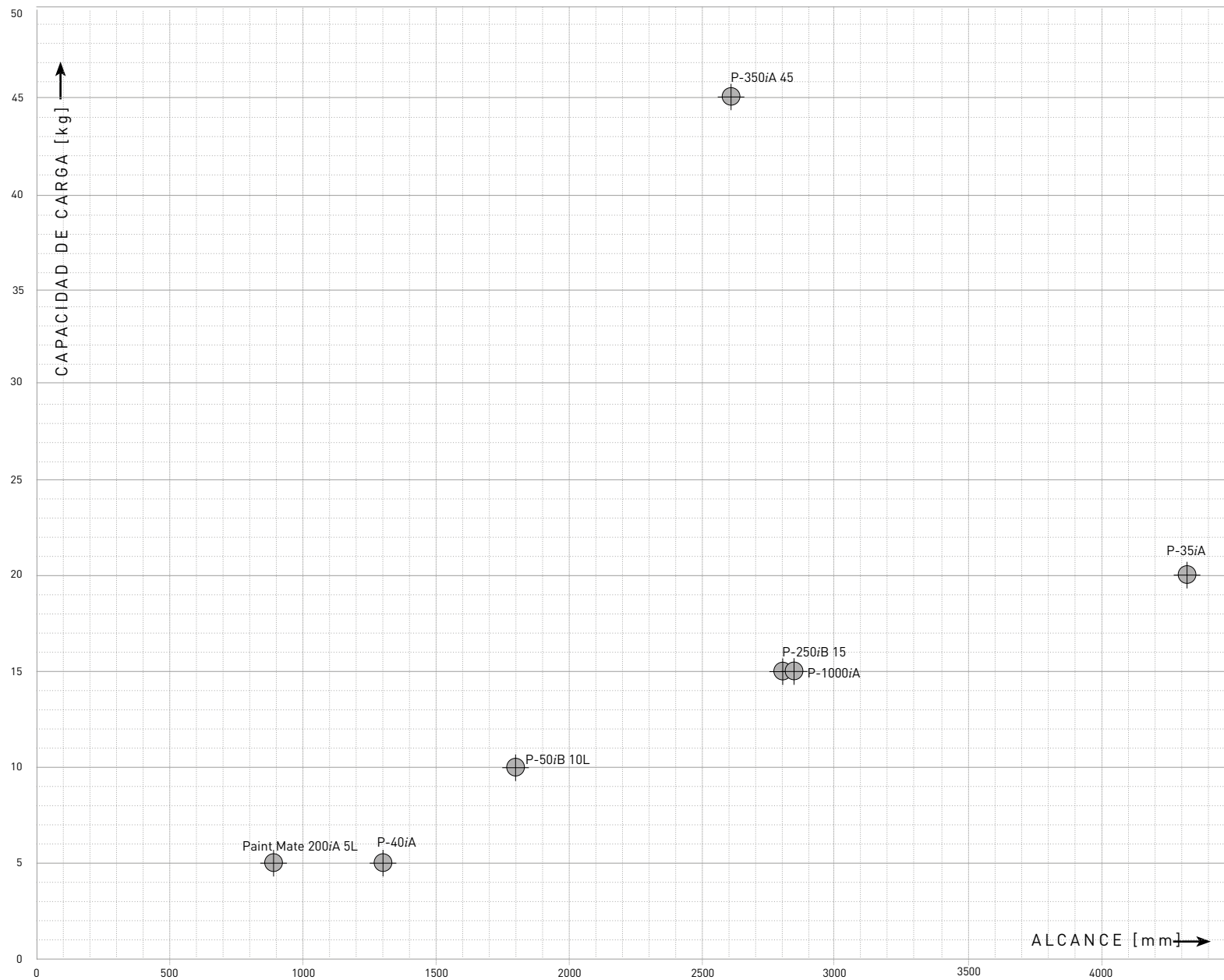


Robot			Controlador							Max. capacidad de carga en la Muñeca (kg)	Alcance (mm)	Ejes	Repetibilidad (mm)	Peso mecánico (kg)	Rango de Movimiento [°]						Velocidad Máxima [°/s]						Velocidad lineal máxima (mm/s)	J4 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	J5 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	J6 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	Consumo medio (kW)	Protección	
Serie	Versión	Tipo	Tipo de Armario												J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6						Cuerpo estándar/Opcional	Muñeca y brazo J3 estándar/Opcional
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
CRX-5	iA		●	●	-	-	-	-	-	5	994	6	± 0.03**	25	400	360	635	380	360	450	150	150	180	225	225	1000 ^(*)	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	1000 ^(*)	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	1000 ^(*)	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	1000 ^(*)	100.0/4.70	74.0/4.00	32.0/2.00		IP67	IP67	

● Estándar ○ Bajo petición - No disponible [] con opción de hardware y/o software ** Basado en la Norma ISO9283

ENCUENTRE SU

ROBOT DE PINTURA



Serie Paint Mate 200 . . . Página 34



Serie P-40 Página 34



Serie P-50 Página 34



Serie P-250 Página 34



Serie P-350 Página 34

Robots de pintura



Serie Paint Mate 200



Serie P-40



Serie P-50

Versiones de robots disponibles:

Paint Mate 200iA/5L	Brazo largo
P-35iA	Modelo estándar
P-40iA	Modelo estándar
P-50iB/10L	Brazo largo
P-250iB/15	Modelo estándar
P-350iA/45	Modelo estándar
P-1000iA	Modelo estándar



Serie P-250



Serie P-350



P-35/P-1000



Robot			Controlador						Max. capacidad de carga en la Muñeca (kg)	Alcance (mm)	Ejes	Repetibilidad (mm)	Peso mecánico (kg)	Rango de Movimiento [°]							Velocidad Máxima [°/s]							J4 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	J5 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	J6 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)	Consumo medio (kW)	Protección	
Serie	Versión	Tipo	Versión		Tipo de Armario									J1	J2	J3	J4	J5	J6	E1	J1	J2	J3	J4	J5	J6	E1					Cuerpo estándar/Opcional	Muñeca y brazo J3 estándar/Opcional
			R-30iB Plus	Compact	Open air	Mate	A	B																									
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)			
Paquete de Automoción																																	
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)	

Controlador R-30iB Plus



Mini Plus
410 x 277 x 370 mm

Armario Compact
440 x 85 x 260 mm

Armario Mate Open Air
370 x 200 x 350 mm

Armario Mate
470 x 400 x 322 mm

Armario B
740 x 1100 x 550 mm

Armario A
600 x 500 x 470 mm

El controlador R-30iB Plus es el estándar de FANUC para una productividad más inteligente.

Una nueva generación de tecnología avanzada, las mejoras en hardware y más de 250 funciones de software son claves para el rendimiento del robot en términos de tiempo de ciclo, velocidad, precisión y seguridad. Es más fácil de utilizar, su consumo de energía es mínimo y ofrece la productividad y fiabilidad más altas. Disponible con diferentes tipos de armario para ofrecer una solución más flexible.

Ventajas:

- CPU de mayor rendimiento y mayor memoria
- diseño compacto y apilable
- Fácil de utilizar con *iPendant* táctil inteligente
- Conexiones flexibles con una amplia gama de bus de campo & bus de seguridad
- preparado para funciones inteligentes como *iRvision*, *force*, *interference check* etc.
- fácil diagnóstico del sistema a través de la función *iRDiagnostics*
- eficiencia energética y regeneración de energía optimizadas
- ciclo de procesamiento de señal acortado
- nueva interfaz de cámara y configuración de cable simplificada para la visión
- rendimiento de red y USB de alta velocidad para una mayor transmisión de datos y copias de seguridad más rápidas

iPendant Táctil

El iPendant Táctil de FANUC, de diseño ligero y ergonómico, con su interfaz iHMI intuitiva

Ventajas:

- programación y capacidades de procesos avanzados con una interfaz de usuario
- mejora de la eficiencia gracias a una configuración y mantenimiento más fáciles
- personalización de pantallas HTML
- personalización sencilla de pantallas HTML
- hacer visible lo invisible gracias a los gráficos 4D para visualizar la herramienta y las zonas de trabajo
- más información disponible con el display multi-ventana
- configuración y manejo de iRVision vía iPendant
- cumple con los standards de seguridad industrial
- iHMI similar en todos los productos FANUC



Tablet TP

Con una gran pantalla táctil, la tablet Teach Pendant se ha diseñado para una programación intuitiva. La funcionalidad drag & drop le permite programar una aplicación fácilmente en cuestión de minutos.

Ventajas:

- cumple los estándares de seguridad industrial (botón de parada de emergencia, switch de modo de operación con tres posiciones, resistencia a golpes, protección contra agua y polvo)
- disponible con dos interfaces:

Nueva interfaz de usuario

Interfaz intuitiva para principiantes con funciones sencillas para un manejo fácil

Interfaz de usuario iPendant

Misma interfaz que el iPendant Touch incluye todas las especificaciones y facilita el cambio del iPendant tradicional a la Tablet.

- Soporte y gancho opcional



Nueva interfaz de usuario



Interfaz de usuario
iPendant



ACCESORIOS Y FUNCIONES INTELIGENTES Y ORIGINALES DE FANUC

INTELIGENCIA

iRVision

Sistema "plug & play" de FANUC para detección visual (2D, 2^{1/2}D, 3D, 3D-Map) de piezas desordenadas. Disponible también en ROBOGUIDE

iRPickTool (Visual line tracking)

Gestión de piezas desordenadas en cintas transportadoras. Combinación de iRVision con iRPickTool para una mayor flexibilidad al seleccionar piezas en una cinta en movimiento.

iRCalibration suite

iRCalibration aporta diferentes funciones de servicio, utilizando la funcionalidad iRVision para simplificar el masterizado y remasterizado del robot, ajuste de Uframe y Utool, desplazamiento de frames y configuración de coordinación (instalación fácil y precisa de robots y posicionadores coordinados).

Force Sensors

El force sensor aporta un control de fuerza para aplicaciones de ensamblaje, desbarbado, pulido, etc.

3D Vision Sensor

Distintas versiones de sistemas integrados de visión 3D para bin picking, despaletizado y/o visual line tracking.

Funciones inteligentes

Funciones con instrucciones e interfaces simplificadas, pantallas gráficas de usuario y características exclusivas para estandarizar y facilitar la configuración, programación y manejo de su robot..



MOTION

Ejes auxiliares integrados

Dispone de hasta 72 ejes para un uso fácil en soluciones de ejes externos (track del robot, aplicaciones customizadas para manipuladores, ...)

Multi-arm

Para movimientos complejos o coordinados de múltiples robots con un único controlador.

Posicionadores

Gama de posicionadores FANUC (la solución ideal para movimientos coordinados y manipulación de piezas).

Learning Vibration Control

Mejora del tiempo de ciclo mediante la optimización del movimiento de la trayectoria utilizando un sensor acelerómetro para suprimir las vibraciones de la herramienta durante los movimientos del robot.

Motion functions

Instrucciones y pantallas exclusivas para optimizar el movimiento de su robot y simplificar la programación y configuración..

Hand Guidance

El accesorio de guiado manual permite posicionar el robot empujando el manipulador montado en la muñeca. Se puede utilizar para coger y mover una pieza y enseñar programas al robot de forma sencilla.



SEGURIDAD

Seguridad de Movimiento

Dual Check Safety (DCS) para un control fiable de la posición y velocidad del robot en zonas tridimensionales predefinidas (mayor seguridad para operarios, máquinas y periféricos).

Collision guard

Detección de colisión de alta sensibilidad (HSCD) para minimizar los daños en caso de colisión y optimización del tiempo de ciclo y consumo de energía al utilizar la identificación de carga.

Funciones de seguridad

Funciones con instrucciones, interfaces, pantallas y características exclusivas para simplificar y estandarizar la programación, configuración y operativa de su robot. Fácil de conectar a través de la función de bus de seguridad (DeviceNet Safety, EtherNet/IP Safety, PROFINET Safety).



INTERFACES

E/S digitales

Para facilitar la comunicación entre el robot y otro periférico .

Bus de campo

Una comunicación más rápida gracias a una amplia variedad de buses de campo (Profibus, Modbus, Devicenet, Profinet, Ethernet,...)

Funciones Interface

Funciones con instrucciones, interfaces, pantallas y características exclusivas para simplificar y estandarizar la programación, configuración y operativa de su robot.



CONFORT

iPendant Táctil

Una consola táctil a color, con conexión a internet, interfaz iHMI intuitiva para una programación incluso más fácil y rápida mediante la utilización de pictogramas y ahorro de costes utilizando la pantalla táctil para aplicaciones HMI personalizadas

ROBOGUIDE

Software de simulación para programación offline, fácil configuración de la célula robotizada y estudios de viabilidad con una gran librería de herramientas de simulación.

Funciones de aplicación

Funciones con instrucciones, interfaces, pantallas y características exclusivas para simplificar y estandarizar la programación, configuración y operativa de su robot.



¡CONSULTE A SU OFICINA LOCAL DE FANUC!

iRVision – nuestros robots pueden ver

iRVision es el sistema integrado de detección visual exclusivo de FANUC que permite administrar la configuración de producción de forma más rápida, inteligente y fiable.



Tecnología plug & play sencilla

El sistema iRVision está totalmente integrado en el robot, y no requiere una interfaz externa, dispositivos o hardware adicional (como PCs, monitores o armarios) para la configuración y operación.

Facilidad de uso

La solución se configura rápidamente ya que ofrece una guía con cada paso a seguir. Las potentes herramientas integradas en el paquete de visión estándar iRVision admiten cualquier aplicación a medida.

Simulación fácil

Todos los tipos de visión de iRVision son compatibles con el software.



Visión 2D

Detección de objetos posicionados en un plano (X,Y,R)



Visión 2½D

Detección de objetos posicionados en dos o más planos (X,Y,Z,R)



3D Vision Sensor

Detección de objetos por un mapa de puntos 3D (mediante proyección de luz estructurada) en el plano X,Y,Z,W,P,R.



iRPickTool

Detección de objetos en cintas transportadoras (X,Y,R). No solo la cámara sino también el sensor 3DV puede ser utilizado para la detección



La función iRCalibration

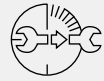
Simplifica la configuración inicial, acelerando la integración completa



iRVision Weld Tip Inspection / iTorchMate

Sistema de visión para controlar el hilo de soldadura

ZDT (Zero Down Time)



Mejora la vida útil del robot y el consumo eléctrico



Detecta anomalías para eliminar los fallos del robot



Chequea el histórico de funcionamiento del robot para detectar posibles ineficiencias



Optimice la planificación de las tareas de mantenimiento con un enfoque basado en condiciones



Es posible chequear el estado e información del robot de forma local o remota

Diagnóstico inteligente para robots

Una avería en un robot puede significar una parada de producción importante. El sistema FANUC Zero Down Time es una solución IoT diseñada para eliminar paradas de producción imprevistas y mejorar el rendimiento de los robots FANUC. ZDT recopila y analiza datos para rastrear la salud general de cada robot y las necesidades de mantenimiento mientras se ejecuta la producción. Toda la información puede gestionarse de forma centralizada en un servidor y enviarse en tiempo real a dispositivos como los teléfonos inteligentes. ZDT proporciona notificaciones tempranas si es necesaria alguna actuación para prevenir tiempos de parada inesperados.

Ofrece información en tiempo real de:

- **Estado de salud mecánico:** diagnóstico de reductores, estudio del par de los motores, alarmas de servo, etc.
- **Estado de salud del proceso:** trazabilidad de los parámetros de los procesos de soldadura por arco y por puntos, registro de soldaduras fallidas, trazabilidad de resultados de la detección con iRvision
- **Estado de salud del sistema:** informando de los errores, uso de memoria, uso de CPU así como de red.
- **Estado de los mantenimientos:** avisando de las fechas de cambio de grasa, cambio de baterías, lubricación, etc

Mejora su productividad gracias a:

- **Una detección de posibles fallos de los equipos antes de que ocurran**
- **Análisis e informes avanzados que ayudan a optimizar la utilización de los equipos en áreas como:**
 - notificaciones para un mantenimiento inteligente que permite ampliar la vida de los equipos y optimiza los costes de mantenimiento
 - Recomendación de acciones para ampliar la vida de los robots y reducir los tiempos de ciclo y ahorro de energía
- **Servicios mejorados para aumentar su productividad y la satisfacción de clientes**

FANUC ROBOGUIDE

SIMULACIÓN 3D

INTELIGENTE DE

ROBOTS

FANUC ROBOGUIDE es un paquete de simulación offline que permite simular el movimiento y los comandos de aplicaciones, reduciendo significativamente el tiempo de creación de trayectorias. Para asegurar un impacto mínimo en la producción, las células se pueden diseñar, probar y modificar completamente de forma offline. Diseñado para ser intuitivo y fácil de utilizar, ROBOGUIDE requiere muy poca formación.

Evaluar células y tiempos de ciclo

Para asegurar un diseño de célula óptimo, ROBOGUIDE le permite realizar el modelado de células y seleccionar el robot más adecuado para su aplicación e instalación. Gracias a un controlador virtual interno, se pueden calcular y validar los tiempos de ciclo de forma rápida y precisa.

La pre-programación le permite ahorrar tiempo

ROBOGUIDE le permite pre-programar los robots antes de su instalación en una célula así como ver y confirmar las trayectorias del robot y los parámetros del Dual Check Safety (DCS) antes de descargar los programas para el robot real.

Configurar y probar sistemas complejos

Las plantillas de ROBOGUIDE facilitan la instalación de ejes auxiliares, posicionadores y máquinas multigrupo que pueden ser testeadas para comprobar tiempos de ciclo y producción.

SIMULACIÓN DE ROBOTS SIN TIEMPOS DE PARADA

Resolución de problemas rápida y rentable

Cargando una copia de seguridad "All of above" o por imágenes en ROBOGUIDE facilita la reproducción y resolución de errores.

Funcionalidad de verificación del proceso completo

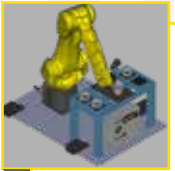
El simulador de robots contiene un paquete completo de herramientas de verificación que incluyen validación de movimiento, ejecución y tiempo de ciclo así como detección de colisión.

Mejora sin tiempos de parada

La mejora y depuración puede realizarse con la producción en marcha, sin riesgo de tiempos de parada.

Del diseño a la confirmación - Interfaz de alta precisión y herramientas específicas

Con las librerías CAD, tiene acceso a todos los robots FANUC, máquinas y herramientas. La simulación de Roboguide y la función de "Profiler" contienen un completo paquete de herramientas de verificación de movimiento, tiempo de ciclo, así como notificación de posibles colisiones. Está también disponible con herramientas para aplicaciones específicas.



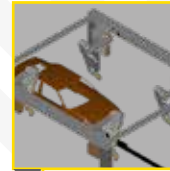
ChamferingPRO

El navegador paso a paso de ChamferingPRO le permite generar y simular programas de desbarbado automáticamente. Para generar las trayectorias de desbarbado, solamente tendrá que trazar los contornos en el CAD 3D.



HandlingPRO

HandlingPRO le permite simular y probar los procesos de manipulación de materiales y realizar estudios de viabilidad para aplicaciones con robots sin la necesidad de contar con un prototipo físico.



PaintPRO

Simplifica el aprendizaje de la trayectoria del robot y el desarrollo de procesos de pintura. Contiene funciones especiales para configurar el desplazamiento de pistolas de pintura, tamaño de pulverización, solapado, patrones, velocidad y tiempos de disparo de la pistola de pintura.



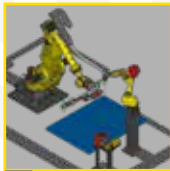
OLPCPRO

Software de desarrollo de programas de robots para el desarrollo y mantenimiento de programación KAREL y Teach Pendant.



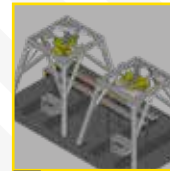
PalletPRO

Se puede utilizar para construir, depurar y probar aplicaciones de paletizado offline. Los datos creados en PalletPRO pueden descargarse a un controlador real que contenga el software PalletTool.



WeldPRO

Permite definir parámetros de soldadura así como generar trayectorias con movimientos lineales y circulares.



iRPickPRO

El último plug-in de FANUC para ROBOGUIDE, permite a los usuarios simular aplicaciones de pick & place a alta velocidad.

Pruebe ROBOGUIDE ahora

Confíe en el Know-how y los más de 16 años de experiencia de FANUC en simulación 3D ROBOGUIDE que ha sido mejorada y actualizada constantemente.

NUESTRA FORTALEZA: SERVICIO Y SOPORTE



Recambios

"El fabricante original"

1. Disponibilidad de recambios durante todo el ciclo de vida
2. Envío de piezas 24/7 en todo el mundo
3. Centro Europeo de Reparaciones
4. Tienda online
5. Kit de emergencia
6. Recambios en consigna



Servicios

"A medida de sus necesidades"

- Soporte hotline 24 h
- Contratos de servicio con
 - a. Servicio Predictivo
"Monitorización de equipos eficiente"
 - b. Servicio Preventivo
"Amplíe el ciclo de vida de sus equipos"
 - c. Servicio Correctivo
"Servicios de Emergencia"
 - d. Servicio de Reparación
"Una nueva vida para sus piezas y máquinas"
 - e. Servicio de Reacondicionamiento
"Amplíe el ciclo de vida de sus equipos"



**DONDE QUIERA QUE
NOS NECESITE,
ALLÍ ESTAREMOS**



FANUC Academy "Optimicemos su productividad"

1. Formaciones de producto
2. Formación en casa del cliente (bajo demanda)
3. Formadores especializados de FANUC
4. Conocimientos de primera mano
5. Centros de formación totalmente equipados



Service First 

- Mantenimiento durante el ciclo de vida
- Tiempos de parada mínimos
- Soporte a nivel mundial

- Fiable
- Predictivo
- Fácil de reparar



LR MATE 200

LR-10



ROBOT SERIE

Versión			iD									iA	
Tipo			4SH	Tipo 4S	4SC	7H	7C	7WP	-	7L	7LC	14L *17	10
CONTROLADOR	Versión	R-30iB Plus	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Armario Compact		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Armario Open Air		o	o	o	o	o	-	o	o	o	o	-
	Armario Mate		•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Armario A		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Armario B		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Max capacidad de carga en la muñeca (kg)			4	4	4	7	7	7	7	7	7	14	10/13 *3
Alcance (mm)			550	550	550	717	717	717	717	911	911	911	1101
Ejes			5	6	6	5	6	6	6	6	6	6	6
Repetibilidad (mm)			± 0.013**	± 0.01**	± 0.013**	± 0.018**	± 0.018**	± 0.018**	± 0.01**	± 0.01**	± 0.018**	± 0.01**	± 0.01**
Peso mecánico (kg)			19	20	20	24	25	25	25	27	27	27	46
RANGO DE MOVIMIENTO (°)	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
VELOCIDAD MÁXIMA (°/S)	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 Momento/Inercia (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 Momento/Inercia (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 Momento/Inercia (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
Consumo medio (Kw)			0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	-
PROTECCIÓN	Cuerpo estándar/Opcional		IP67	IP67	IP67	IP67/IP69K	IP67	IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP67	IP67	IP67
	Muñeca y brazo J3 estándar/opcional		IP67	IP67	IP67	IP67/IP69K	IP67	IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP67	IP67	IP67



M-10

M-20



ROBOT SERIE			iD						iD						
Versión			8L	10L	12	12 *18	12 *19	16S	12L	25	25	25 *19	25C	35S	35
CONTROLADOR	Versión	R-30iB Plus	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	
	Armario Compact		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	Armario Open Air		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	Armario Mate		o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	
	Armario A		•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	
	Armario B		o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	
Max capacidad de carga en la muñeca [kg]			8	10	12	12	12	16	12	25	25	25	25	35	35
Alcance [mm]			2032	1636	1441	1441	1441	1103	2272	1853	1831	1831	1853	1445	1831
Ejes			6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
Repetibilidad [mm]			± 0.03**	± 0.03**	± 0.02 **	± 0.02 **	± 0.02 **	± 0.02 **	± 0.03**	± 0.02**	± 0.02**	± 0.02**	± 0.023**	± 0.02**	± 0.03**
Peso mecánico [kg]			180	150	145	145	145	140	250	210	250	250	210	205	250
RANGO DE MOVIMIENTO [°]	J1	J1	340 (370)	340 (370)	340 (370)	340 (370)	340 (370)	340 (370)	340 (370)	340 (360)	340 (370)	340 (370)	340 (360)	340 (360)	340 (370)
	J2	J2	235	235	235	235	235	235	260	240	260	260	240	240	260
	J3	J3	455	455	455	455	455	340	475	303	458	458	303	301.5	458
	J4	J4	380	380	380	380	380	380	400	400	400	400	400	400	400
	J5	J5	360	360	360	240	360	360	360	290	280 (360)	280 (360)	290	260	280 (360)
	J6	J6	900	900	900	540	900	900	900	540	540 (900)	540 (900)	540	540	540 (900)
VELOCIDAD MÁXIMA [°/S]	J1	J1	210	260	260	260	260	290	210	205	210	210	205	205	180
	J2	J2	210	240	240	240	240	270	210	205	210	210	205	205	180
	J3	J3	220	260	260	260	260	270	265	260	265	265	260	260	200
	J4	J4	430	430	430	430	430	430	420	415	420	420	415	415	350
	J5	J5	450	450	450	450	450	450	450	415	420	420	415	415	350
	J6	J6	720	720	720	720	720	730	720	880	720	720	880	880	400
E1	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
J4 Momento/Inercia (Nm/kgm²)			16.1/0.63	22.0/0.65	26.0/0.90	26.0/0.90	26.0/0.90	26.0/0.90	22.0/0.65	51/2.2	52.0/2.4	52.0/2.4	51/2.2	51/2.2	110.0/4.0
J5 Momento/Inercia (Nm/kgm²)			16.1/0.63	22.0/0.65	26.0/0.90	26.0/0.90	26.0/0.90	26.0/0.90	22.0/0.65	51/2.2	52.0/2.4	52.0/2.4	51/2.2	51/2.2	110.0/4.0
J6 Momento/Inercia (Nm/kgm²)			5.9/0.061	9.8/0.17	11.0/0.30	11.0/0.30	11.0/0.30	11.0/0.30	9.8/0.17	31/1.2	32.0/1.2	32.0/1.2	31/1.2	31/1.2	60.0/1.5
Consumo medio [Kw]			1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
PROTECCIÓN	Cuerpo estándar/Opcional		IP54	IP54/IP65	IP54/IP65	IP67	IP65	IP54 /IP65	IP54/IP65	IP67	IP54/IP65	IP65	IP67	IP67	IP54/IP65
	Muñeca y brazo J3 estándar/opcional		IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67



M-410

M-710

ROBOT SERIE

Versión			iB	iC				iB	iC										
Tipo			140H	110	185	315	500	700	12L	20L	20M	45M	50S	50T	50H	50	50E	70T	70
CONTROLADOR	Versión	R-30iB Plus	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
	Armario Compact		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Armario Open Air		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Armario Mate		-	-	-	-	-	-	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	Armario A		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
	Armario B		○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
Max capacidad de carga en la muñeca (kg)			140	110	185	315	500	700	12	20	20	45	50	50	50	50	50	70	70
Alcance (mm)			2850	2403	3143	3143	3143	3143	3123	3110	2582	2606	1359	1900 *1)	2003	2050	2050	1900 *1)	2050
Ejes			5	4	4	4	4	4	6	6	6	6	6	6	5	6	6	6	6
Repetibilidad (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**
Peso mecánico (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
RANGO DE MOVIMIENTO [°]	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
VELOCIDAD MÁXIMA [°/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 Momento/Inercia (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 Momento/Inercia (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 Momento/Inercia (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	
Consumo medio (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
PROTECCIÓN	Cuerpo estándar/Opcional		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	
	Muñeca y brazo J3 estándar/opcional		IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67



M-800

M-900

M-1000



ROBOT SERIE

Versión			iA	iB					iA	
Tipo			60	280	280L	330L	360E	400L	700	
CONTROLADOR	Versión	R-30/iB Plus	●	●	●	●	●	●	●	●
	Armario Compact		-	-	-	-	-	-	-	-
	Armario Open Air		-	-	-	-	-	-	-	-
	Armario Mate		-	-	-	-	-	-	-	-
	Armario A		●	●	●	●	●	-	-	●
	Armario B		○	○	○	○	○	●	●	○
Max capacidad de carga en la muñeca (kg)			60	280	280	330	360	400	700	1000
Alcance (mm)			2040	2655	3103	3203	2655	3704	2832	3253
Ejes			6	6	6	6	6	6	6	6
Repetibilidad (mm)			± 0.03**	± 0.1**	± 0.1**	± 0.1**	± 0.1**	± 0.1**	± 0.1**	± 0.1**
Peso mecánico (kg)			820	1700	1600	1780	1540	3150	2800	5300
RANGO DE MOVIMIENTO (°)	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
VELOCIDAD MÁXIMA (°/S)	E1		-	-	-	-	-	-	-	-
	J1		150	110	110	100	100	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 Momento/Inercia (Nm/kgm²)			210/30	1960/ 260(460)	1700/ 215(340)	2205/340	2330/500	3400/1098	3400/1098	8800/1750
J5 Momento/Inercia (Nm/kgm²)			210/30	1960/ 260(460)	1700/ 215(340)	2205/340	2330/500	3400/1098	3400/1098	8800/1750
J6 Momento/Inercia (Nm/kgm²)			130/20	1050/ 160(360)	950/ 140(260)	1200/220	1280/360	1725/444	1725/444	5800/840
Consumo medio (Kw)			2.5	3	3	3	3	5	5	8
PROTECCIÓN	Cuerpo estándar/Opcional		IP54	IP54/IP56	IP54/IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54/IP56	IP54/IP56	IP54
	Muñeca y brazo J3 estándar/opcional		IP54	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67



M-2000

R-1000



ROBOT SERIE

Versión			iA				iA				
Tipo			900L	1200	1700L	2300	80H	80F	100F	120F-7B	130F
CONTROLADOR	Versión	R-30iB Plus	●	●	●	●	●	●	●	●	●
	Armario Compact		-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Armario Open Air		-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Armario Mate		-	-	-	-	○	○	○	○	○
	Armario A		●	●	●	●	●	●	●	●	●
	Armario B		○	○	○	○	○	○	○	○	○
Max capacidad de carga en la muñeca (kg)			900	1200(1350)	1700	2300	80	80	100	120	130
Alcance (mm)			4683	3734	4683	3734	2230	2230	2230	2230	2230
Ejes			6	6	6	6	5	6	6	7	6
Repetibilidad (mm)			± 0.18**	± 0.18**	± 0.27**	± 0.18**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.03**
Peso mecánico (kg)			9600	8600	12500	11000	610	620	665	790	675
RANGO DE MOVIMIENTO [°]	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
VELOCIDAD MÁXIMA [°/S]	E1		-	-	-	-	-	-	-	225	-
	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
J4 Momento/Inercia (Nm/kgm²)			14700/2989	14700/2989	29400/7500	29400/7500	-/48	380/30	690/57	800/71	800/71
J5 Momento/Inercia (Nm/kgm²)			14700/2989	14700/2989	29400/7500	29400/7500	-/25	380/30	690/57	800/71	800/71
J6 Momento/Inercia (Nm/kgm²)			4900/2195	4900/2195	8820/5500	8820/5500	-	200/20	260/32	360/38	360/38
Consumo medio (Kw)			8	8	8	8	2.5	2.5	2.5	2.5	3
PROTECCIÓN	Cuerpo estándar/Opcional		IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56
	Muñeca y brazo J3 estándar/opcional		IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67



R-2000

ROBOT SERIE



Versión		iC	iD	iC	iC	iD	iC	iC	iC	iD	iC						
Tipo		100P	100FH	125L	165F	165FH	190S	165R	210F	210FH	210L	210WE	210R	220U	240F	270F	270R
CONTROLADOR	Versión	R-30i/B Plus	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
	Armario Compact		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Armario Open Air		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Armario Mate		-	○	○	○	○	-	-	○	○	-	-	-	○	-	-
	Armario A		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
	Armario B		○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
Max capacidad de carga en la muñeca (kg)		100	100	125	165	165	190	165	210	210	210	210	210	220	240	270	270
Alcance (mm)		3540	2605	3100	2655	2605	2040	3095	2655	2605	3100	2450	3095	2518	2655	2655	3095
Ejes		6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
Repetibilidad (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**
Peso mecánico (kg)		1470	1150	1115	1090	1130	1120	1370	1090	1130	1350	1180	1370	1020	1090	1320	1590
RANGO DE MOVIMIENTO [°]	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
VELOCIDAD MÁXIMA [°/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 Momento/Inercia (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 Momento/Inercia (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 Momento/Inercia (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
Consumo medio (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
PROTECCIÓN	Cuerpo estándar/Opcional	IP54	IP54	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54	IP54	IP54 /IP56	IP54/IP56	IP54	IP54/IP56	IP67	IP54/IP56	IP54		IP54/IP56	IP54
	Muñeca y brazo J3 estándar/opcional	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67		IP67	IP67

● Estándar ○ Bajo petición - No disponible [] con opción de hardware y/o software ** Basado en la Norma ISO9283



COBOT

CR

CRX

ROBOT SERIE

Versión		iA					iB	iA				
Tipo		4	7	7L	14L	15	35	5	10	10L	20L	25
CONTROLADOR	Versión	R-30i/B Plus	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
	Mini Plus		-	-	-	-	-	●	●	●	●	●
	Armario Compact		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Armario Open Air		○	○	○	-	-	-	-	-	-	-
	Armario Mate		●	●	●	●	-	-	-	-	-	-
	Armario A		-	-	-	-	●	●	-	-	-	-
	Armario B		-	-	-	-	-	○	-	-	-	-
Max capacidad de carga en la muñeca (kg)		4	7	7	14	15	35	5	10	10	20	25
Alcance (mm)		550	717	911	911 ^[*9]	1441	1831	994	1249	1418	1418	1889
Ejes		6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
Repetibilidad (mm)		± 0.01**	± 0.01**	± 0.01**	± 0.01**	± 0.02**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.04**	± 0.04**	± 0.04**	± 0.05**
Peso mecánico (kg)		48	53	55	55	255	375	25	40	40	41	127
RANGO DE MOVIMIENTO [°]	J1	340/360	340/360	340/360	340/360	340	370	400	380	360	360	360
	J2	150	166	166	166	180	215	360	360	360	360	360
	J3	354	374	383	383	312	338	635	570	540	540	540
	J4	380	380	380	380	380	400	380	380	380	380	380
	J5	200	240	240	240	280	280	360	360	360	360	360
	J6	720	720	720	720	900	900	450	450	450	450	450
VELOCIDAD MÁXIMA [°/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
Velocidad lineal máxima (mm/s)		1000 ^[*7]	1000 ^[*7]	1000 ^[*7]	500 ^[*10]	800/1500 ^[*8]	750	1000 ^[*11]	1000 ^[*11]	1000 ^[*11]	1000	1000 ^[*11]
J4 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)		8.86/0.02	16.6/0.47	16.6/0.47	31.0/0.66	26.0/0.90	110/4	19/0.77	34.8 / 1.28	34.8 / 1.28	70/4	100/4.70
J5 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)		8.86/0.02	16.6/0.47	16.6/0.47	31.0/0.66	26.0/0.90	110/4	15.4/0.50	26.0 / 0.90	26.0 / 0.90	64/4	74/4
J6 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)		4.9/0.067	9.4/0.15	9.4/0.15	13.4/0.30	11.0/0.30	60.0/1.5	6.7/0.10	11.0 / 0.30	11.0 / 0.30	30/2	32/2
Consumo medio (Kw)		0.5	0.5	0.5	0.5	1	1		0.5	0.5	0.4	
PROTECCIÓN	Cuerpo estándar/Opcional	IP67	IP67	IP67	IP67	IP54	IP54	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67
	Muñeca y brazo J3 estándar/opcional	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67



ROBOT SERIE

M-1



M-2



M-3



DR-3



Versión			iA						iA						iA			iB		
Tipo			1H	0.5S	0.5A	1HL	0.5SL	0.5AL	3S	3A	3SL	3AL	6H	6HL	6S	6A	12H	6	8L	
CONTROLADOR	Versión	R-30iB Plus	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	
	Armario Compact		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	Armario Open Air		•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	-	•	
	Armario Mate		o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	-	o	
	Armario A		-	-	-	-	-	-	o	o	o	o	o	o	o	o	o	•	o	
	Armario B		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
Max capacidad de carga en la muñeca (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	6	8	
Alcance (mm)			280	280	280	420	420	420	800	800	1130	1130	800	1130	1350	1350	1350	1200	1600	
Ejes			3	4	6	3	4	6	4	6	4	6	3	3	4	6	3	4	4	
Repetibilidad (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**	± 0.03**	
Peso mecánico (kg)			18 (*21)	20 (*12)	23 (*12)	21 (*12)	23 (*12)	26 (*12)	120	140	120	140	115	115	160	175	155	250	170	
RANGO DE MOVIMIENTO [°]	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)	∅ 1200x450 (*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	-	-	-	
VELOCIDAD MÁXIMA (°/S)	J1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	J2		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	5500 mm/sec	10000 mm/sec	
	J3		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	J4		-	3000	1440	-	3000	1440	3500	1700	3500	1700	-	-	4000	4000	-	1714	2000	
	J5		-	-	1440	-	-	1440	-	1700	-	1700	-	-	-	2000	-	-	-	
	J6		-	-	1440	-	-	1440	-	1700	-	1700	-	-	-	2000	-	-	-	
J4 Momento/Inercia (Nm/kgm²)			*14)						*14)						*14)			-- / 0.025 (0.06)	-- / 0.2	
J5 Momento/Inercia (Nm/kgm²)			*14)						*14)						*14)			*14)	*14)	
J6 Momento/Inercia (Nm/kgm²)			*14)						*14)						*14)			*14)	*14)	
Consumo medio (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	2.5	
PROTECCIÓN	Cuerpo estándar/Opcional		IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67	IP67	IP67	IP69K	IP69K
	Muñeca y brazo J3 estándar/opcional		IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP69K	IP69K	IP69K	IP69K	IP69K	IP69K	IP67	IP67	IP67	IP69K	IP69K	

• Estándar o Bajo petición - No disponible [] con opción de hardware y/o software *12) con soporte *13) Ø en mm - altura en mm *14) consultar los diagramas de carga en muñeca ** Basado en la Norma ISO9283



SR

PALETIZADO

M-710

R-1000

M-410

ROBOT SERIE

Versión		iA									iC	iA	iC	iB	iC			iB	
Tipo		3	3C	3U	3H	6	6C	6H	12	20	50H	80H	110	140H	185	315	500	700	
CONTROLADOR	Versión	R-30iB Plus																	
	Armario Compact	•	•	•	•	•	•	•	•	•	-	-	-	-	-	-	-	-	
	Armario Open Air	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	Armario Mate	-	-	-	-	-	-	-	-	-	○	○	-	-	-	-	-	-	
	Armario A	-	-	-	-	-	-	-	-	-	•	•	•	•	•	•	•	•	
	Armario B	-	-	-	-	-	-	-	-	-	○	○	○	○	○	○	○	○	
Max capacidad de carga en la muñeca (kg)		3	3	3	3	6	6	6	12	20	50	80	110	140	185	315	500	700	
Alcance (mm)		400	400	350	400	650	650	650	900	1100	2003	2230	2403	2850	3143	3143	3143	3143	
Ejes		4	4	4	3	4	4	3	4	4	5	5	4	5	4	4	4	4	
Repetibilidad (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] ± 0.004° [J4]**	± 0.01 [J1, J2] ± 0.01 [J3] ± 0.01 [J3]**	± 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] ± 0.004° [J4]**	± 0.01 [J1, J2] ± 0.01 [J3] ± 0.01 [J3]**	± 0.015 [J1, J2] ± 0.01 [J3] ± 0.005° [J4]**	± 0.02 [J1, J2] ± 0.01 [J3] ± 0.01 [J3]**	± 0.15	± 0.03**	± 0.2	± 0.2	± 0.5	± 0.5	± 0.5	± 0.5
Peso mecánico (kg)		19	21	27	17	30	32	28	53	64	540	610	1030	1200	1600 (1330) ^{*4,5}	1600 (1330) ^{*4,5}	2410 (1910) ^{*4,5}	2700	
RANGO DE MOVIMIENTO [°]	J1	284	284	450	284	296	296	296	290	290	360	360	370	360	360	360	370	360	
	J2	290	290	450	290	300	300	300	290	290	225	245	125	155	144	144	144	144	
	J3	200 mm ^{*16}	200 mm ^{*16}	140 mm	200 mm ^{*16}	210 mm ^{*16}	210 mm ^{*16}	210 mm ^{*16}	450 mm optional 300 mm	450 mm optional 300 mm	440	215	140	112	136	136	136	136	
	J4	1440	1440	1440	-	1440	1440	-	1440	1440	234	20	720	20	720	720	720	540	
	J5	-	-	-	-	-	-	-	-	-	720	720	-	720	-	-	-	-	
	J6	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
VELOCIDAD MÁXIMA [°/S]	J1	720	720	610	720	440	440	440	440	440	175	185	145	140	140	90	85	60	
	J2	780	780	840	780	700	700	700	510	500	175	180	130	115	140	100	85	60	
	J3	1800 mm/sec	1800 mm/sec	1500 mm/sec	1800 mm/sec	2000 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	3000	-	2500	2500	-	2500	1700	175	180	420	135	305	195	200	120	
	J5	-	-	-	-	-	-	-	-	-	720	500	-	420	-	-	-	-	
	J6	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
J4 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)		--/0.06	--/0.06	--/0.06	-	--/0.12	--/0.12	-	--/0.30	--/0.45	150/6.3	-/48	53	147	88	155	250	490	
J5 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)		-	-	-	-	-	-	-	-	-	68/2.5	-/25	-	53	-	-	-	-	
J6 Momento/Inercia (Nm/kgm ²)		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
Consumo medio (Kw)		0.25	0.25	0.25	0.25	0.35	0.35	0.35	0.45	0.45	2.5	2.5	1	3	3	3	3	3	
PROTECCIÓN	Cuerpo estándar/Opcional	IP20	IP54	IP20	IP20	IP20	IP54	IP20	IP20 / IP65	IP20 / IP65	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	
	Muñeca y brazo J3 estándar/opcional	IP20	IP54	IP20	IP20	IP20	IP54	IP20	IP20 / IP65	IP20 / IP65	IP67	IP67	IP67	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	



SOLDADURA POR ARCO

PINTURA

Paquete de Automoción
P-35/P-1000

ROBOT SERIE

ARC MATE 50

ARC MATE 100

ARC MATE 120

PAINT MATE 200

P-40

P-50

P-250

P-350

P-35/P-1000



Versión			iD										iA	iA	iB	iB	iB	iA	iA
Tipo			-	7L	8L	10L	16S	-	12L	35	-	5L		10L	15	45			
CONTROLADOR	Versión	R-30iB Plus	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	
	Armario Compact		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	Armario Open Air		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	Armario Mate		●	●	○	○	○	○	○	○	○	●	●	●	-	-	-	-	
	Armario A		-	-	●	●	○	●	●	○	●	-	-	-	●	●	●	●	
	Armario B		-	-	○	○	○	○	○	○	○	-	-	-	-	-	-	-	
Max capacidad de carga en la muñeca [kg]			7	7	8	10	16	12	12	35	3 (25)	5	5	10	15	45	20	15	
Alcance [mm]			717	911	2032	1636	1103	1441	2272	1831	1831	892	1300	1800	2800	2606	4318	2848	
Ejes			6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	5	7	
Repetibilidad [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	± 0.1	± 0.05**	± 0.05**	
Peso mecánico [kg]			25	27	180	150	140	145	250	250	250	37	110	331	530	590	700	700	
RANGO DE MOVIMIENTO (°)	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	
	E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	1440	
VELOCIDAD MÁXIMA (°/S)	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 Momento/Inercia [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 Momento/Inercia [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 Momento/Inercia [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			
Consumo medio [Kw]			0.5	0.5	1	1	1	1	1	1	1	0.5	0.8	0.8	3.5	2.5	3.5		
PROTECCIÓN	Cuerpo estándar/Opcional		IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	*15)	*15)	*15)	*15)	*15)	*15)	*15)	
	Muñeca y brazo J3 estándar/opcional		IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	*15)	*15)	*15)	*15)	*15)	*15)	*15)	

Una plataforma de accionamientos y control comunes –

Infinitas oportunidades
THAT'S FANUC!



FA

Controles, sistemas de accionamiento, sistemas láser

ROBOTS

Robots industriales, Accesorios y Software

ROBOCUT

Máquinas de corte por electroerosión por hilo

ROBODRILL

Centros de mecanizado CNC

ROBOSHOT

Máquinas de moldeo por inyección

IoT

Soluciones para Industria 4.0