



FANUC
The Robot Experts



上海发那科机器人有限公司
SHANGHAI-FANUC Robotics CO.,Ltd.

Robot *i* Series

>> 公司简介

Company Profile

上海发那科机器人有限公司成立于1997年，是上海电气集团与发那科公司在中国成立的合资企业，在早期进入中国的自动化解决方案专家中，FANUC一直致力于向工厂制造业提供专业和高质量的机器人及自动化生产系统。在继承了发那科集团的科技力量基础上，结合了上海电气在中国本土的强大优势，利用50多年的专业经验，已成为国内优秀的自动化设备供应商之一。FANUC深信能为您提供高质量的产品和一流的服务，确保您的工厂自动化随需所用。



新厂房效果图



SHANGHAI-FANUC Robotics Co., LTD. was founded in 1997. It is the SEC and FANUC in China's ventures. As the one of firstly enter, China automation solution experts, SHANGHAI-FANUC always focus on providing professional and high-quality robotic and automation system service. The company has become the leading domestic automation equipment suppliers, based on the combined strengths of both high technologies from Fanuc group and abundant local experiences within China market from Shanghai SEC side. We do believe we can provide you with high quality products and first-class services and ensure the satisfaction of your automation needs.



>> 机器人系列总图

Robot Series



M-10iA系列



M-20iA系列



M-710iC系列



M-410iB系列



M-430iA系列



M-420iA系列



M-900iA系列



M-2000iA系列



R-2000iB系列



R-1000iA系列



M-1iA系列



LRMate200iC系列



F-100iA系列



F-200iB



Paint 系列

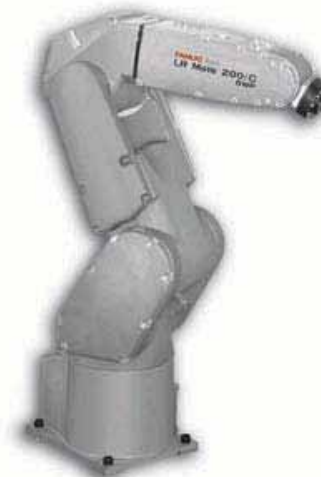
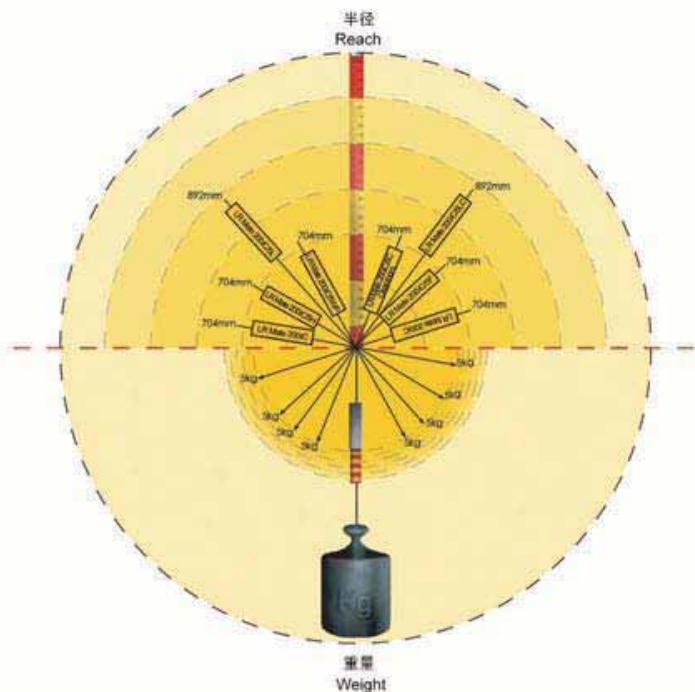


Top Mount系列

>> LR Mate 200iC 系列

LR Mate 200iC Series

型号 Robot Model	控制器 Controller	控制轴 Controlled Axes	手腕部最大可搬运重量 (kg) Max. Load Capacity at Wrist(kg)	重复定位精度 (mm) Repeatability (mm)	机构部重量 (kg) Mechanical Weight(kg)	运动半径 (mm) Reach(mm)	动作范围 Motion Range(°)						最高速度 (°/sec) Max. Speed(°/s)						
							J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	
LR Mate	R-30iA Mate	LR Mate 200iC	6	5	+/- 0.02mm	27	704	340	200	388	380	240	720	350	350	400	450	450	720
		LR Mate 200iC/5H	5	5	+/- 0.02mm	26	704	340	200	388	240	720	—	350	350	400	450	720	—
		LR Mate 200iC/5L	6	5	+/- 0.03mm	29	892	340	230	373	380	240	720	270	270	270	450	450	720
		LR Mate 200iC/5WP	6	5	+/- 0.02mm	27	704	340	200	388	380	240	720	350	350	400	450	450	720
		LR Mate 200iC/5C Cleanroom	6	5	+/- 0.02mm	27	704	340	200	388	380	240	720	350	350	400	450	450	720
		LR Mate 200iC/5LC	6	5	+/- 0.03mm	29	892	340	230	373	380	240	720	270	270	270	450	450	720
		LR Mate 200iC/5F	6	5	+/- 0.02mm	27	704	340	200	388	380	240	720	350	350	400	450	450	720
		LR Mate 200iC/5HS	5	5	+/- 0.02mm	26	704	340	200	388	240	720	—	350	350	400	450	720	—



LR Mate 200iC/5WP



LR Mate 200iC/5H

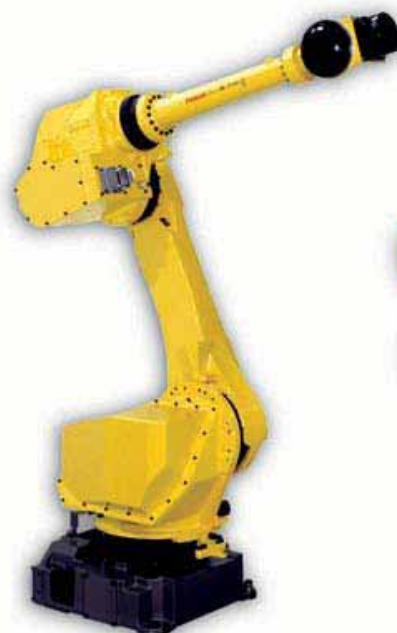
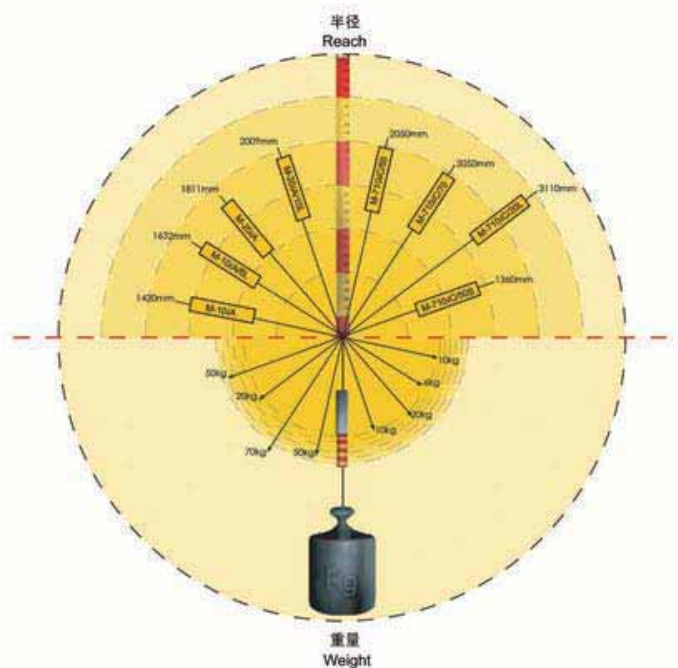


LR Mate 200iC/5L

>> M10iA/M20iA/M710iC 系列

M10iA/M20iA/M710iC Series

型号 Robot Model	控制器 Controller	控制轴 Controlled Axes	手腕部最大可搬运重量(kg) Max. Load Capacity at Wrist(kg)	重复定位精度(mm) Repeatability (mm)	机构部重量(kg) Mechanical Weight(kg)	运动半径(mm) Reach(mm)	动作范围 Motion Range(°)						最高速度(°/sec) Max. Speed(°/s)						
							J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	
M-10iA	M-10iA	R-30iA/ R-30iA Mate	6	10	±0.08	130	1420	340/360	250	445	380	380	720	210	190	210	400	400	600
	M-10iA/6L	R-30iA Mate	6	6	±0.1	135	1632	340/360	250	447	380	380	720	210	190	210	400	400	600
M-20iA	M-20iA	R-30iA	6	20	±0.08	250	1811	340/370	260	458	400	360	900	195	175	180	360	360	550
	M-20iA/10L	R-30iA Mate	6	10	±0.1	250	2009	340/370	260	460	400	360	900	195	175	180	400	400	600
M-710iC	M-710iC/50	R-30iA	6	50	±0.07	560	2050	360	225	440	720	250	720	175	175	175	250	250	355
	M-710iC/70		6	70	±0.07	560	2050	360	225	440	720	250	720	160	120	120	225	225	225
	M-710iC/20L		6	20	±0.15	540	3110	360	225	432	400	280	900	175	175	180	350	360	600
	M-710iC/50S		6	50	±0.07	545	1360	360	169	376	720	250	720	175	175	175	250	250	355



M-710iC/50



M-20iA



M-10iA

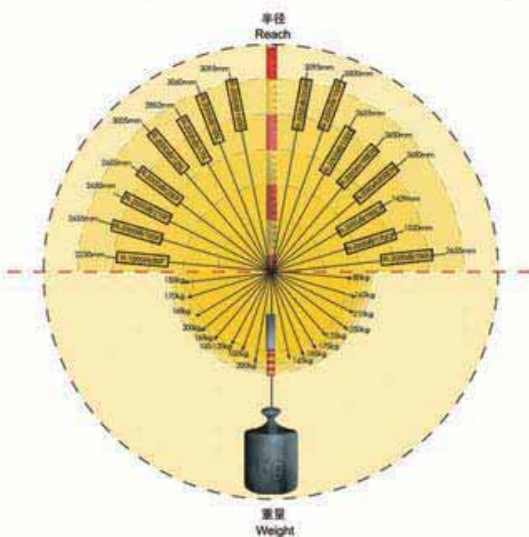
>> R-1000iA/R-2000iB 系列

R-1000iA/R-2000iB Series

型号 Robot Model	控制器 Controller	控制轴 Controlled Axes	手腕部最大可搬运重量(kg) Max. Load Capacity at Wrist(kg)	重复定位精度(mm) Repeatability (mm)	机构部重量(kg) Mechanical Weight(kg)	运动半径(mm) Reach(mm)	动作范围 Motion Range(°)						最高速度(°/sec) Max. Speed(°/s)						
							J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	
R-1000iA	R-1000iA/80F	R-30iA	6	80	±0.3	620	2230	±180	-90→+155	-180→+180	±360	±125	±360	170	140	160	230	230	350
R-2000iB	R-2000iB/165F	R-30iA	6	165	±0.3	1170	2655	360	136	362	720	250	720	110	110	110	150	150	220
	R-2000iB/210F		6	210	±0.3	1270	2650	360	136	362	720	250	720	95	90	95	120	120	190
	R-2000iB/250F		6	250	±0.3	1270	2655	360	136	357	720	250	720	95	85	88	120	120	190
	R-2000iB/125L		6	125	±0.3	1190	3005	360	136	352	720	250	720	110	110	110	170	170	260
	R-2000iB/175L		6	175	±0.3	1260	2852	360	136	356	720	250	720	95	90	95	120	120	190
	R-2000iB/185L		6	185	±0.3	1290	3060	360	136	346	720	250	720	95	85	88	120	120	190
	R-2000iB/165R		6	165	±0.3	1480	3095	360	185	365	720	250	720	110	100	110	150	150	220
	R-2000iB/200R		6	200	±0.3	1540	3095	360	185	365	720	250	720	90	85	95	120	120	190
	R-2000iB/100P		6	100	±0.3	1570	3500	360	185	365	720	250	720	110	90	110	120	120	190
	R-2000iB/100H		5	100/120	±0.2	1150	2655	360	136	362	-	250	720	130	130	130	-	170	360
	R-2000iA/165EW		6	165	±0.3	1400	2650	360	135	208	720	250	440	105	90	105	130	130	210
	R-2000iA/200EW		6	200	±0.3	1510	2650	360	135	208	720	250	440	90	85	90	110	110	155
	R-2000iB/170CF		6	170	±0.15	800	1520	360	190	332	720	250	720	110	110	110	150	150	220
	R-2000iB/150U		6	150	±0.2	1070	2655	360	136	362	720	250	720	110	85	110	150	150	220

备注：防尘、防液滴套件（选购件）；点焊改良手臂（选购件）；

适用领域：高温应用、测量检验、包装、分拣处理、搬运、码垛、填装、机器上下料、装配、修缘、抛光、打磨、水切割、等离子切割、激光焊接于切割、压力装配及铆接、粘接与封接、点焊；



R-2000iB系列



R-1000iA系列

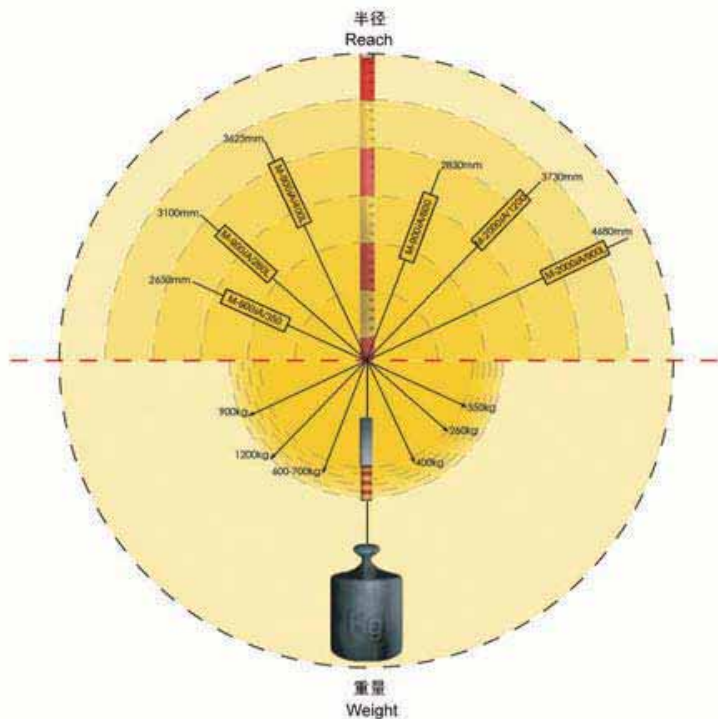
>> M-900iA/M-2000iA 系列

M-900iA/M-2000iA Series

型号 Robot Model	控制器 Controller	控制轴 Controlled Axes	手腕部最大可搬运重量 (kg) Max. Load Capacity at Wrist(kg)	重复定位精度 (mm) Repeatability (mm)	机构部重量 (kg) Mechanical Weight(kg)	运动半径 (mm) Reach(mm)	动作范围 Motion Range(°)						最高速度 (°/sec) Max. Speed(°/s)						
							J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	
M-900iA	M-900iA/350	R-30iA	6	350	±0.3	1720	2650	360	150	223	720	250	720	100	95	95	105	105	170
	M-900iA/260L		6	260	±0.3	1300	3100	360	150	211	720	250	720	100	105	95	120	120	200
	M-900iA/400L		6	400	±0.5	3150	3625	360	154	160	720	244	720	80	80	80	100	100	160
	M-900iA/600		6	600-700	±0.4	2800	2830	360	154	160	720	244	720	80	80	80	100	100	160
M-2000iA	M-2000iA/1200	R-30iA	6	1200	±0.3	8600	3730	320	160	165	720	240	720	45	30	30	50	50	70
	M-2000iA/900L		6	900	±0.5	9600	4680	320	160	165	720	240	720	45	30	30	50	50	70

备注：防尘、防液滴套件（选购件）；点焊改良手臂（选购件）；

可适用领域：高温应用、测量检验、搬运、码垛、填装、机器上下料、装配、修缘、压力装配及铆接、点焊、弧焊；



M-2000iA

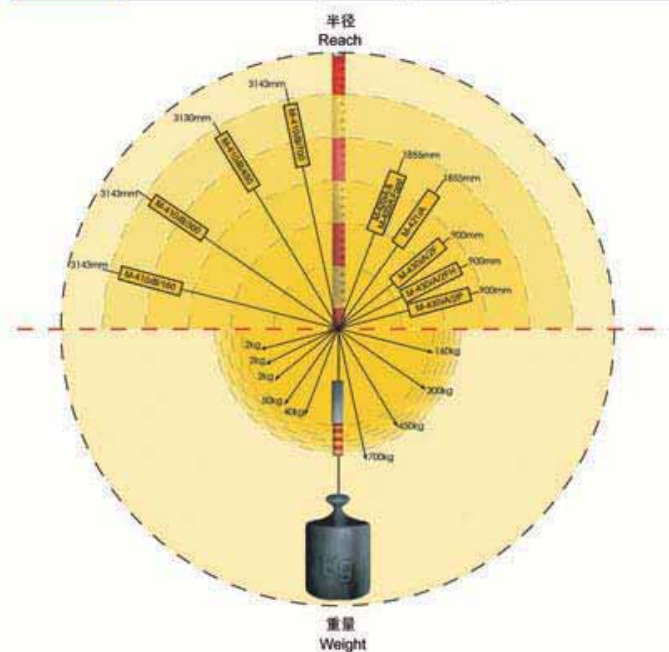


M-900iA

>> M410/420/421/430 系列

M410/420/421/430 Series

型号 Robot Model	控制器 Controller	控制轴 Controlled Axes	手腕部最大可搬运重量 (kg) Max. Load Capacity at Wrist(kg)	重复定位精度 (mm) Repeatability (mm)	机构部重量 (kg) Mechanical Weight(kg)	运动半径 (mm) Reach(mm)	动作范围 Motion Range(°)						最高速度 (°/sec) Max. Speed (°/s)						
							J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	
M-410iB	M-410iB/160	R-30iA	4	160	±0.5	1940	3143	360	144	136	540	—	—	130	130	135	300	—	—
	M-410iB/300		4	300	±0.5	1940	3143	360	144	136	540	—	—	85	90	100	190	—	—
	M-410iB/450		4	450	±0.5	2430	3130	360	145	135	540	—	—	70	70	70	180	—	—
	M-410iB/700		4	700	±0.5	2700	3143	360	144	136	540	—	—	60	60	60	120	—	—
M-420iA	M-420iA & M-420iA Food	R-30iA	4	40	±0.5	620	1855	320	115	100	540	—	—	180	200	200	350	—	—
	M-421iA		2	50	±0.5	520	1855	115	100	—	—	—	—	200	200	—	—	—	—
M-430iA	M 430iA/2F	R-30iA	5	2	±0.5	55	900	360	230	383	300	540	—	300	320	320	360	1200	—
	M 430iA/2FH		5	2	±0.5	55	900	360	230	383	300	540	—	300	320	320	360	1200	—
	M 430iA/2P		6	2	±0.5	45	900	360	230	400	380	300/540	300	300	340	300	300	720	—



备注: M410iB系列;

二维视觉系统 (选购件);

M420iA备有封入了食品生产对应的润滑脂并强化了防锈性的包装食品排放搬运专用型, 以及将J4轴提高到12.57rad/s(720°/s)的高速机械手腕型



M-420iA



M-430iA

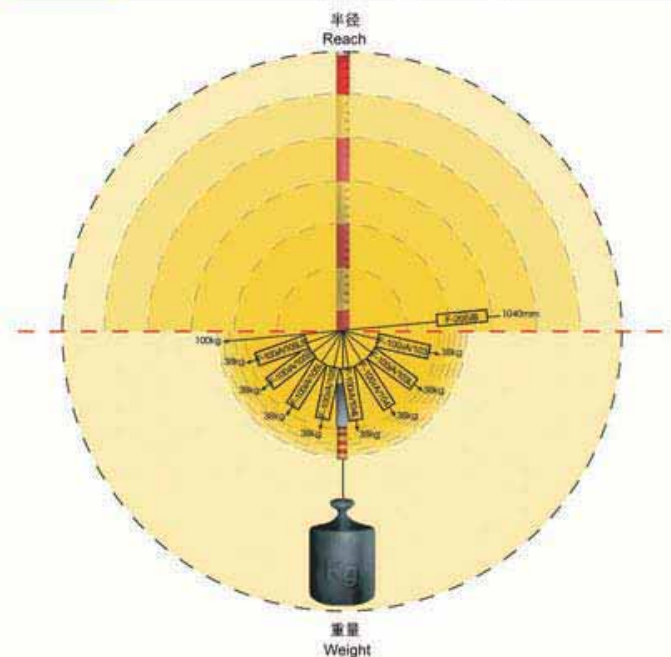


M-410iB

>> F-100iA/F-200iB 系列

F-100iA/F-200iB Series

型号 Robot Model	控制器 Controller	控制轴 Controlled Axes	手腕部最大可搬运重量(kg) Max. Load Capacity at Wrist(kg)	重复定位精度(mm) Repeatability (mm)	机构部重量(kg) Mechanical Weight(kg)	运动半径(mm) Reach(mm)	动作范围 Motion Range(°)						最高速度(°/sec) Max. Speed(°/s)						
							J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	
F-100iA	R-30iA	F-100iA/103	3	38	0.07	102	—	225	190	245	—	—	—	200	55	85	—	—	—
		F-100iA/103L	3	38	0.07	121	—	475	190	245	—	—	—	200	55	85	—	—	—
		F-100iA/104	4	38	0.07	111	—	225	190	245	360	—	—	200	55	85	70	—	—
		F-100iA/104L	4	38	0.07	130	—	475	190	245	360	—	—	200	55	85	70	—	—
		F-100iA/105	5	38	0.07	120	—	225	190	245	185	90	—	200	55	85	70	25	—
		F-100iA/105L	5	38	0.07	139	—	475	190	245	185	90	—	200	55	85	70	25	—
		F-100iA/105S	5	38	0.07	121	—	225	190	245	360	360	—	200	55	85	70	49	—
		F-100iA/105LS	5	38	0.07	140	—	475	190	245	360	360	—	200	55	85	70	49	—
F-200iB	R-30iA	6	100	±0.1	180	1040	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	



备注：手腕部最大允许静态负载158kgf (1548N) 注释1) 手腕部最大允许冲击负载180kgf (1764N) 注释2) 定位精度：0.25mm 注释2)
 注释1) 法兰盘中心。 注释2) 距法兰盘中心180mm

可适用领域：搬运、装配、修绿、抛光、打磨、水切割、等离子切割、激光焊接于切割、压力装配及铆接、粘接与封接、弧焊、点焊；



F-100iA

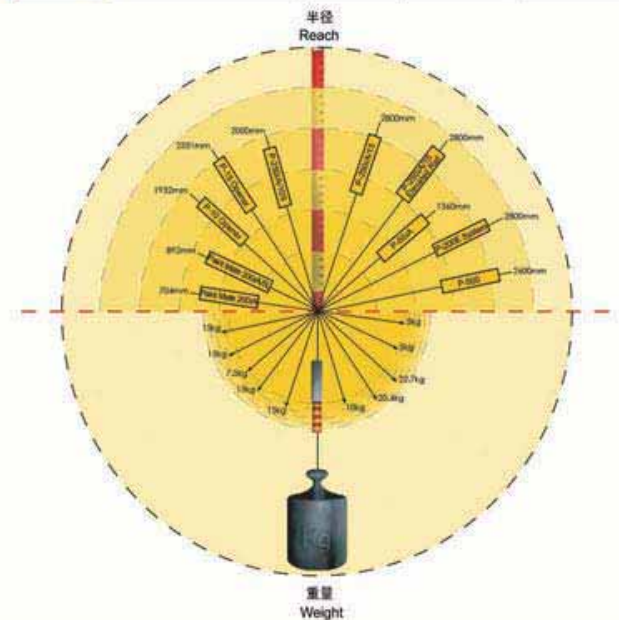


F-200iB

>> Paint 机器人系列

Paint Robots Series

型号 Robot Model	控制器 Controller	控制轴 Controlled Axes	手腕部最大可搬运重量(kg) Max. Load Capacity at Wrist(kg)	重复定位精度(mm) Repeatability (mm)	机构部重量(kg) Mechanical Weight(kg)	运动半径(mm) Reach(mm)	动作范围 Motion Range(°)						最高速度(°/sec) Max. Speed(°/s)					
							J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6
Paint Mate 200iA	R-30iA Mate	6	5	±0.02	35	704	340	200	388	380	240	720	350	350	400	450	450	720
Paint Mate 200iA/5L	R-30iA Mate	6	5	±0.03	35	892	340	230	373	380	240	720	270	270	270	450	450	720
P-10 Opener	R-j3/B	3	22.7	N/A	370	1932	DBRL*1	100	72	—	—	—	1500mm/s	49	49	—	—	—
P-15 Opener	R-j3/B	3	20.4	N/A	420	2331	DBRL*1	100	95	—	—	—	1500mm/s	49	49	—	—	—
P-250iA/10S	R-30iA	6	10	±0.2	495	2000	320	280	310	1080	1080	1080	160	160	160	375	430	545
P-250iA/15	R-30iA	6	15	±0.2	520	2800	320	280	330	1080	1080	1080	160	160	160	375	430	545
P-250iA/15 Elevated Rail	R-30iA	7	15	±0.2	N/A	2800	320	255	388	1080	1080	1080	160	60	160	375	430	545
P-50iA	R-30iA	6	7.5	±0.2	249	1360	±137.5	±135	±147	±540	±540	±540	160	160	160	460	480	600
P-200E System	R-j3/B	6(axis7 optional)	15	±0.5	523	2800	210	150	160	>360	>360	±720	96	119	150	353	429	364
P-500	R-j3/B	5	15	±0.5	N/A	2600	DBRL*1	87~160	±90	±270	±120	—	1500mm/s	125	125	400	400	—



备注：TIG焊接套件（选购件）；

手臂部电缆套管（选购件）；

*1：DBRL由轨道长度决定。 DBRL Determined by rail length

可适用领域：涂装、涂布、涂胶、装配。



Paint Mate 200iA



P-50iA



P-250iA/10S



P-250iA轨道式

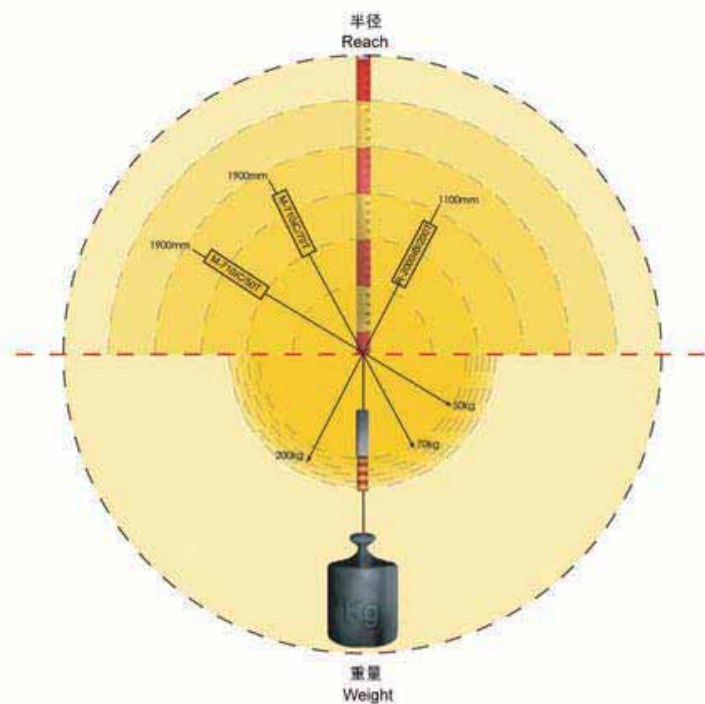
>> Top mount 机器人

Top mount Robots

型号 Robot Model	控制器 Controller	控制轴 Controlled Axes	手腕部最大可搬运重量(kg) Max. Load Capacity at Wrist(kg)	重复定位精度(mm) Repeatability (mm)	机构部重量(kg) Mechanical Weight(kg)	运动半径(mm) Reach(mm)	动作范围 Motion Range(°)						最高速度(°/sec) Max. Speed(°/s)					
							J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6
M-710iC/50T	R-30iA	6	50	±0.07	410	1900	最大30m	261	491	720	250	720	1600mm/s	175	175	250	250	355
M-710iC/70T	R-30iA	6	70	±0.07	410	1900	最大10m	261	491	720	250	720	1600mm/s	120	120	225	225	225
R-2000iB/200T	R-30iA	6	200	±0.3	1100	2207	最大10m	245	406	720	250	720	1600mm/s	70	90	110	110	155

备注：不包括门架

适用领域：高温应用、测量检验、包装、分拣处理、搬运、码垛、填装、机器上下料、装配、修缘、抛光、打磨、等离子切割、激光焊接于切割、压力装配及铆接、粘接与封接、弧焊。



R-2000iB/200T



M-710iC/50T

>> 附加轴设备

Extra equipment

<p>行动导轨 Railunit</p>		<table border="1"> <tr> <th>行动导轨规格</th> <th>M-710iC/R-2000iB用</th> <th>M-10iA/M-20iA用</th> <th>M-900iA用</th> </tr> <tr> <td>搭载机器人数量</td> <td colspan="3">1~3台</td> </tr> <tr> <td>安装条件</td> <td colspan="3">地装</td> </tr> <tr> <td>运动速度(m/s)</td> <td>1.0~1.5</td> <td>2.0</td> <td>0.8</td> </tr> <tr> <td>位置重复精度</td> <td colspan="3">±0.25mm</td> </tr> <tr> <td>行程选择 (m) 机器人数量: 1台</td> <td>1~9.5 (0.5m间隔, 8.5m没有) 10~16 (1m间隔)</td> <td>2,3,5,6,7</td> <td>1.5,2,2.5,3,5,5.8</td> </tr> </table>	行动导轨规格	M-710iC/R-2000iB用	M-10iA/M-20iA用	M-900iA用	搭载机器人数量	1~3台			安装条件	地装			运动速度(m/s)	1.0~1.5	2.0	0.8	位置重复精度	±0.25mm			行程选择 (m) 机器人数量: 1台	1~9.5 (0.5m间隔, 8.5m没有) 10~16 (1m间隔)	2,3,5,6,7	1.5,2,2.5,3,5,5.8																								
行动导轨规格	M-710iC/R-2000iB用	M-10iA/M-20iA用	M-900iA用																																															
搭载机器人数量	1~3台																																																	
安装条件	地装																																																	
运动速度(m/s)	1.0~1.5	2.0	0.8																																															
位置重复精度	±0.25mm																																																	
行程选择 (m) 机器人数量: 1台	1~9.5 (0.5m间隔, 8.5m没有) 10~16 (1m间隔)	2,3,5,6,7	1.5,2,2.5,3,5,5.8																																															
<p>伺服变位机 Positioner</p>	 <p>一轴变位机 二轴变位机</p>	<table border="1"> <thead> <tr> <th rowspan="2"></th> <th colspan="2">单轴伺服变位机</th> <th colspan="2">两轴伺服变位机</th> </tr> <tr> <th>300kg</th> <th>1000kg</th> <th colspan="2"></th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>运动范围</td> <td colspan="2">740° Continuous Turn available</td> <td>J1 J2</td> <td>270° 480°</td> </tr> <tr> <td>最大速度</td> <td>160°/sec</td> <td>120°/sec</td> <td>J1 J2</td> <td>120°/sec 190°/sec</td> </tr> <tr> <td>最大负荷</td> <td>300kg</td> <td>1,000kg</td> <td colspan="2">500kg</td> </tr> <tr> <td>最大扭矩</td> <td>36kgf.m</td> <td>160kgf.m</td> <td>J1 J2</td> <td>180kgf.m 70kgf.m</td> </tr> <tr> <td>最大惯量</td> <td>2350kgf.cm.s²</td> <td>4700kgf.cm.s²</td> <td>J1 J2</td> <td>3061kgf.cm.s² 1020kgf.cm.s²</td> </tr> <tr> <td>驱动方式</td> <td colspan="4">AC servo motor</td> </tr> <tr> <td>自重</td> <td>85kg</td> <td>280kg</td> <td colspan="2">295kg</td> </tr> </tbody> </table>		单轴伺服变位机		两轴伺服变位机		300kg	1000kg			运动范围	740° Continuous Turn available		J1 J2	270° 480°	最大速度	160°/sec	120°/sec	J1 J2	120°/sec 190°/sec	最大负荷	300kg	1,000kg	500kg		最大扭矩	36kgf.m	160kgf.m	J1 J2	180kgf.m 70kgf.m	最大惯量	2350kgf.cm.s ²	4700kgf.cm.s ²	J1 J2	3061kgf.cm.s ² 1020kgf.cm.s ²	驱动方式	AC servo motor				自重	85kg	280kg	295kg					
	单轴伺服变位机			两轴伺服变位机																																														
	300kg	1000kg																																																
运动范围	740° Continuous Turn available		J1 J2	270° 480°																																														
最大速度	160°/sec	120°/sec	J1 J2	120°/sec 190°/sec																																														
最大负荷	300kg	1,000kg	500kg																																															
最大扭矩	36kgf.m	160kgf.m	J1 J2	180kgf.m 70kgf.m																																														
最大惯量	2350kgf.cm.s ²	4700kgf.cm.s ²	J1 J2	3061kgf.cm.s ² 1020kgf.cm.s ²																																														
驱动方式	AC servo motor																																																	
自重	85kg	280kg	295kg																																															
<p>伺服转台 Turn talbe</p>	 <p>4Ton转台 9Ton转台</p>	<table border="1"> <thead> <tr> <th>落地型</th> <th>4Ton转台</th> <th>9Ton转台</th> <th>壁挂型</th> <th>4Ton转台</th> <th>9Ton转台</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>动作范围</td> <td>可无限回转</td> <td>可无限回转</td> <td>动作范围</td> <td>可无限回转</td> <td>可无限回转</td> </tr> <tr> <td>动作速度</td> <td>110deg/sec.</td> <td>60deg/sec.</td> <td>动作速度</td> <td>110deg/sec.</td> <td>60deg/sec.</td> </tr> <tr> <td>容许倒下力矩</td> <td>3,500kgf-m</td> <td>2,000kgf-m</td> <td>容许回转力矩</td> <td>180kgf-m</td> <td>900kgf-m</td> </tr> <tr> <td>容许惯性</td> <td>15,000kgf-cm-sec²</td> <td>70,000kgf-cm-sec²</td> <td>容许倒下力矩</td> <td>3,500kgf-m</td> <td>4,500kgf-m</td> </tr> <tr> <td>容许负重</td> <td>4,000kgf</td> <td>9,000kgf</td> <td>容许惯性</td> <td>8,500kgf-cm-sec²</td> <td>50,000kgf-cm-sec²</td> </tr> <tr> <td>控制方法</td> <td>机器人附加轴 POWER MATE</td> <td>机器人附加轴 POWER MATE</td> <td>控制方法</td> <td>机器人附加轴 POWER MATE</td> <td>机器人附加轴 POWER MATE</td> </tr> <tr> <td>中空轴径</td> <td>φ80mm</td> <td>φ100mm</td> <td>中空轴径</td> <td>φ80mm</td> <td>φ100mm</td> </tr> </tbody> </table>	落地型	4Ton转台	9Ton转台	壁挂型	4Ton转台	9Ton转台	动作范围	可无限回转	可无限回转	动作范围	可无限回转	可无限回转	动作速度	110deg/sec.	60deg/sec.	动作速度	110deg/sec.	60deg/sec.	容许倒下力矩	3,500kgf-m	2,000kgf-m	容许回转力矩	180kgf-m	900kgf-m	容许惯性	15,000kgf-cm-sec ²	70,000kgf-cm-sec ²	容许倒下力矩	3,500kgf-m	4,500kgf-m	容许负重	4,000kgf	9,000kgf	容许惯性	8,500kgf-cm-sec ²	50,000kgf-cm-sec ²	控制方法	机器人附加轴 POWER MATE	机器人附加轴 POWER MATE	控制方法	机器人附加轴 POWER MATE	机器人附加轴 POWER MATE	中空轴径	φ80mm	φ100mm	中空轴径	φ80mm	φ100mm
落地型	4Ton转台	9Ton转台	壁挂型	4Ton转台	9Ton转台																																													
动作范围	可无限回转	可无限回转	动作范围	可无限回转	可无限回转																																													
动作速度	110deg/sec.	60deg/sec.	动作速度	110deg/sec.	60deg/sec.																																													
容许倒下力矩	3,500kgf-m	2,000kgf-m	容许回转力矩	180kgf-m	900kgf-m																																													
容许惯性	15,000kgf-cm-sec ²	70,000kgf-cm-sec ²	容许倒下力矩	3,500kgf-m	4,500kgf-m																																													
容许负重	4,000kgf	9,000kgf	容许惯性	8,500kgf-cm-sec ²	50,000kgf-cm-sec ²																																													
控制方法	机器人附加轴 POWER MATE	机器人附加轴 POWER MATE	控制方法	机器人附加轴 POWER MATE	机器人附加轴 POWER MATE																																													
中空轴径	φ80mm	φ100mm	中空轴径	φ80mm	φ100mm																																													

>> 机器人控制器介绍

Robot Controller



iPendant new

FANUC最新一代机器人用示教盒特点:

- ◆ 减轻了自重, 并通过巧妙的设计改变了示教盒的重心, 改善了整体的平衡性, 使示教、操作变得更轻松。
- ◆ 通过金属接头及塑料护套加强了电缆接头处的防护, 再也不用担心由于拉拽刮擦造成的电缆损坏。
- ◆ 增加了附加轴切换的快捷键及电源指示灯, 简化了操作步骤。
- ◆ 可在示教盒上选装USB接口, 使程序的备份导入变得更方便。

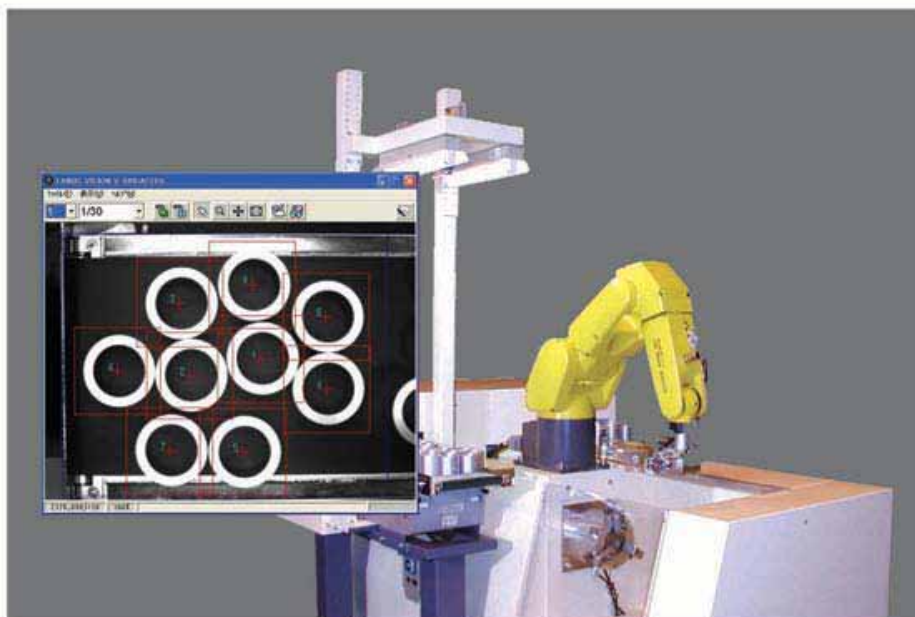


R-30iA控制器

特点:

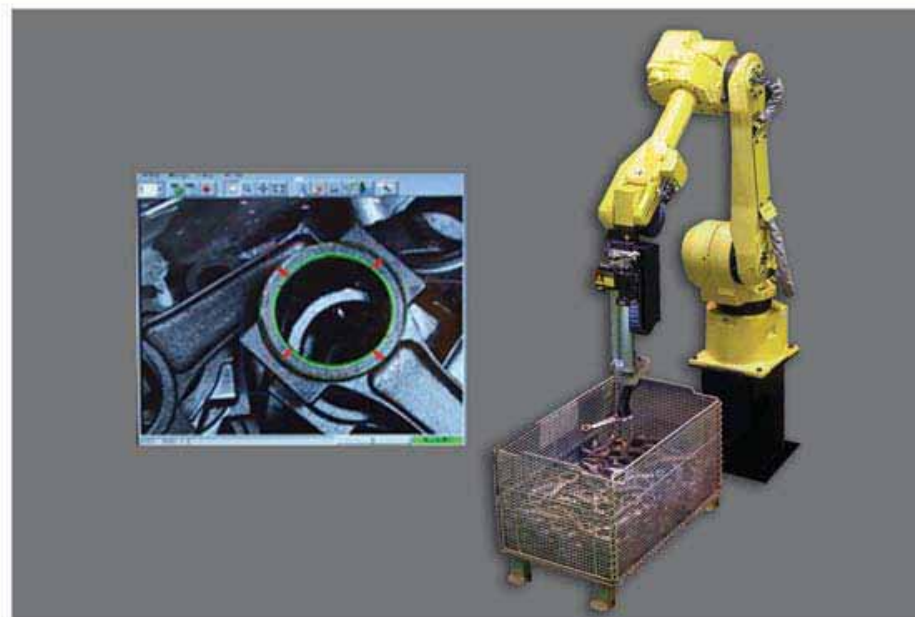
- ◆ 集中了FANUC各种最先进的新一代机器人控制器, 具有性能高, 响应快, 安全性强等特点。作为唯一集成了视觉功能的机器人控制器, 将大量节约为实现柔性生产所需的周边设备成本。基于FANUC自身软件平台研发的各种功能强大的点焊, 涂胶, 搬运等专用软件, 在使机器人的操作变得更加简单的同时, 也使系统具有彻底免疫计算机病毒的功能。

- ◆ FANUC作为世界上唯一一家在机器人系统中集成视觉功能的机器人供应商，大大降低了视觉系统的使用成本。
- ◆ 支持2D和3D视觉，可实现高柔性的机器人应用。
- ◆ 生产过程中无需PC支持，并可以通过示教盒直接监控当前工作状态。
- ◆ 选项功能Vision Mastering通过视觉来快速、精确地校准机器人零位，可以使机器人快速从故障中恢复。
- ◆ 选项功能Vision Shift通过视觉的方法检测出目标工件的原来位置和当前位置之间的偏差，从而将程序整体偏移进行补偿。当工位需要搬移或者想将离线仿真程序运用于现场时，该功能都可大大减少再次示教程序的时间



2D视觉系统

iRVision 2DV application example



3DL视觉系统

iRVision 3DL application example

机器人系统的仿真软件



ROBOGUIDE

- ◆ 从设计到维护, ROBOGUIDE 能保存系统所有的信息和情况。
- ◆ ROBOGUIDE 为机器人系统的维护管理提供了一个共享数据库。



在线故障诊断专家系统

- ◆ 通过网络连接机器人和电脑, 使用自诊断软件连续监控机器人状态。
- ◆ 当故障发生时, 电脑将从机器人控制器得到数据分析故障原因。
- ◆ 电脑将列出可能引起该故障的原因, 并且显示解决方法。



自诊断软件:

- ↓ 机器人发现 Robot A 故障
- ↓ 电脑请求读取机器人数据和报警信息
- ↓ 电脑分析数据并且指出可能的故障原因
- ↓ 电脑显示故障处理方法

CIMPLICITY

CIMPLICITY HMI 是为大量使用机器人的车间的管理而开发的实时监测软件。通过实时监测机器人的状态, 能迅速对全车间机器人发生的状况进行响应, 及时处理, 及时恢复, 从而提高整个车间的生产效率。





您的机器人专家

上海发那科机器人有限公司
SHANGHAI-FANUC Robotics Co.,Ltd

上海市浦东新区金桥出口加工区金豫路500号
No.500,JinYu Road,Jin Qiao Export Processing Zone
Tel:021-5032 7700 Fax:021-5032 7711 Zip:201206

广州分公司 电话: 020-32052826
广州科学城中心区科学大道121号科城大厦204室

天津分公司 电话: 022-66202677
天津经济技术开发区第四大街67号鸿发工业园501室

深圳分公司 电话: 0755-26422423
深圳市南山区商业文化中心区文心二路万商大厦2楼A座

武汉分公司 电话: 027-85449660
武汉市解放大道686号世界贸易大厦1809室

大连分公司 电话: 0411-83779148
大连市西岗区新开路99号珠江国际大厦2609室