

THE FACTORY AUTOMATION COMPANY

FANUC

Robots

Gamma Prodotti



DAL PIÙ PICCOLO AL PIÙ FORTE



100% FANUC

FANUC offre la più ampia gamma di robot del mondo per soddisfare le esigenze di applicazioni e industrie diverse. Sono un componente chiave standard, totalmente flessibili dotati di opzioni specifiche per l'applicazione, di facile integrazione, con colori a scelta per soluzioni complesse di automazione.

FANUC è leader mondiale di soluzioni per l'automazione industriale, con 40 anni di esperienza nello sviluppo di tecnologia robotica, più di 750.000 robot installati in tutto il mondo, e clienti soddisfatti in ogni angolo del globo.

Vantaggi offerti:

- più di 100 modelli di robot differenti
- capacità di carico fino a 2.300 kg
- sbraccio fino 4.683 mm
- funzionamento semplice
- consumo energetico ottimizzato
- disponibilità a vita dei pezzi di ricambio

Rendiamo davvero semplici anche gli scenari di automazione complessa:

tutti i robot FANUC, i CNC e le macchine condividono una piattaforma di controllo comune. Questo significa che i robot impiegati per il carico e lo scarico possono essere integrati velocemente e facilmente nei concetti di macchina.

Una macchina e un robot possono essere collegati facilmente tra loro tramite l'interfaccia FANUC. Nel CNC sono disponibili schermate grafiche per il monitoraggio e il controllo del robot e vice-versa. Forniamo anche delle efficaci soluzioni di rete per consentire la connettività di linee di produzione automatizzate e di sistemi di lavorazione.

UNA PIATTAFORMA DI CONTROLLO COMUNE - INFINITE OPPORTUNITÀ



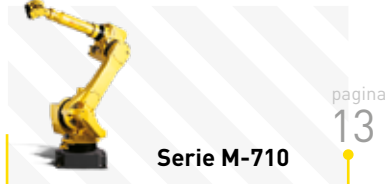
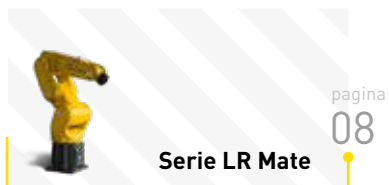
più di
750,000
robot installati in
tutto il mondo

capacità produttiva massima di

8,000
robot al mese

INDICE

Robot Antropomorfi



Robot Collaborativi



Robots Delta



Robots SCARA



Robot Palletizzatori



Robot Per saldatura ad arco



Serie ARC Mate 50

pagina
31



Serie ARC Mate 100

pagina
31



Serie ARC Mate 120

pagina
31



M-710iC/12L

pagina
32



M-710iC/20L

pagina
32

Robot Di verniciatura



Serie Paint Mate 200

pagina
34



**Serie P-35 / Serie
P-1000 (Pacchetto per
settore automobilistico)**

pagina
34



Serie P-40

pagina
34



Serie P-50

pagina
34



Serie P-250

pagina
34



Serie P-350

pagina
34

Controllore



**Controllore
R-30iB Plus**

pagina
35



iPendant Touch

pagina
36



Tablet TP

pagina
37

Accessori e funzioni

pagina
38

iRVision

pagina
40

Zero Downtime

pagina
41

ROBOGUIDE

pagina
42

Assistenza e supporto

pagina
44

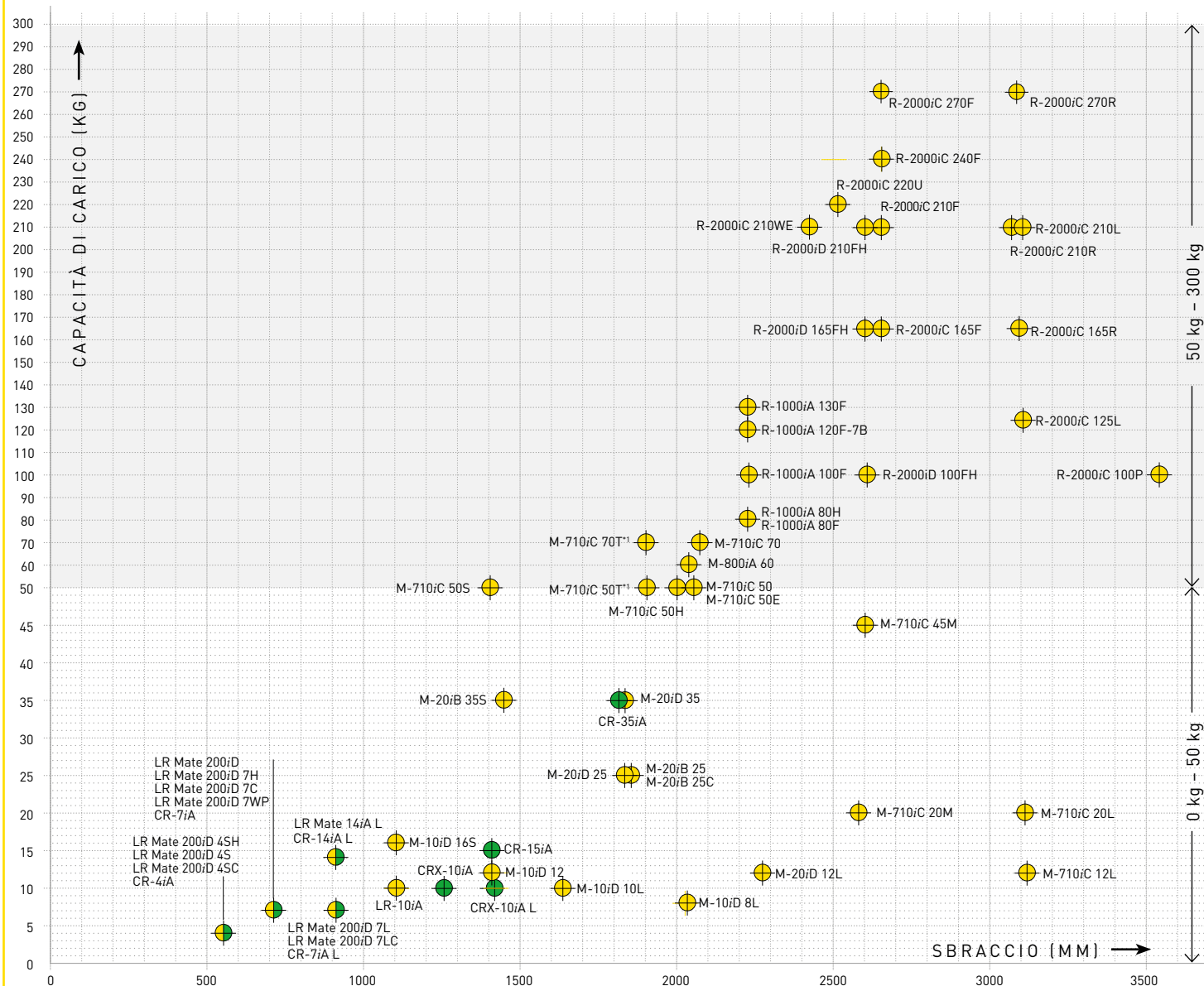
Panoramica dei robot

pagina
46

TROVA IL TUO

ROBOT ARTICOLATO

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



Serie LR Mate
Pagina 8



LR-10 Series
Pagina 9



Serie M-10
Pagina 11



Serie M-20
Pagina 12



Serie M-710
Pagina 13



Serie M-800
Pagina 15



Serie R-1000
Pagina 19



Serie R-2000
Pagina 20



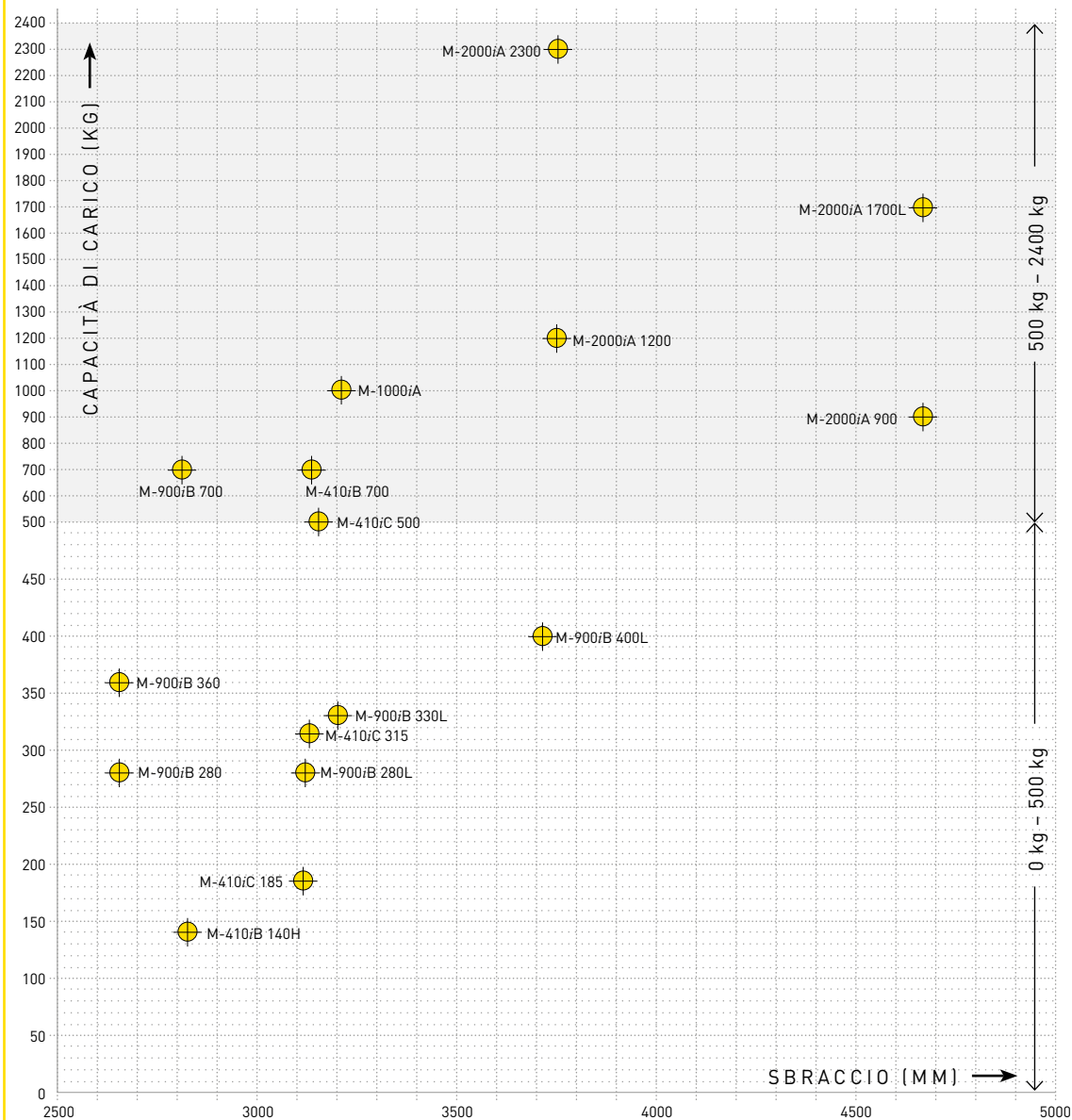
**Serie CR
Serie CRX**
Pagina 21

*1) in base alle specifiche delle rotaie

TROVA IL TUO

ROBOT ARTICOLATO

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



Serie M-410

Pagina 14



Serie M-900

Pagina 16



Serie M-1000

Pagina 17



Serie M-2000

Pagina 18



Serie LR Mate



Massima capacità
di carico al polso:
14 kg



Sbraccio
massimo:
911 mm

Versioni di robot disponibili:

LR Mate 200iD/4SH	Braccio corto, 5 assi (2 elettrovalvole integrate)
LR Mate 200iD/4S	Braccio corto (2 elettrovalvole integrate)
LR Mate 200iD/4SC	Braccio corto, camera bianca, grasso alimentare (2 elettrovalvole integrate), vernice epossidica bianca
LR Mate 200iD/7H	5 assi (2*2 elettrovalvole integrate)
LR Mate 200iD/7C	Camera bianca, grasso alimentare (2*2 elettrovalvole integrate), vernice epossidica bianca
LR Mate 200iD/7WP	Resistente al lavaggio
LR Mate 200iD	Modello standard (2*2 elettrovalvole integrate)
LR Mate 200iD/7L	Braccio lungo (2*2 elettrovalvole integrate)
LR Mate 200iD/7LC	Braccio lungo, camera bianca, grasso alimentare (2*2 elettrovalvole integrate), vernice epossidica bianca
LR Mate 200iD/14L	Braccio lungo (2*2 elettrovalvole integrate)



LR Mate 200iD

Robot			Controllore						Massima capacità di carico al polso (kg)	Sbraccio(mm)	Assi controllati	Ripetibilità (mm)	Peso meccanico (kg)	Ampiezza di movimento [°]						Velocità massima [°/s] *17						Consumo medio di energia (kW)	Protezione				
Serie	Versione	Tipo	Versione	Tipo di cabinet										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6		Momento J4/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Momento J5/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Momento J6/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Corpo standard/ opzionale	Polso e braccio J3 standard/ opzionale
			R-30iB Plus	Compact cabinet	Open air cabinet	Mate cabinet	A-cabinet	B-cabinet																							
LR Mate 200	iD	4SH	●	-	○	●	-	-	4	550	5	± 0.013**	19	360	230	402	240	720	-	460	460	520	560	1500	-	8.86/0.2	4.0/0.046 [5.5/0.083]	-	0.5	IP67	IP67
LR Mate 200	iD	4S	●	-	○	●	-	-	4	550	6	± 0.01**	20	360	230	402	380	240	720	460	460	520	560	900	8.86/0.2	8.86/0.2	4.9/0.067	0.5	IP67	IP67	
LR Mate 200	iD	4SC	●	-	○	●	-	-	4	550	6	± 0.013**	20	360	230	402	380	236	720	460	460	520	560	900	8.86/0.2	8.86/0.2	4.9/0.067	0.5	IP67	IP67	
LR Mate 200	iD	7H	●	-	○	●	-	-	7	717	5	± 0.018**	24	360	245	420	250	720	-	450	380	520	545	1500	-	16.6/0.47	4.0/0.046 [5.5/0.15]	-	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K
LR Mate 200	iD	7C	●	-	○	●	-	-	7	717	6	± 0.018**	25	360	245	420	380	250	720	450	380	520	550	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67	IP67	
LR Mate 200	iD	7WP	●	-	-	●	-	-	7	717	6	± 0.018**	25	360	245	420	380	250	720	450	380	520	550	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K	
LR Mate 200	iD		●	-	○	●	-	-	7	717	6	± 0.01**	25	360	245	420	380	250	720	450	380	520	550	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K	
LR Mate 200	iD	7L	●	-	○	●	-	-	7	911	6	± 0.01**	27	360	245	430	380	250	720	370	310	410	550	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K	
LR Mate 200	iD	7LC	●	-	○	●	-	-	7	911	6	± 0.018**	27	360	245	430	380	250	720	370	310	410	550	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67	IP67	
LR Mate 200	iD	14L	●	-	○	●	-	-	14	911	6	± 0.01**	27	360	245	430	380	250	720	120	61	58	400	240	400	31.0/0.66	31.0/0.66	13.4/0.30	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K

● standard

○ su richiesta

- non disponibile

[] con opzioni hardware e/o software *2) elettrovalvole opzionali

*17) solo per LR Mate 200iD/14L: Velocità lineare massima di 500 mm/sec

** In base a ISO9283

Serie LR-10



Massima capacità di
carico al polso:
10/13 kg *3



Sbraccio
massimo:
1101 mm

Versioni di robot disponibili:

LR-10iA/10

Modello standard
(2*2 elettrovalvole integrate)



LR-10iA/10

Robot			Controllore						Massima capacità di carico al polso (kg)	Sbraccio(mm)	Assi controllati	Ripetibilità (mm)	Peso meccanico (kg)	Ampiezza di movimento [°]						Velocità massima [°/s] *17						Momento J4/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Momento J5/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Momento J6/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Consumo medio di energia (kW)	Protezione	
Serie	Versione	Tipo	Versione	Tipo di cabinet										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6						
				R-30iB Plus	Compact cabinet	Open air cabinet	Mate cabinet	A-cabinet																						B-cabinet	
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

● standard ○ su richiesta - non disponibile [] con opzioni hardware e/o software *2 elettrovalvole opzionali *3) modalità carico elevato opzionale = max. area di lavoro di 890 mm ** In base a ISO9283

Educational packages



ER-4iA

CRX-10iA

Creare competenza robotica nelle scuole e nelle università

Tutti gli strumenti in un unico pacchetto appositamente realizzato.

Creato su misura per gli studenti, consente ai giovani di acquisire le competenze necessarie alla programmazione e all'interfacciamento di robot industriali FANUC. Il contenuto del pacchetto è in linea con le più avanzate applicazioni industriali e corredato di tutta la documentazione a supporto dei docenti.

Serie M-10



Massima capacità
di carico al polso:
16 kg



Sbraccio
massimo:
2028 mm

Versioni di robot disponibili:

M-10iD/8L	Braccio lungo, polso/base cavi
M-10iD/10L	Braccio lungo, polso/base cavi
M-10iD/12	Polso/base cavi
M-10iD/16S	Braccio corto, polso/base cavi



M-10iD/12



Robot			Controllore						Massima capacità di carico al polso (kg)	Sbraccio (mm)	Assi controllati	Ripetibilità (mm)	Peso meccanico (kg)	Ampiezza di movimento [°]						Velocità massima [°/s]						Momento J4/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Momento J5/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Momento J6/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Consumo medio di energia (kW)	Protezione	
Serie	Versione	Tipo	Versione	Tipo di cabinet										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6						
			R-30iB Plus	Compact cabinet	Open air cabinet	Mate cabinet	A-cabinet	B-cabinet																							
M-10	iD	8L	●	-	-	○	●	○	8	2032	6	± 0.03**	180	340 (370)	235	455	380	360	900	210	210	220	430	450	720	16.1/0.63	16.1/0.63	5.9/0.061	1	IP54	IP67
M-10	iD	10L	●	-	-	○	●	○	10	1636	6	± 0.03**	150	340 (370)	235	455	380	360	900	260	240	260	430	450	720	22.0/0.65	22.0/0.65	9.8/0.17	1	IP54/IP65	IP67
M-10	iD	12	●	-	-	○	●	○	12	1441	6	± 0.02**	145	340 (370)	235	455	380	360	900	260	240	260	430	450	720	26.0/0.90	26.0/0.90	11.0/0.30	1	IP54/IP65	IP67
M-10	iD	16S	●	-	-	○	●	○	16	1103	6	± 0.02**	140	340 (370)	235	340	380	360	900	290	270	270	430	450	730	26.0/0.90	26.0/0.90	11.0/0.30	1	IP54 /IP65	IP67

Serie M-20



Massima capacità di carico al polso: **35 kg**



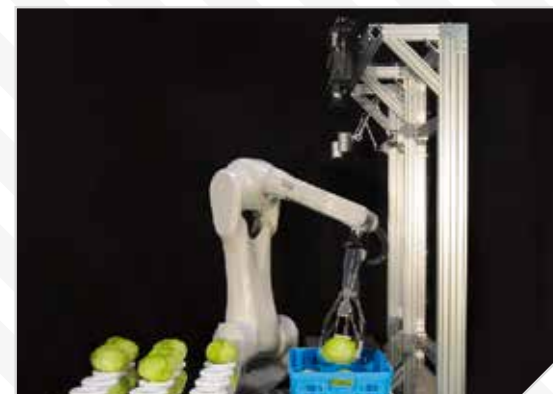
Sbraccio massimo: **2272 mm**

Versioni di robot disponibili:

M-20iD/12L	Braccio lungo, polso/base cavi
M-20iB/25	Modello standard (2 elettrovalvole integrate)
M-20iD/25	Polso/base cavi
M-20iB/25C	Camera bianca, grasso alimentare, vernice epossidica bianca
M-20iB/35S	Braccio corto
M-20iD/35	Inerzia elevata, polso/base cavi



M-20iD/12L



Robot			Controllore						Massima capacità di carico al polso (kg)	Sbraccio (mm)	Assi controllati	Ripetibilità (mm)	Peso meccanico (kg)	Ampiezza di movimento [°]						Velocità massima [°/s]						Momento J4/ Inerzia (Nm/kgm²)	Momento J5/ Inerzia (Nm/kgm²)	Momento J6/ Inerzia (Nm/kgm²)	Consumo medio di energia (kW)	Protezione	
Serie	Versione	Tipo	Versione	Tipo di cabinet										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6						
			R-30iB Plus	Compact cabinet	Open air cabinet	Mate cabinet	A-cabinet	B-cabinet																							
M-20	iD	12L	●	-	-	○	●	●	12	2272	6	± 0.03**	250	340 (370)	260	475	400	360	900	210	210	265	420	450	720	22.0/0.65	22.0/0.65	9.8/0.17	1	IP54/IP65	IP67
M-20	iB	25	●	-	-	○	●	○	25	1853	6	± 0.02**	210	340 (360)	240	303	400	290	540	205	205	260	415	415	880	51/2.2	51/2.2	31/1.2	1	IP67	IP67
M-20	iD	25	●	-	-	○	●	○	25	1831	6	± 0.02**	250	340 (370)	260	458	400	280 (360)	540 (900)	210	210	265	420	420	720	52.0/2.4	52.0/2.4	32.0/1.2	1	IP54/IP65	IP67
M-20	iB	25C	●	-	-	○	●	○	25	1853	6	± 0.023**	210	340 (360)	240	303	400	290	540	205	205	260	415	415	880	51/2.2	51 / 2.2	31 / 1.2	1	IP67	IP67
M-20	iB	35S	●	-	-	-	●	○	35	1445	6	± 0.02**	205	340 (360)	240	301.5	400	260	540	205	205	260	415	415	880	51 / 2.2	51 / 2.2	31 / 1.2	1	IP67	IP67
M-20	iD	35	●	-	-	○	●	○	35	1831	6	± 0.03**	250	340 (370)	260	458	400	280 (360)	540 (900)	180	180	200	350	350	400	110.0/4.0	110.0/4.0	60.0/1.5	1	IP54/IP65	IP67

● standard

○ su richiesta

- non disponibile

{ } con opzioni hardware e/o software

** In base a ISO9283

Serie M-710



Massima capacità
di carico al polso:
70 kg



Sbraccio
massimo:
3123 mm



M-710iC/50

Versioni di robot disponibili:

M-710iC/12L, /20L	Braccio lungo
M-710iC/20M, /45M	Inerzia elevata
M-710iC/50S	Braccio corto
M-710iC/50H	5 assi
M-710iC/50, /70	Modello standard
M-710iC/50E	Polso offset
M-710iC/50T, /70T	Montaggio dall'alto



Robot			Controllore						Massima capacità di carico al polso (kg)	Sbraccio (mm)	Assi controllati	Ripetibilità (mm)	Peso meccanico (kg)	Ampiezza di movimento [°]						Velocità massima [°/s]						Momento J4/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Momento J5/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Momento J6/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Consumo medio di energia (kW)	Protezione		
Serie	Versione	Tipo	Versione	Tipo di cabinet										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Corpo standard/ opzionale	Polso e braccio J3 standard/ opzionale	
			R-30iB Plus	Compact cabinet	Open air cabinet	Mate cabinet	A-cabinet	B-cabinet																								
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	

● standard

○ su richiesta

- non disponibile

[] con opzioni hardware e/o software

*1) in base alle specifiche delle rotaie

** In base a ISO9283

Serie M-410



Massima capacità di carico al polso:
700 kg



Sbraccio massimo:
3143 mm

Versioni di robot disponibili:

M-410iB/140H 5 assi, polso in linea

M-410iB /700 Polso cavo

M-410iC/110 Polso in linea

M-410iC/185, /315, /500 Polso cavo



M-410iC/185



Robot			Controllore						Massima capacità di carico al polso (kg)	Sbraccio (mm)	Assi controllati	Ripetibilità (mm)	Peso meccanico (kg)	Ampiezza di movimento (°)						Velocità massima (°/s)						Momento J4/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Momento J5/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Momento J6/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Consumo medio di energia (kW)	Protezione	
Serie	Versione	Tipo	Versione	Tipo di cabinet										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Corpo standard/ opzionale	Polso e braccio J3 standard/ opzionale
				R-30iB Plus	Compact cabinet	Open air cabinet	Mate cabinet	A-cabinet																							
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) ^{*4,5}	360	144	136	720	-	-	140	140	140	305	-	-	88	-	-	3	IP54	IP54
M-410	iC	315	●	-	-	-	●	○	315	3143	4	± 0.5	1600 (1330) ^{*4,5}	360	144	136	720	-	-	90	100	110	195	-	-	155	-	-	3	IP54	IP54
M-410	iC	500	●	-	-	-	●	○	500	3143	4	± 0.5	2410 (1910) ^{*4,5}	370	144	136	720	-	-	85	85	85	200	-	-	250	-	-	3	IP54	IP54
M-410	iB	700	●	-	-	-	●	○	700	3143	4	± 0.5	2700	360	144	136	540	-	-	60	60	60	120	-	-	490	-	-	3	IP54	IP54

● standard ○ su richiesta - non disponibile [] con opzioni hardware e/o software *4) su piedistallo (con controllore) *5) Base compact (senza controllore)

Serie M-800



Massima capacità
di carico al polso:
60 kg



Sbraccio
massimo:
2040 mm

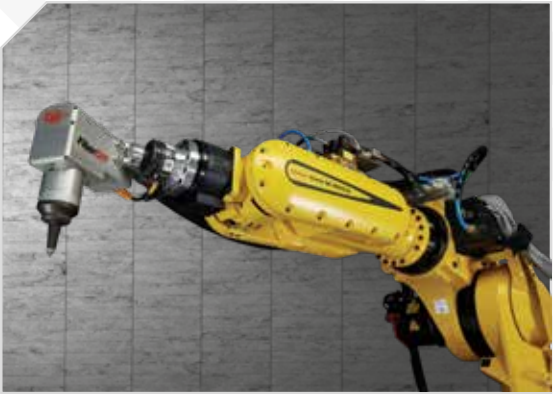
Versioni di robot disponibili:

M-800iA/60

Modello con elevata rigidità



M-800iA/60



Robot			Controllore						Massima capacità di carico al polso (kg)	Sbraccio (mm)	Assi controllati	Ripetibilità (mm)	Peso meccanico (kg)	Ampiezza di movimento (°)						Velocità massima (°/s)						Momento J4/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Momento J5/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Momento J6/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Consumo medio di energia (kW)	Protezione	
Serie	Versione	Tipo	Versione	Tipo di cabinet										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6						
				R-30iB Plus	Compact cabinet	Open air cabinet	Mate cabinet	A-cabinet																						B-cabinet	
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	-	-

● standard ○ su richiesta - non disponibile [] con opzioni hardware e/o software *1) in base alle specifiche delle rotaie ** In base a ISO9283

Serie M-900



Massima capacità
di carico al polso:
700 kg



Sbraccio
massimo:
3704 mm

Versioni di robot disponibili:

M-900iB/280 Modello con elevata rigidità

M-900iB/360, /700 Modello standard

M-900iB/280L, /330L, /400L Braccio lungo



Robot			Controllore						Massima capacità di carico al polso (kg)	Sbraccio (mm)	Assi controllati	Ripetibilità (mm)	Peso meccanico (kg)	Ampiezza di movimento [°]						Velocità massima [°/s]						Momento J4/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Momento J5/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Momento J6/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Consumo medio di energia (kW)	Protezione	
Serie	Versione	Tipo	Versione	Tipo di cabinet										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Corpo standard/ opzionale	Polso e braccio J3 standard/ opzionale
			R-30iB Plus	Compact cabinet	Open air cabinet	Mate cabinet	A- cabinet	B- cabinet																							
M-900	iB	280	●	-	-	-	●	○	280	2655	6	± 0.1**	1700	370	151	224	720	250	720	110	105	100	110	110	180	1960/260 [460]	1960/260 [460]	1050/160 [360]	3	IP54 /IP56	IP67
M-900	iB	280L	●	-	-	-	●	○	280	3103	6	± 0.1**	1600	370	151	224	720	250	720	110	105	100	125	125	205	1700/215 [340]	1700/215 [340]	950/140 [260]	3	IP54 /IP56	IP67
M-900	iB	330L	●	-	-	-	●	○	330	3203	6	± 0.1**	1780	370	151	164	720	250	720	100	85	85	90	85	165	2205/340	2205/340	1200/220	3	IP54 /IP56	IP67
M-900	iB	360	●	-	-	-	●	○	360	2655	6	± 0.1**	1540	370	151	224	720	250	720	110	105	100	110	110	180	1960/260 [460]	1960/260 [460]	1050/160 [360]	3	IP54 /IP56	IP67
M-900	iB	400L	●	-	-	-	-	●	400	3704	6	± 0.1**	3150	360	154	160	720	244	720	80	80	80	100	100	160	3400/1098	3400/1098	1725/444	5	IP54 /IP56	IP67
M-900	iB	700	●	-	-	-	-	●	700	2832	6	± 0.1**	2800	360	154	160	720	244	720	80	80	80	100	100	160	3400/1098	3400/1098	1725/444	5	IP54 /IP56	IP67

● standard ○ su richiesta - non disponibile [] con opzioni hardware e/o software ** In base a ISO9283

M-1000 Series



Massima capacità
di carico al polso:
1000 kg



Sbraccio
massimo:
3253 mm

Versioni di robot disponibili:

M-1000iA

Modello standard



M-1000iA

Robot			Controllore						Massima capacità di carico al polso (kg)	Sbraccio (mm)	Assi controllati	Ripetibilità (mm)	Peso meccanico (kg)	Ampiezza di movimento [°]						Velocità massima [°/s]						Momento J4/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Momento J5/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Momento J6/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Consumo medio di energia (kW)	Protezione	
Serie	Versione	Tipo	Versione	Tipo di cabinet										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6						
			R-30iB Plus	Compact cabinet	Open air cabinet	Mate cabinet	A-cabinet	B-cabinet																							
M-1000	iA		●	-	-	-	●	○	10000	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

● standard ○ su richiesta - non disponibile [] con opzioni hardware e/o software ** In base a ISO9283

Serie M-2000



Massima capacità
di carico al polso:
2300 kg



Sbraccio
massimo:
4683 mm

Versioni di robot disponibili:

M-2000iA/900L, /1700L Braccio lungo

M-2000iA/1200, /2300 Modello standard



M-2000iA/1700L



Robot			Controllore						Massima capacità di carico al polso (kg)	Sbraccio (mm)	Assi controllati	Ripetibilità (mm)	Peso meccanico (kg)	Ampiezza di movimento [°]						Velocità massima [°/s]						Momento J4/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Momento J5/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Momento J6/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Consumo medio di energia (kW)	Protezione	
Serie	Versione	Tipo	Versione	Tipo di cabinet										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6						
			R-30iB Plus	Compact cabinet	Open air cabinet	Mate cabinet	A-cabinet	B-cabinet																							
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

● standard ○ su richiesta - non disponibile [] con opzioni hardware e/o software ** In base a ISO9283

Serie R-1000



Massima capacità
di carico al polso:
130 kg



Sbraccio
massimo:
2230 mm



Versioni di robot disponibili:

R-1000iA/80H	5 assi
R-1000iA/80F, /100F	Modello standard
R-1000iA/120F-7B	7 assi
R-1000iA/130F	6 assi



Robot			Controllore						Massima capacità di carico al polso (kg)	Sbraccio (mm)	Assi controllati	Ripetibilità (mm)	Peso meccanico (kg)	Ampiezza di movimento (°)							Velocità massima (°/s)							Momento J4/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Momento J5/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Momento J6/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Consumo medio di energia (kW)	Protezione	
Serie	Versione	Tipo	Versione	Tipo di cabinet										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J7	J1	J2	J3	J4	J5	J6	J7						
			R-30iB Plus	Compact cabinet	Open air cabinet	Mate cabinet	A-cabinet	B-cabinet																									
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

● standard ○ su richiesta - non disponibile [] con opzioni hardware e/o software ** In base a ISO9283

Serie R-2000



Massima capacità
di carico al polso:
270 kg



Sbraccio
massimo:
3540 mm



R-2000iD/210FH

Versioni di robot disponibili:

R-2000iC/100P	Montaggio su piedistallo
R-2000iC/125L, /210L	Braccio lungo
R-2000iD/165FH, /100FH, /210FH	Polso cavo
R-2000iC/220U	Montaggio in posizione capovolta
R-2000iC/165F, /210F, /240F, /270F	Modello standard
R-2000iC/165R, /210R, /270R	Montaggio su rack
R-2000iC/210WE	Ambiente di lavaggio



Robot			Controllore						Massima capacità di carico al polso (kg)	Sbraccio (mm)	Assi controllati	Ripetibilità (mm)	Peso meccanico (kg)	Ampiezza di movimento [°]						Velocità massima [°/s]						Momento J4/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Momento J5/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Momento J6/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Consumo medio di energia (kW)	Protezione	
Serie	Versione	Tipo	Versione	Tipo di cabinet										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6						
			R-30iB Plus	Compact cabinet	Open air cabinet	Mate cabinet	A-cabinet	B-cabinet																							
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	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

● standard

○ su richiesta

- non disponibile

[] con opzioni hardware e/o software

** In base a ISO9283

Serie collaborativa



Massima capacità
di carico al polso:
35 kg



Sbraccio
massimo:
1813 mm



CR-35iA

CRX-10iA/L

Versioni di robot disponibili:

CR-35iA	Modello standard
CR-15iA	Polso cavo
CR-14iA/L	Braccio lungo
CR-7iA	Modello standard
CR-7iA/L	Braccio lungo
CR-4iA	Modello standard
CRX-10iA	Modello standard
CRX-10iA/L	Braccio lungo



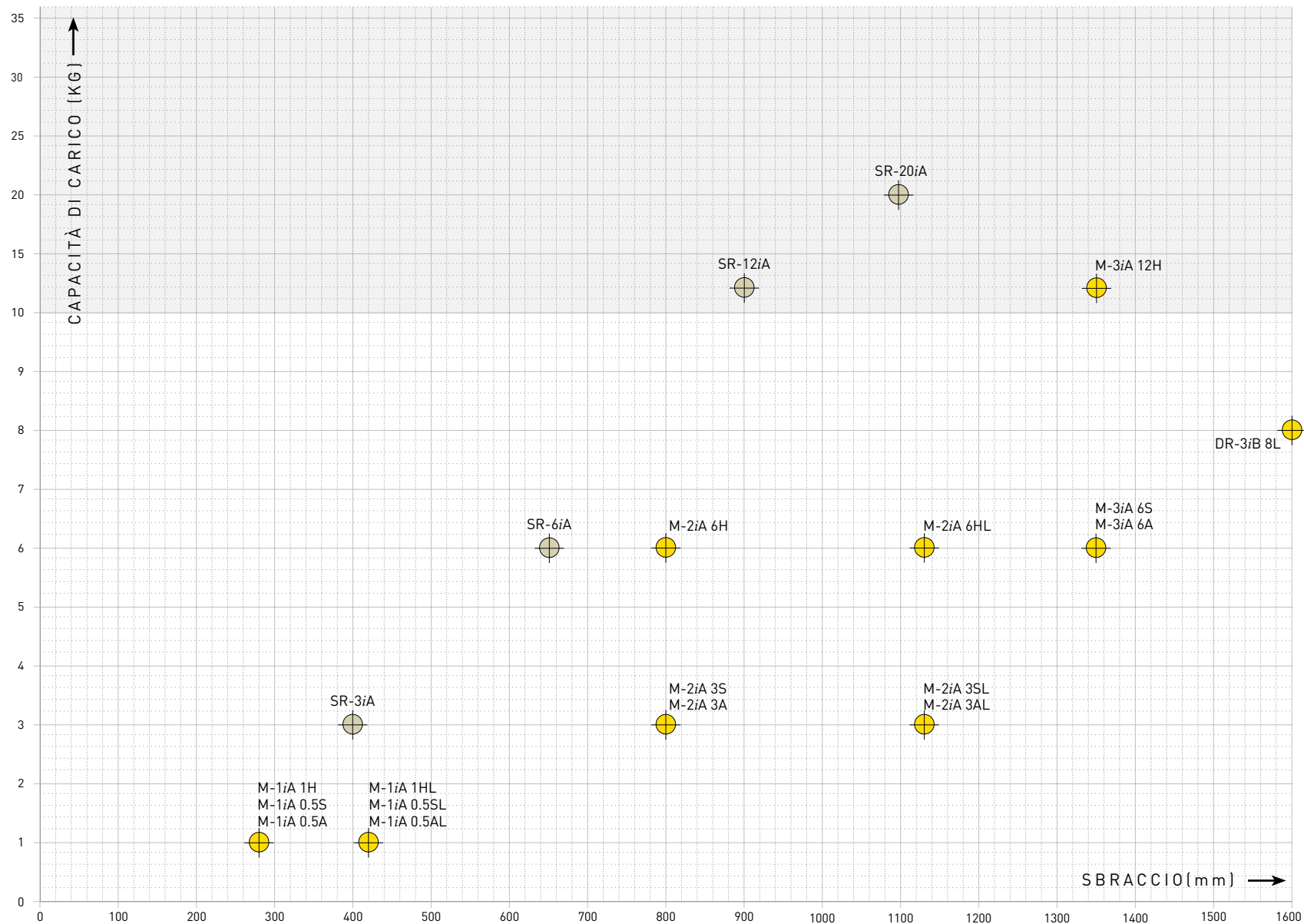
Robot			Controllore							Massima capacità di carico al polso (kg)	Sbraccio (mm)	Assi controllati	Ripetibilità (mm)	Peso meccanico (kg)	Ampiezza di movimento (°)						Velocità massima (°/s)						Velocità lineare massima (mm/sec)	Momento J4/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Momento J5/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Momento J6/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Consumo medio di energia (kW)	Protezione	
Serie	Versione	Tipo	Versione	Tipo di cabinet					J1						J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	Corpo standard/ opzionale						Polso e braccio J3 standard/ opzionale	
				R-30B Plus	Mini Plus	Compact cabinet	Open air cabinet	Mate cabinet																									A-cabinet
CR-35	iA		●	-	-	-	-	●	○	35	1813	6	± 0.03**	990	370	165	258	400	220	900						750 ^{(*)7}	110/4	110/4	60.0/1.5	1	IP54	IP67	
CR-15	iA		●	-	-	-	-	●	-	15	1441	6	± 0.02**	255	340	180	312	380	280	900						800/1500 ^{(*)8}	26.0/0.90	26.0/0.90	11.0/0.30	1	IP54	IP67	
CR-14	iA	L	●			-	●	-	-	14	911 ^{(*)9}	6	± 0.01**	55	340/360	166	383	380	240	720						500 ^{(*)10}	31.0/0.66	31.0/0.66	13.4/0.30	0.5	IP67	IP67	
CR-7	iA	L	●	-	-	○	●	-	-	7	911	6	± 0.01**	55	340/360	166	383	380	240	720						1000 ^{(*)7}	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67	IP67	
CR-7	iA		●	-	-	○	●	-	-	7	717	6	± 0.01**	53	340/360	166	374	380	240	720						1000 ^{(*)7}	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67	IP67	
CR-4	iA		●	-	-	○	●	-	-	4	550	6	± 0.01**	48	340/360	150	354	380	200	720						1000 ^{(*)7}	8.86/02	8.86/02	4.9/0.067	0.5	IP67	IP67	
CRX	iA	10	●	●	-	-	-	-	-	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	iA	10L	●	●	-	-	-	-	-	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

● standard ○ su richiesta - non disponibile [] con opzioni hardware e/o software *7) È necessario impostare la velocità di movimento in base alla valutazione dei rischi del sistema, tenendo in considerazione eventuali pericoli di schiacciamento del sistema dovuti agli elementi circostanti.

*8) velocità cartesiana massima di 800 mm/sec (1500 mm/sec con monitoraggio della sicurezza) *9) 911 mm (capacità di carico < 12 kg) - 820 mm (capacità di carico > 12kg) *10) In caso di movimenti brevi, la velocità potrebbe non raggiungere il valore massimo dichiarato *11) 2000 mm/s in modalità alta velocità ** In base a ISO9283

TROVA IL TUO

ROBOT DELTA E SCARA



M-1iA Pagina 21



M-2iA Pagina 22



M-3iA Pagina 23



DR-3iB Pagina 24



Serie SR Pagina 25

Serie M-1



Massima capacità di carico al polso: **1 kg**



Sbraccio massimo: **420 mm**

Versioni di robot disponibili:

M-1iA/1H	3 assi
M-1iA/0.5S	4 assi
M-1iA/0.5A	6 assi
M-1iA/1HL	3 assi, braccio lungo
M-1iA/0.5SL	4 assi, braccio lungo
M-1iA/0.5AL	6 assi, braccio lungo



M-1iA/0.5A



Robot			Controllore						Massima capacità di carico al polso (kg)	Sbraccio (mm)	Assi controllati	Ripetibilità (mm)	Peso meccanico (kg)	Ampiezza di movimento [°]						Velocità massima [°/s]						Momento J4/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Momento J5/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Momento J6/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Consumo medio di energia (kW)	Protezione	
Serie	Versione	Tipo	Versione	Tipo di cabinet										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Corpo standard/ opzionale	Polso e braccio J3 standard/ opzionale
			R-30iB Plus	Compact cabinet	Open air cabinet	Mate cabinet	A-cabinet	B-cabinet																							
M-1	iA	1H	●	-	●	○	-	-	1	280	3	± 0.02	18 ^[*12]	ø 280 x 100 ^[*13]			-	-	-	-	-	-	*14)			0.2	IP20	IP20			
M-1	iA	0.5S	●	-	●	○	-	-	0.5 [1]	280	4	± 0.02	20 ^[*12]	ø 280 x 100 ^[*13]			720	-	-	-	-	-	3000	-	-	*14)			0.2	IP20	IP20
M-1	iA	0.5A	●	-	●	○	-	-	0.5 [1]	280	6	± 0.02	23 ^[*12]	ø 280 x 100 ^[*13]			720	300	720	-	-	-	1440	1440	1440	*14)			0.2	IP20	IP20
M-1	iA	1HL	●	-	●	○	-	-	1	420	3	± 0.03	21 ^[*12]	ø 420 x 150 ^[*13]			-	-	-	-	-	-	-	-	-	*14)			0.2	IP20	IP20
M-1	iA	0.5SL	●	-	●	○	-	-	0.5 [1]	420	4	± 0.03	23 ^[*12]	ø 420 x 150 ^[*13]			720	-	-	-	-	-	3000	-	-	*14)			0.2	IP20	IP20
M-1	iA	0.5AL	●	-	●	○	-	-	0.5 [1]	420	6	± 0.03	26 ^[*12]	ø 420 x 150 ^[*13]			720	300	720	-	-	-	1440	1440	1440	*14)			0.2	IP20	IP20

● standard

○ su richiesta

- non disponibile

[] con opzioni hardware e/o software

*12) con supporto

*13) ø in mm per altezza in mm

*14) consultare il grafico del carico del polso

Serie M-2



Massima capacità di carico al polso: **6 kg**



Sbraccio massimo: **1130 mm**

Versioni di robot disponibili:

M-2iA/3S	4 assi, polso cavo
M-2iA/3SL	4 assi, braccio lungo, polso cavo
M-2iA/3A	6 assi, polso in linea
M-2iA/3AL	6 assi, braccio lungo, polso cavo
M-2iA/6H	3 assi, polso cavo
M-2iA/6HL	3 assi, braccio lungo, polso cavo



M-2iA/3S



Robot			Controllore							Massima capacità di carico al polso (kg)	Sbraccio (mm)	Assi controllati	Ripetibilità (mm)	Peso meccanico (kg)	Ampiezza di movimento [°]						Velocità massima [°/s]						Momento J4/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Momento J5/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Momento J6/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Consumo medio di energia (kW)	Protezione	
Serie	Versione	Tipo	Versione	Tipo di cabinet					J1						J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6							
			R-30iB Plus	Compact cabinet	Open air cabinet	Mate cabinet	A-cabinet	B-cabinet																								
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		

● standard ○ su richiesta - non disponibile () con opzioni hardware e/o software *13) ø in mm per altezza in mm *14) consultare il grafico del carico del polso

Serie M-3



Massima capacità di carico al polso:
12 kg



Sbraccio massimo:
1350 mm

Versioni di robot disponibili:

M-3iA/6S	4 assi, polso cavo
M-3iA/6A	6 assi, polso in linea
M-3iA/12H	3 assi, polso cavo



M-3iA/6S



Robot			Controllore						Massima capacità di carico al polso (kg)	Sbraccio (mm)	Assi controllati	Ripetibilità (mm)	Peso meccanico (kg)	Ampiezza di movimento [°]						Velocità massima [°/s]						Momento J4/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Momento J5/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Momento J6/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Consumo medio di energia (kW)	Protezione	
Serie	Versione	Tipo	Versione	Tipo di cabinet										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Corpo standard/ opzionale	Polso e braccio J3 standard/ opzionale
				R-30iB Plus	Compact cabinet	Open air cabinet	Mate cabinet	A-cabinet																							
M-3	iA	6S	●	-	●	○	○	-	6 [8]	1350	4	± 0.1	160	ø 1350 x 500 [*13]			720	-	-	-	-	-	4000	-	-	*14)			2.5	IP67	IP67
M-3	iA	6A	●	-	●	○	○	-	6	1350	6	± 0.1	175	ø 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	ø 1350 x 500 [*13]			-	-	-	-	-	-	-	-	-	*14)			2.5	IP67	IP67

● standard ○ su richiesta - non disponibile [] con opzioni hardware e/o software *13) ø in mm per altezza in mm *14) consultare il grafico del carico del polso

Serie DR-3



Massima capacità di carico al polso: **8 kg**



Sbraccio massimo: **1600 mm**

Versioni di robot disponibili:

DR-3iB/8L

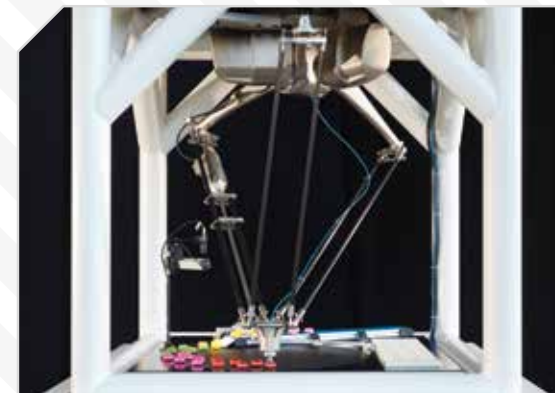
4 assi, braccio lungo, polso cavo

vernice epossidica bianca

tipo placcato



DR-3iB/8L



Robot			Controllore						Massima capacità di carico al polso (kg)	Sbraccio (mm)	Assi controllati	Ripetibilità (mm)	Peso meccanico (kg)	Ampiezza di movimento (°)						Velocità lineare massima (mm/sec)			Velocità massima (°/s)			Momento J4/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Momento J5/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Momento J6/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Consumo medio di energia (kW)	Protezione			
Serie	Versione	Tipo	Versione	Tipo di cabinet										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6								
			R-30iB Plus	Compact cabinet	Open air cabinet	Mate cabinet	A-cabinet	B-cabinet																									
DR-3	iB	8L	●	-	●	-	○	-	8	1600	4	± 0.03**	170	ø 1600 x 500 (*13)			720	-	-	10000			2000	-	-	-- / 0.2			*14)		2.5	IP69K	IP69K

● standard

○ su richiesta

- non disponibile

() con opzioni hardware e/o software

*13) ø in mm per altezza in mm

*14) consultare il grafico del carico del polso

SCARA Robots



Massima capacità di carico al polso:
20 kg



Sbraccio massimo:
1100 mm

Versioni di robot disponibili:

SR-3iA	4 assi, asse Z cavo
SR-3iA/H	3 assi, asse Z cavo
SR-6iA	4 assi, asse Z cavo
SR-6iA/H	3 assi, asse Z cavo
SR-12iA	4 assi, asse Z cavo/ tipo IP65 bianco opzionale
SR-20iA	4 assi, asse Z cavo



SR-3iA

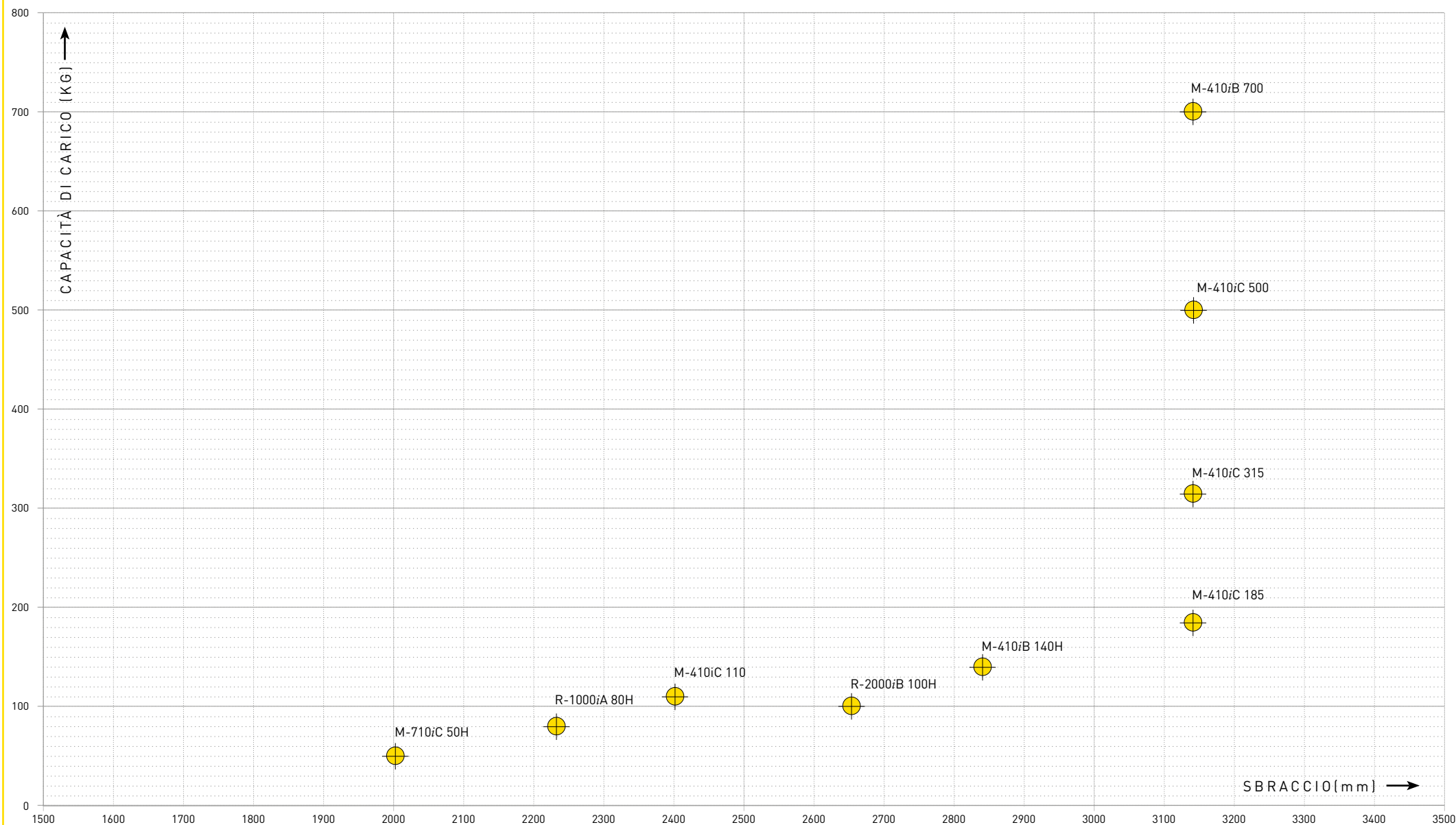


Robot			Controllore							Massima capacità di carico al polso (kg)	Sbraccio (mm)	Assi controllati	Ripetibilità (mm)				Peso meccanico (kg)	Ampiezza di movimento [°]				Velocità massima [°/s]				Momento J4/ Inerzia [Nm/ kgm²]	Forza di spinta verticale (N)	Consumo medio di energia [kW]	Protezione	
Serie	Versione	Tipo	Versione	Tipo di cabinet					J1				J2	J3	J4	J1		J2	J3	J4	J1	J2	J3	J4						
			R-30iB Plus	Compact cabinet	Open air cabinet	Mate cabinet	A-cabinet	B-cabinet																						
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	H	●	●	-	-	-	-	3	400	3	± 0.01	± 0.01	± 0.01		17	284	290	200 mm *16	-	720	780	1800 mm/s	-	-	150	0.25	IP20	IP20	
SR-6	iA		●	●	-	-	-	-	6	650	4	± 0.01	± 0.01	± 0.01	± 0.004°	30	296	300	210 mm *16	1400	440	700	2000 mm/s	2500	--/0.12	200	0.35	IP20	IP20	
SR-6	iA	H	●	●	-	-	-	-	6	650	3	± 0.01	± 0.01	± 0.01		28	296	300	210 mm *16	-	440	700	2000 mm/s	-	-	200	0.35	IP20	IP20	
SR-12	iA		●	●	-	-	-	-	12	900	4	±0.015	±0.015	± 0.01	± 0.005°	53	290	290	450 mm optional 300 mm	1400	440	510	2800 mm/s	2500	--/0.30	250	0.45	IP20 / IP65	IP20 / IP65	
SR-20	iA		●	●	-	-	-	-	20	1100	4	± 0.02	± 0.02	± 0.01	± 0.005°	64	290	290	450 mm optional 300 mm	1700	400	500	2800 mm/s	1700	--/0.45	250	0.45	IP20 / IP65	IP20 / IP65	

● standard ○ su richiesta - non disponibile [] con opzioni hardware e/o software *16) asse z ** In base a ISO9283

TROVA IL TUO

ROBOT PALLETIZZATORE



Robot palletizzatori



M-710iC/50H



M-410iC/110



R-1000iA/80H



Serie M-410

Versioni di robot disponibili:

M-710iC/50H	5 assi, polso in linea
R-1000iA/80H	5 assi, polso in linea
M-410iC/110	polso in linea
M-410iB/140H	5 assi, polso in linea
M-410iB/700	Polso cavo
M-410iC/185, /315, /500	Polso cavo

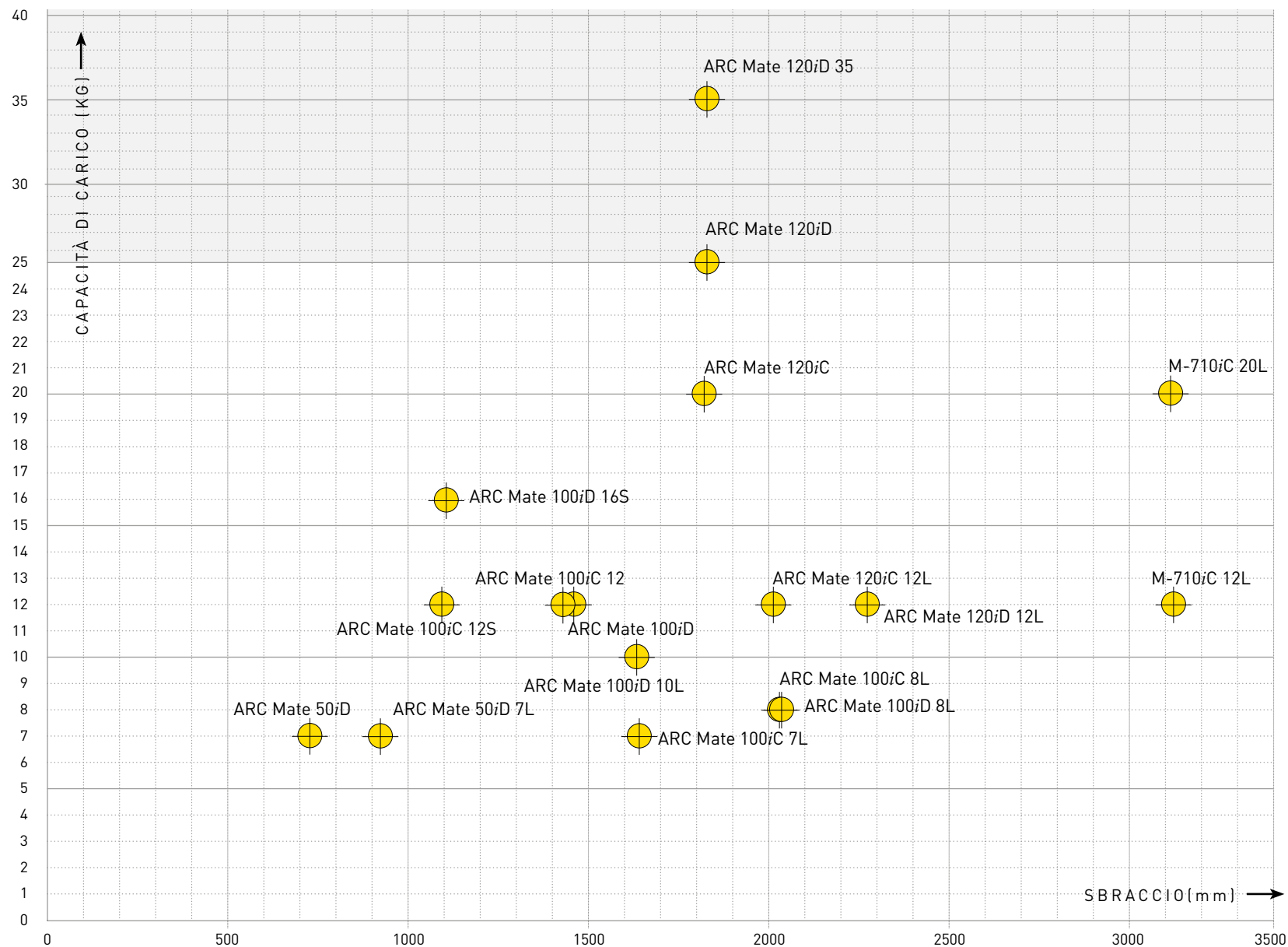


Robot			Controllore						Massima capacità di carico al polso (kg)	Sbraccio (mm)	Assi controllati	Ripetibilità (mm)	Peso meccanico (kg)	Ampiezza di movimento (°)						Velocità massima (°/s)						Momento J4/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Momento J5/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Momento J6/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Consumo medio di energia (kW)	Protezione	
Serie	Versione	Tipo	Versione	Tipo di cabinet										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6						
			R-30iB Plus	Compact cabinet	Open air cabinet	Mate cabinet	A-cabinet	B-cabinet																							
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

● standard ○ su richiesta - non disponibile [] con opzioni hardware e/o software ** In base a ISO9283

TROVA IL TUO

ROBOT PER SALDATURA AD ARCO



Serie Arc Mate 50 Pagina 29



Serie Arc Mate 100 Pagina 29



Serie Arc Mate 120 Pagina 29



Serie M-710. Pagina 29

Robot per saldatura ad arco



Serie ARC Mate 50



Serie ARC Mate 100



Serie ARC Mate 120

Versioni di robot disponibili:

ARC Mate 50iD	Modello standard
ARC Mate 50iD/7L	Braccio lungo
ARC Mate 100iD	Modello standard, polso/braccio/base cavi
ARC Mate 100iD/10L	Braccio lungo, polso/braccio/base cavi
ARC Mate 100iD/8L	Braccio lungo, polso/braccio/base cavi
ARC Mate 100iD/16S	Braccio corto, polso/braccio cavi
ARC Mate 120iD/12L	Braccio lungo, polso/braccio/base cavi
ARC Mate 120iD/35	Modello standard, polso/braccio/base cavi
ARC Mate 120iD	Polso/braccio/base cavi



Robot			Controllore						Massima capacità di carico al polso (kg)	Sbraccio (mm)	Assi controllati	Ripetibilità (mm)	Peso meccanico (kg)	Ampiezza di movimento [°]						Velocità massima [°/s]						Momento J4/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Momento J5/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Momento J6/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Consumo medio di energia (kW)	Protezione	
Serie	Versione	Tipo	Versione	Tipo di cabinet										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6						
			R-30iB Plus	Compact cabinet	Open air cabinet	Mate cabinet	A-cabinet	B-cabinet																							
ARC Mate 50	iD		●	-	-	●	-	-	7	717	6	± 0.018**	25	360	245	420	380	250	720	450	380	520	550	545	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K
ARC Mate 50	iD	7L	●	-	-	●	-	-	7	911	6	± 0.018**	27	360	245	430	380	250	720	370	310	410	550	545	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K
ARC Mate 100	iD	8L	●	-	-	○	●	○	8	2032	6	± 0.03**	180	340 (370)	235	455	380	360	900	210	210	220	430	450	720	16.1/0.63	16.1/0.63	5.9/0.061	1	IP54	IP67
ARC Mate 100	iD	10L	●	-	-	○	●	○	10	1636	6	± 0.03**	150	340 (370)	235	455	380	360	900	260	240	260	430	450	720	22.0/0.65	22.0/0.65	9.8/0.17	1	IP54	IP67
ARC Mate 100	iD	16S	●	-	-	○	○	○	16	1103	6	± 0.02**	140	340 (370)	235	340	380	360	900	290	270	270	430	450	730	26.0/0.90	26.0/0.90	11.0/0.30	1	IP54	IP67
ARC Mate 100	iD		●	-	-	○	●	○	12	1441	6	± 0.02**	145	340 (370)	235	455	380	360	900	260	240	260	430	450	720	26.0/0.90	26.0/0.90	11.0/0.30	1	IP54	IP67
ARC Mate 120	iD	12L	●	-	-	○	●	○	12	2272	6	± 0.03**	250	340 (370)	260	475	400	360	900	210	210	265	420	450	720	22.0/0.65	22.0/0.65	9.8/0.17	1	IP54	IP67
ARC Mate 120	iD	35	●	-	-	○	○	○	35	1831	6	± 0.03**	250	340 (370)	260	458	400	280 (360)	540 (900)	180	180	200	350	350	400	110.0/4.0	110.0/4.0	60.0/1.5	1	IP54	IP67
ARC Mate 120	iD		●	-	-	○	●	○	25	1831	6	± 0.02**	250	340 (370)	260	458	400	280 (360)	540 (900)	210	210	265	420	420	720	52.0/2.4	52.0/2.4	32.0/1.2	1	IP54	IP67

● standard ○ su richiesta - non disponibile [] con opzioni hardware e/o software ** In base a ISO9283

Robot per saldatura ad arco

Versioni di robot disponibili:

M-710iC/12L	Braccio lungo, polso/braccio cavi
M-710iC/20L	Braccio lungo

M-710iC/12L



M-710iC/20L

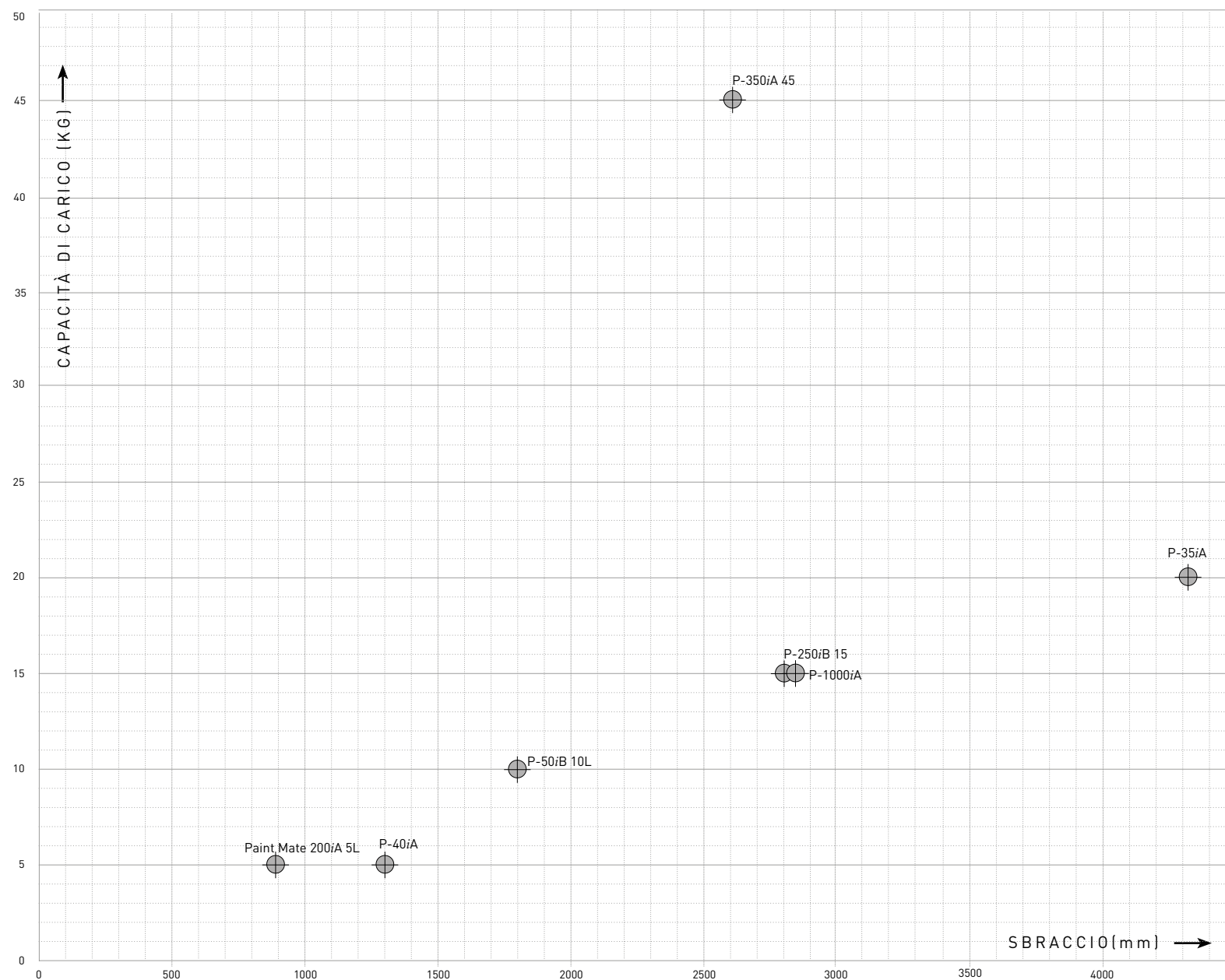


Robot			Controllore						Massima capacità di carico al polso (kg)	Sbraccio (mm)	Assi controllati	Ripetibilità (mm)	Peso meccanico (kg)	Ampiezza di movimento (°)						Velocità massima (°/s)						Momento J4/ Inerzia (Nm/kgm²)	Momento J5/ Inerzia (Nm/kgm²)	Momento J6/ Inerzia (Nm/kgm²)	Consumo medio di energia (kW)	Protezione	
Serie	Versione	Tipo	Versione	Tipo di cabinet										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6						
				R-30/B Plus	Compact cabinet	Open air cabinet	Mate cabinet	A-cabinet																						B-cabinet	
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

● standard ○ su richiesta - non disponibile [] con opzioni hardware e/o software ** In base a ISO9283

TROVA IL TUO

ROBOT PER LA VERNICIATURA



Serie Paint Mate 200 . . . Pagina 32



Serie P-40 Pagina 32



Serie P-50 Pagina 32



Serie P-250 Pagina 32



Serie P-350 Pagina 32

Robot per la verniciatura



Serie Paint Mate 200



Serie P-40



Serie P-50

Versioni di robot disponibili:

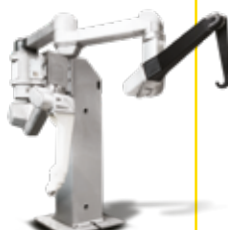
Paint Mate 200iA/5L	Braccio lungo
P-35iA	Modello standard
P-40iA	Modello standard
P-50iB/10L	Braccio lungo
P-250iB/15	Modello standard
P-350iA/45	Modello standard
P-1000iA	Modello standard



Serie P-250



Serie P-350



P-35/P-1000



Robot			Controllore						Massima capacità di carico al polso (kg)	Sbraccio (mm)	Assi controllati	Ripetibilità (mm)	Peso meccanico (kg)	Ampiezza di movimento (°)							Velocità massima (°/s)							Momento J4/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Momento J5/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Momento J6/ Inerzia (Nm/ kgm²)	Consumo medio di energia (kW)	Protezione	
Serie	Versione	Tipo	Versione	Tipo di cabinet										J1	J2	J3	J4	J5	J6	E1	J1	J2	J3	J4	J5	J6	E1					Corpo standard/ opzionale	Polso e braccio J3 standard/ opzionale
			R-30iB Plus	Compact cabinet	Open air cabinet	Mate cabinet	A-cabinet	B-cabinet																									
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)	
Pacchetto per settore automobilistico																																	
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)

Controllore R-30*i*B Plus



Il controllore R-30*i*B Plus è lo standard FANUC per una produttività superiore.

Una nuova generazione di tecnologia avanzata, componentistica FANUC migliorata e più di 250 funzioni software sono la chiave delle prestazioni del robot in termini di tempi di ciclo, velocità, precisione e sicurezza. La maggiore semplicità d'uso, il consumo energetico minimo e la maggiore produttività massimizzano i valori complessivi di funzionalità, affidabilità e operatività. Sono disponibili versioni diverse di armadio elettrico al fine di fornire una soluzione flessibile e conveniente.

Vantaggi offerti:

- maggiori prestazioni della CPU e scheda main con memoria ampliata
- modello compatto e impilabile
- funzionamento semplice con *iPendant Touch* intelligente
- interfacciamento flessibile grazie a un'ampia gamma di bus di campo I/O e bus di sicurezza
- predisposto per le funzioni intelligenti di visione *iRvision*, sensori di forza, prevenzione delle collisioni, ecc
- diagnosi di sistema semplice tramite la funzione integrata *iRDiagnostics*
- efficienza energetica ottimizzata e rigenerazione energetica
- elaborazione più veloce dei segnali
- nuova interfaccia per telecamera e configurazione semplificata per le funzioni di visione
- rete veloce e prestazioni USB elevate per una migliore trasmissione dati e backup più rapidi

iPendant Touch

L'iPendant Touch di FANUC è stato progettato per essere leggero ed ergonomico; con la sua interfaccia intuitiva iHMI consente una programmazione agevole sia per i programmatori sia per gli operatori locali.

Vantaggi offerti:

- capacità di programmazione anche di processi complessi con una sola interfaccia utente
- migliore efficienza grazie alla configurazione di sistema e manutenzione più semplici
- facile personalizzazione delle schermate HTML definite dal cliente
- rendi visibile l'invisibile con la grafica 4D per visualizzare le impostazioni di Tool e User Frame, le zone di sicurezza e la traiettoria del robot
- maggiori informazioni fornite grazie al display multi-finestra
- configurazione/modifica di iRVision tramite iPendant
- conformità agli standard di sicurezza industriali
- iHMI con aspetto e funzionamento simili su tutti i prodotti FANUC



Tablet TP

Con un touch screen ampio, il Tablet Teach Pendant è stato pensato per la programmazione intuitiva. La funzione drag & drop consente di programmare un'applicazione facilmente e in pochi minuti.

Vantaggi offerti:

- conformità alle norme di sicurezza industriale (pulsante di arresto di emergenza, interruttore di attivazione a tre posizioni, resistenza agli urti, protezione da polvere e acqua)
- due interfacce disponibili:

Nuova interfaccia utente

Interfaccia intuitiva per i novizi con un'attenzione per le funzioni semplici che ne agevola il funzionamento

Interfaccia utente dell'iPendant

Stessa interfaccia dell'iPendant Touch, comprese le specifiche, che consente quindi una transizione lineare dal tradizionale iPendant al Tablet TP

- disponibile con supporto opzionale e gancio



Nuova interfaccia utente



interfaccia utente dell'iPendant



ACCESSORI E FUNZIONI INTELLIGENTI FANUC ORIGINALI

INTELLIGENZA

iRVision

Sistema unico integrato di rilevamento visivo FANUC "plug & play" (2D, 2½D, 3D, 3D-Map) – migliore flessibilità per prelevare prodotti casuali fermi. Supporto anche nella simulazione SW ROBOGUIDE.

Sensori di forza

Il sensore di forza integrato FANUC fornisce il "senso del tocco" per un controllo altamente sensibile della forza per effettuare l'assemblaggio, la sbavatura, la lucidatura e molte altre applicazioni.

iRPickTool (Visione in Line Tracking)

Gestione della coda di pezzi, completamente integrata nel controllore del robot, per la realizzazione di applicazioni che prevedano lavorazioni su pezzi trasportati da nastri convogliatori. Combinazione di FANUC iRVision integrata con iRPickTool, per una maggiore flessibilità nel prelievo di prodotti casuali su nastro trasportatore in movimento.

Sensore 3D Vision

Diverse varianti del sistema di rilevamento visivo 3D integrato ad alta velocità per il prelievo di bidoni, per la depalettizzazione e/o per il tracciamento della linea visiva.

Suite iRCalibration

iRCalibration fornisce diverse funzioni di servizio, usando la funzionalità iRVision, per semplificare la masterizzazione del robot, la rimasterizzazione, l'impostazione di UFrame e UTool, dei sistemi di coordinate la configurazione della Coordinated Motion (impostazione semplice e precisa di robot coordinati tra loro e/o con posizionatori).

Funzioni intelligenti

Funzioni specifiche con istruzioni, interfacce, schermate utente semplificate e caratteristiche esclusive per standardizzare e facilitare la programmazione, l'impostazione e il funzionamento del robot.



MOVIMENTO

Assi ausiliari integrati

Pacchetti di assi ausiliari pienamente integrati, completi e standardizzati; fino a 72 assi, per il facile utilizzo in soluzioni di assi esterni (unità di guida del robot, manipolatore su misura, ...)

Apprendimento del controllo delle vibrazioni

Miglioramento dei tempi di ciclo attraverso l'ottimizzazione del percorso di movimento usando uno specifico sensore accelerometrico per annullare le vibrazioni dello strumento durante il movimento del robot.

Multi-braccio

Per movimenti multipli del robot complessi o coordinati controllati dal un controllore singolo

Funzioni di movimento

Istruzioni specifiche e schermate con funzioni esclusive per ottimizzare il movimento del robot e semplificare la programmazione e la configurazione.

Posizionatori

Una gamma ampia di posizionatori FANUC integrati – la soluzione ideale per il movimento coordinato e per manipolare i pezzi.

Guida manuale

L'accessorio per la guida manuale permette al robot di essere posizionato spingendo il manico montato sul polso del robot. Può essere usato per prendere e trasportare un pezzo e per insegnare facilmente programmi per robot.



SICUREZZA

Sicurezza di movimento

Dual Check Safety (DCS) per il controllo affidabile della posizione e della velocità del robot in aree tridimensionali predefinite; maggiore sicurezza per operatori, macchine e periferia.

Protezione collisione

Rilevamento delle collisioni ad alta sensibilità (HSCD), per ridurre al minimo i danni in caso di urti, e tempo ciclo ed energia ottimizzati grazie all'impiego della funzione che definisce il carico applicato al polso del robot.

Funzioni di sicurezza

funzioni specifiche con istruzioni, interfacce e schermate intuitive; caratteristiche esclusive per standardizzare e facilitare la programmazione, l'impostazione e il funzionamento del robot. Facilità di connessione tramite la funzione del bus di sicurezza (DeviceNet Safety, EtherNet/IP Safety, PROFINET Safety).



INTERFACCE

I/O digitali

Impostazione semplice dell'handshake usando l'input digitale e la comunicazione con l'interfaccia di output tra robot e altre periferie-

Bus di campo

Configurazione più rapida dell'handshake usando un'ampia varietà di standard di bus di campo (Profibus, Modbus, DeviceNet, Profinet, Ethernet ...)

Funzioni dell'interfaccia

funzioni specifiche con istruzioni, interfacce e schermate intuitive; caratteristiche esclusive per standardizzare e facilitare la programmazione, l'impostazione e il funzionamento del robot.



COMODITÀ

iPendant Touch

iPendant Touch a colori, con connessione ad Internet, interfaccia iHMI intuitiva per una programmazione ancora più semplice e veloce usando le funzioni a pittogramma; permette di ridurre i costi usando il touchscreen per applicazioni HMI personalizzate.

ROBOGUIDE

Software di simulazione per la programmazione offline, configurazione semplice delle celle robot e studi di fattibilità con una vasta libreria di strumenti di simulazione.

Funzioni dell'applicazione

funzioni specifiche con istruzioni, interfacce e schermate intuitive; caratteristiche esclusive per standardizzare e facilitare la programmazione, l'impostazione e il funzionamento del robot.



RIVOLGITI ALLA SEDE FANUC LOCALE!

iRVision – soluzione di visione per robot

iRVision è l'esclusivo sistema di rilevamento visivo completamente robotizzato di FANUC che offre la visione ai robot per una gestione più rapida, intelligente e affidabile degli ambienti di produzione.



Comoda tecnologia plug and play

iRVision è completamente integrato con i robot, non richiede un'interfaccia per dispositivi esterni o hardware aggiuntivo (come PC, monitor o cabinet laterali) per l'installazione e il funzionamento.

Semplicità d'uso ottimale

La soluzione è configurabile in breve tempo, grazie alla guida passo passo. Una serie numerosa di funzionalità di visione, integrata nel pacchetto standard iRVision, supporta qualsiasi applicazione personalizzata.

Simulazione semplice

Tutti i tipi di iRVision sono supportati dal software di simulazione ROBOGUIDE.



Visione 2D

Rilevamento di oggetti posizionati in un livello (X, Y, R)



Visione 2½D

Rilevamento di oggetti posizionati in due o più livelli (X, Y, Z, R)



Visione laser 3D

Rilevamento di oggetti in posizione e postura mediante proiezione laser (X, Y, Z, W, P, R)



Sensore Vision 3D

Rilevamento di oggetti tramite mappa 3D (proiezione di luce strutturata) (X, Y, Z, W, P, R)



iRPickTool

Rilevamento istantaneo di oggetti nel tracciamento del nastro trasportatore (X, Y, R). Non solo la telecamera ma anche il sensore 3DV può essere usato per il rilevamento.



iRCalibration

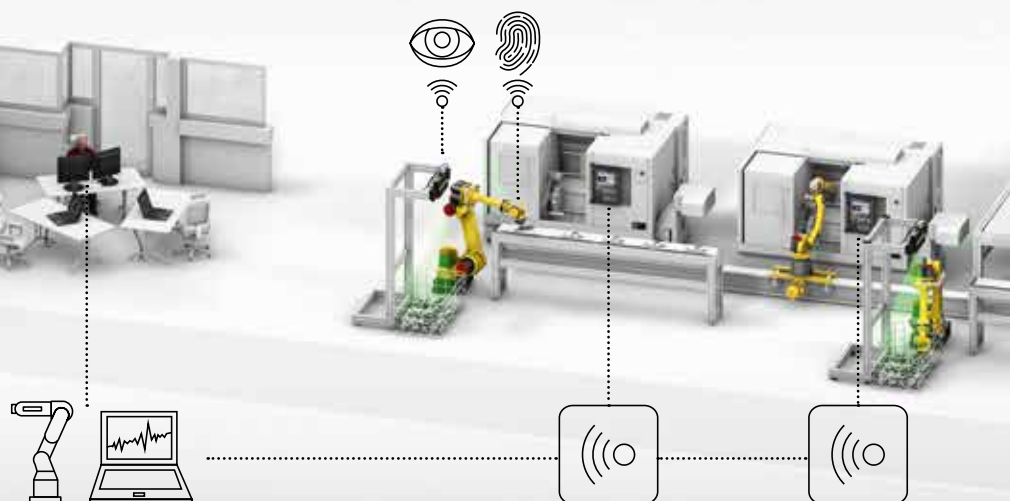
Le funzioni di iRCalibration semplificano la configurazione iniziale, velocizzando tutta l'integrazione



Ispezione della punta di saldatura iRVision/ iRTorchMate

Supporta il controllo di usura e condizioni dell'ottica

Zero Downtime



Diagnostica intelligente per robot

I tempi di inattività imprevisti possono costare fino a 5.000 euro al minuto. Grazie al nuovo strumento di diagnostica ZDT di FANUC, garantiamo l'assenza di interruzioni o fermi macchina. ZDT monitora costantemente lo stato di integrità, meccanica, lo stato di manutenzione e i processi di ciascun robot in tempo reale, rilevando in modo proattivo i potenziali problemi relativi a robot, controllore o processi prima che si verifichino interruzioni di attività.

Le notifiche sono visualizzabili anche tramite smartphone.

Suite ZDT

FANUC ha sviluppato una serie di suite ZDT utilizzabili per indicare lo stato di integrità dei robot attraverso il monitoraggio e fornendo le seguenti informazioni:

- dati sulla servopistola e monitoraggio dell'usura della testa
- dati sulle condizioni di riduttore, motore e stato di integrità dei freni
- dati sui processi per il monitoraggio della coppia motore per asse
- dati completi relativi al monitoraggio degli eventi di disattivazione servomeccanismo (arresto di emergenza)
- durata del servomeccanismo e promemoria per la sostituzione del grasso di base
- odometro (distanza di spostamento) per asse

Offre informazioni in tempo reale su:

- Diagnosi del riduttore dell'**integrità meccanica**, monitoraggio della coppia del motore, registrazione degli allarmi sui servomeccanismi, ecc.
- Stato operativo dell'**integrità dei processi**, risultati del rilevamento visivo, monitoraggio dello stato della servopistola, ecc
- Informazioni sugli **errori di integrità del sistema**, uso della memoria, carico della CPU e della rete, ecc.
- Tempo di sostituzione del grasso relativo allo **stato di manutenzione**, tempo di sostituzione della batteria, lubrificazione delle boccole dei bilancieri, ecc.

Tutte le informazioni sono gestibili a livello centrale da un server e possono essere inviate in tempo reale a dispositivi remoti come gli smartphone. Oltre alla configurazione con soli robot, è possibile anche selezionare la configurazione più adatta al proprio ambiente, ad esempio cella-cella o fabbrica-fabbrica.

Maggiore produttività:

- **Rilevamento proattivo dei potenziali problemi all'attrezzatura** prima del verificarsi di tempi di inattività imprevisti
- **Analisi e rapporti avanzati per ottimizzare l'utilizzo dell'apparecchiatura nei seguenti ambiti:**
 - notifiche di manutenzione intelligenti per prolungare la vita utile dell'apparecchiatura e ottimizzare i costi di manutenzione
 - suggerimenti sulle azioni per prolungare la vita utile del robot, ridurre i tempi di ciclo e ottimizzare i consumi energetici
- **Offerta di servizi di assistenza tecnica avanzata** per aumentare la produttività e la soddisfazione generale dei clienti

FANUC ROBOGUIDE

SIMULAZIONE ROBOT 3D INTELLIGENTE

ROBOGUIDE FANUC è un pacchetto di simulazione offline che simula i comandi di movimento e applicativi dei robot, riducendo in modo significativo i tempi per creare nuove impostazioni di movimento.

Per garantire un impatto minimo sulla produzione, le celle possono essere progettate con CAD importati, testati e modificati interamente offline. Progettato per essere intuitivo ed estremamente facile da usare, ROBOGUIDE richiede una formazione minima o perfino nessun addestramento. Costruito su controller robot virtuali per fornire movimenti e tempi di ciclo precisi.

Valutazione di celle e tempi di ciclo

Per una progettazione ottimale delle celle, ROBOGUIDE consente di modellare le celle e scegliere il robot più adatto alle diverse applicazioni e impostazioni. Grazie al ciclo del controller virtuale interno, è possibile calcolare e convalidare le tempistiche in modo rapido e preciso.

Pre-programmare fa risparmiare tempo

Prima dell'installazione in una cella, ROBOGUIDE consente di pre-programmare i robot, nonché di visualizzare e confermare le traiettorie dei robot e i parametri DCS (Dual Check Safety) prima di scaricare i programmi nei robot reali.

Configurazione e test di sistemi complessi

I modelli di ROBOGUIDE semplificano la configurazione di assi ausiliari, posizionatori e macchine a più gruppi. È possibile testarne la configurazione per confermare tempi di ciclo, impieghi e alimentazione.

SIMULAZIONE DELLE CELLE ROBOT **SENZA TEMPI DI INATTIVITÀ**

Risoluzione dei problemi rapida ed economica

Il caricamento di backup di tutti gli elementi indicati in precedenza o delle immagini in ROBOGUIDE semplifica la riproduzione e la risoluzione degli errori.

Funzionalità di verifica completa dei processi

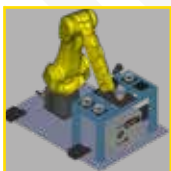
Il simulatore robot contiene un pacchetto completo di strumenti di verifica dei processi, tra cui la convalida del movimento, l'esecuzione e il tempo di ciclo, nonché il rilevamento delle collisioni.

Miglioramento senza tempi di inattività

L'ottimizzazione e il debugging possono avvenire durante la produzione senza rischio di inattività.

Dalla progettazione alla conferma: interfaccia e strumenti specifici ad alta precisione

La libreria CAD integrata offre un accesso completo a tutti i robot, alle macchine e ai semplici strumenti FANUC. La simulazione robot e la funzione di profilazione contengono un pacchetto completo di dettagli di verifica dei processi, tra cui la convalida di movimenti, tempo di ciclo, e anche il rilevamento e la prevenzione delle collisioni. La soluzione è anche disponibile con strumenti dedicati per applicazioni specifiche.



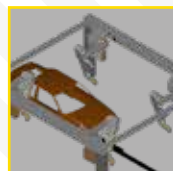
ChamferingPRO

Lo strumento di navigazione passo passo consente di creare e simulare automaticamente i programmi di sbavatura. Per generare i percorsi di sbavatura, è sufficiente fare clic sulle linee su cui effettuare la sbavatura nei dati CAD 3D.



HandlingPRO

Simula e collauda i processi di manipolazione e conduce studi di fattibilità per applicazioni robotiche, eliminando la necessità di disporre di una cella reale per eseguire le prove.



PaintPRO

Soluzione di programmazione grafica offline che semplifica la programmazione delle traiettorie del robot e lo sviluppo dei processi di verniciatura. La soluzione contiene funzionalità speciali per la configurazione della posizione della pistola di verniciatura, dimensioni dello spruzzo, sovrapposizione, schema di verniciatura, velocità di verniciatura e tempi di attivazione della pistola.



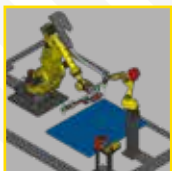
OLPCPRO

Software di sviluppo di programmi per robot che supporta lo sviluppo e la manutenzione di KAREL e la programmazione del Teach Pendant.



PalletPRO

Può essere usato per realizzare, fare il debug e testare applicazioni di pallettizzazione offline. I dati creati in PalletPRO possono essere scaricati su controllori fisici per robot contenenti il software PalletTool.



WeldPRO

Simula un processo di saldatura ad arco robotico in ambiente 3D. Azionato esclusivamente da un controllore virtuale per robot FANUC, WeldPRO offre informazioni sui tempi di ciclo e gli strumenti di programmazione più precisi disponibili in qualsiasi pacchetto di simulazione.



iRPickPRO

L'ultimo plug-in di FANUC per lo strumento di programmazione offline ROBOGUIDE, consente agli utenti di simulare applicazioni di prelievo e scarico ad alta velocità. iRPickPRO può essere scaricato su controllori fisici per robot contenenti il software iRPickPRO.

Prova ROBOGUIDE adesso

Affidati alla competenza di FANUC e agli oltre 16 anni di esperienza nella simulazione 3D di ROBOGUIDE che viene continuamente ottimizzato e aggiornato.

Contatta la sede FANUC locale per provare ROBOGUIDE!

I NOSTRI PUNTI DI FORZA: ASSISTENZA E SUPPORTO



Parti

"Il produttore dell'apparecchiatura originale"

1. Copertura a vita delle parti
2. Spedizione 24 ore su 24, 7 giorni su 7 in tutto il mondo
3. Centro di riparazione europeo
4. Verifica e acquisti online
5. Kit di emergenza
6. Pooling delle parti
7. Consegna al cliente



Assistenza

"personalizzata per le vostre esigenze"

- Assistenza con linea diretta 24 ore su 24
- Contratti di assistenza con
 - a. Servizi predittivi
"Monitoraggio ottimale delle apparecchiature"
 - b. Servizio preventivo
"Estensione della durata delle apparecchiature"
 - c. Servizio correttivo
"Servizi di emergenza"
 - d. Servizio di riparazione
"Nuova vita per parti e macchinari"
 - e. Servizio di rimessa a nuovo
"Estensione della durata delle apparecchiature"



**OVUNQUE ABBIATE
BISOGNO DI NOI:
NOI CI SIAMO**



FANUC Academy

"Ottimizziamo la vostra produttività"

1. Formazione sui prodotti FANUC
2. Corsi di formazione su richiesta o in loco
3. Istruttori FANUC dedicati
4. Conoscenza diretta
5. Centro di formazione completamente attrezzato









Service First 

- Manutenzione a lunga durata
- Riduzione al minimo dei tempi di fermo produzione
- Assistenza in tutto il mondo
- Affidabilità
- Prevedibilità
- Semplicità di riparazione



LR MATE 200












LR-10

ROBOT SERIE													
Versione			iD										iA
Tipo			4SH	4S	4SC	7H	7C	7WP	-	7L	7LC	14L *12	10
CONTROLLORE	Controllore versione	R-30/B Plus	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
	Compact		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Open Air Cabinet		○	○	○	○	○	-	○	○	○	○	-
	Mate Cabinet		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
	A-Cabinet		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	B-Cabinet		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Massima capacità di carico al polso (kg)			4	4	4	7	7	7	7	7	7	14	10/13 *3
Sbraccio(mm)			550	550	550	717	717	717	717	911	911	911	1101
Assi controllati			5	6	6	5	6	6	6	6	6	6	6
Ripetibilità (mm)			± 0.013**	± 0.01**	± 0.013**	± 0.018**	± 0.018**	± 0.018**	± 0.01**	± 0.01**	± 0.018**	± 0.01**	± 0.01**
Peso meccanico (kg)			19	20	20	24	25	25	25	27	27	27	46
AMPIEZZA DI MOVIMENTO [°]	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
	E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
VELOCITÀ MASSIMA [°/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		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Momento J4/ Inerzia (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
Momento J5/ Inerzia (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
Momento J6/ Inerzia (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 di energia (kW)			0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	-
PROTEZIONE	Corpo standard/opzionale		IP67	IP67	IP67	IP67/IP69K	IP67	IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP67	IP67	IP67
	Polso e braccio J3 standard/opzionale		IP67	IP67	IP67	IP67/IP69K	IP67	IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP67	IP67	IP67



M-10

M-20

<div></div> <div>ROBOT SERIE</div>			<div></div>	<div></div>	<div></div>	<div></div>	<div></div>	<div></div>	<div></div>	<div></div>	<div></div>	<div></div>
Versione			iD				iD	iB	iD	iB	iB	iD
Tipo			8L	10L	12	16S	12L	25	25	25C	35S	35
CONTROLLORE	Controllore versione	R-30iB Plus	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
	Compact		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Open Air Cabinet		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Mate Cabinet		○	○	○	○	○	○	○	○	-	○
	A-Cabinet		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
	B-Cabinet		○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
Massima capacità di carico al polso (kg)			8	10	12	16	12	25	25	25	35	35
Sbraccio(mm)			2032	1636	1441	1103	2272	1853	1831	1853	1445	1831
Assi controllati			6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
Ripetibilità (mm)			± 0.03**	± 0.03**	± 0.02 **	± 0.02 **	± 0.03**	± 0.02**	± 0.02**	± 0.023**	± 0.02**	± 0.03**
Peso meccanico (kg)			180	150	145	140	250	210	250	210	205	250
AMPIEZZA DI MOVIMENTO (°)	J1		340 [370]	340 [370]	340 [370]	340 [370]	340 [370]	340 [360]	340 [370]	340 [360]	340 [360]	340 [370]
	J2		235	235	235	235	260	240	260	240	240	260
	J3		455	455	455	340	475	303	458	303	301.5	458
	J4		380	380	380	380	400	400	400	400	400	400
	J5		360	360	360	360	360	290	280 [360]	290	260	280 [360]
	J6		900	900	900	900	900	540	540 [900]	540	540	540 [900]
	E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
VELOCITÀ MASSIMA (°/S)	J1		210	260	260	290	210	205	210	205	205	180
	J2		210	240	240	270	210	205	210	205	205	180
	J3		220	260	260	270	265	260	265	260	260	200
	J4		430	430	430	430	420	415	420	415	415	350
	J5		450	450	450	450	450	415	420	415	415	350
	J6		720	720	720	730	720	880	720	880	880	400
	E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Momento J4/ Inerzia (Nm/kgm²)			16.1/0.63	22.0/0.65	26.0/0.90	26.0/0.90	22.0/0.65	51/2.2	52.0/2.4	51/2.2	51/2.2	110.0/4.0
Momento J5/ Inerzia (Nm/kgm²)			16.1/0.63	22.0/0.65	26.0/0.90	26.0/0.90	22.0/0.65	51/2.2	52.0/2.4	51/2.2	51/2.2	110.0/4.0
Momento J6/ Inerzia (Nm/kgm²)			5.9/0.061	9.8/0.17	11.0/0.30	11.0/0.30	9.8/0.17	31/1.2	32.0/1.2	31/1.2	31/1.2	60.0/1.5
Consumo medio di energia (kW)			1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
PROTEZIONE	Corpo standard/opzionale		IP54	IP54/IP65	IP54/IP65	IP54 /IP65	IP54/IP65	IP67	IP54/IP65	IP67	IP67	IP54/IP65
	Polso e braccio J3 standard/opzionale		IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67



M-410

M-710

ROBOT SERIE

Versione			iB	iC				iB	iC										
Tipo			140H	110	185	315	500	700	12L	20L	20M	45M	50S	50T	50H	50	50E	70T	70
CONTROLLORE	Controllore versione	R-30iB Plus	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
	Compact		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Open Air Cabinet		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Mate Cabinet		-	-	-	-	-	-	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	A-Cabinet		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
	B-Cabinet		○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
Massima capacità di carico al polso (kg)			140	110	185	315	500	700	12	20	20	45	50	50	50	50	50	70	70
Sbraccio(mm)			2850	2403	3143	3143	3143	3143	3123	3110	2582	2606	1359	1900 *1)	2003	2050	2050	1900 *1)	2050
Assi controllati			5	4	4	4	4	4	6	6	6	6	6	6	5	6	6	6	6
Ripetibilità (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 meccanico (kg)			1200	1030	1600*8 (1330*9)	1600*8 (1330*9)	2410*8 (1910*9)	2700	540	540	530	570	545	410	540	560	560	410	560
AMPIEZZA DI MOVIMENTO (°)	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
	E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
VELOCITÀ MASSIMA (°/S)	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
	E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Momento J4/ Inerzia (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
Momento J5/ Inerzia (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
Momento J6/ Inerzia (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 di energia (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
PROTEZIONE	Corpo standard/opzionale		IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54	IP54/IP67	IP54/IP67
	Polso e braccio J3 standard/opzionale		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

Versione			iA	iB					iA
Tipo			60	280	280L	330L	360	400L	700
CONTROLLORE	Controllore versione	R-30i/B Plus	●	●	●	●	●	●	●
	Compact		-	-	-	-	-	-	-
	Open Air Cabinet		-	-	-	-	-	-	-
	Mate Cabinet		-	-	-	-	-	-	-
	A-Cabinet		●	●	●	●	●	-	●
	B-Cabinet		○	○	○	○	○	●	○
Massima capacità di carico al polso (kg)			60	280	280	330	360	400	700
Sbraccio(mm)			2040	2655	3103	3203	2655	3704	2832
Assi controllati			6	6	6	6	6	6	6
Ripetibilità (mm)			± 0.03**	± 0.1**	± 0.1**	± 0.1**	± 0.1**	± 0.1**	± 0.1**
Peso meccanico (kg)			820	1700	1600	1780	1540	3150	2800
AMPIEZZA DI MOVIMENTO (°)	J1		370	370	370	370	370	360	360
	J2		225	151	151	151	151	154	154
	J3		340	224	224	164	224	160	160
	J4		720	720	720	720	720	720	720
	J5		250	250	250	250	250	244	244
	J6		720	720	720	720	720	720	720
VELOCITÀ MASSIMA (°/s)	E1		-	-	-	-	-	-	-
	J1		150	110	110	100	110	80	80
	J2		150	105	105	85	105	80	80
	J3		150	100	100	85	100	80	80
	J4		260	110	125	90	110	100	100
	J5		260	110	125	85	110	100	100
	J6		400	180	205	165	180	160	160
Momento J4/ Inerzia (Nm/kgm²)			210/30	1960/260(460)	1700/215(340)	2205/340	1960/260(460)	3400/1098	3400/1098
Momento J5/ Inerzia (Nm/kgm²)			210/30	1960/260(460)	1700/215(340)	2205/340	1960/260(460)	3400/1098	3400/1098
Momento J6/ Inerzia (Nm/kgm²)			130/20	1050/160(360)	950/140(260)	1200/220	1050/160(360)	1725/444	1725/444
Consumo medio di energia (kW)			2.5	3	3	3	3	5	5
PROTEZIONE	Corpo standard/opzionale		IP54	IP54/IP56	IP54/IP56	IP54 /IP56	IP54/IP56	IP54/IP56	IP54/IP56
	Polso e braccio J3 standard/opzionale		IP54	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67



M-2000

R-1000

ROBOT SERIE



Versione			iA				iA				
Tipo			900L	1200	1700L	2300	80H	80F	100F	120F-7B	130F
CONTROLLORE	Controllore versione	R-30iB Plus	●	●	●	●	●	●	●	●	●
	Compact		-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Open Air Cabinet		-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Mate Cabinet		-	-	-	-	○	○	○	○	○
	A-Cabinet		●	●	●	●	●	●	●	●	●
	B-Cabinet		○	○	○	○	○	○	○	○	○
Massima capacità di carico al polso (kg)			900	1200(1350)	1700	2300	80	80	100	120	130
Sbraccio(mm)			4683	3734	4683	3734	2230	2230	2230	2230	2230
Assi controllati			6	6	6	6	5	6	6	7	6
Ripetibilità (mm)			± 0.18**	± 0.18**	± 0.27**	± 0.18**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.03**
Peso meccanico (kg)			9600	8600	12500	11000	610	620	665	790	675
AMPIEZZA DI MOVIMENTO [°]	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
VELOCITÀ MASSIMA [°/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
VELOCITÀ MASSIMA [°/S]	J6		70	70	40	40	-	350	250	250	250
	E1		-	-	-	-	-	-	-	130	-
Momento J4/ Inerzia (Nm/kgm²)			14700/2989	14700/2989	29400/7500	29400/7500	-/48	380/30	690/57	800/71	800/71
Momento J5/ Inerzia (Nm/kgm²)			14700/2989	14700/2989	29400/7500	29400/7500	-/25	380/30	690/57	800/71	800/71
Momento J6/ Inerzia (Nm/kgm²)			4900/2195	4900/2195	8820/5500	8820/5500	-	200/20	260/32	360/38	360/38
Consumo medio di energia (kW)			8	8	8	8	2.5	2.5	2.5	2.5	3
PROTEZIONE	Corpo standard/opzionale		IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56
	Polso e braccio J3 standard/opzionale		IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67



R-2000

ROBOT SERIE



Versione			iC	iD	iC	iC	iD	iC	iC	iD	iC						
Tipo			100P	100FH	125L	165F	165FH	165R	210F	210FH	210L	210WE	210R	220U	240F	270F	270R
CONTROLLORE	Controllore versione	R-30iB Plus	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
	Compact		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Open Air Cabinet		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Mate Cabinet		-	○	○	○	○	-	○	○	-	-	-	-	○	-	-
	A-Cabinet		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
	B-Cabinet		○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
Massima capacità di carico al polso (kg)			100	100	125	165	165	165	210	210	210	210	210	220	240	270	270
Sbraccio(mm)			3540	2605	3100	2655	2605	3095	2655	2605	3100	2450	3095	2518	2655	2655	3095
Assi controllati			6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
Ripetibilità (mm)			± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.1**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**
Peso meccanico (kg)			1470	1150	1115	1090	1130	1370	1090	1130	1350	1180	1370	1020	1090	1320	1590
AMPIEZZA DI MOVIMENTO (°)	J1		370	370	370	370	370	370	370	370	370	330	370	370	370	370	370
	J2		200	140	136	136	140	200	136	140	136	141	200	136	136	136	200
	J3		375	234	301	312	234	375	312	234	301	318	375	312	312	312	375
	J4		720	420	720	720	420	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
	J6		720	420	720	720	420	720	720	420	720	720	720	720	720	720	720
VELOCITÀ MASSIMA (°/S)	J1		120	105	130	130	130	115	120	120	105	95	105	120	115	105	105
	J2		100	130	115	115	110	110	105	90	90	85	100	85	90	90	85
	J3		115	130	125	125	115	125	110	100	85	95	110	110	105	85	85
	J4		140	200	180	180	175	180	140	140	120	120	140	140	130	120	120
	J5		140	160	180	180	170	180	140	130	120	120	140	140	130	120	120
	J6		210	300	260	260	280	260	220	220	200	190	220	220	210	200	200
Momento J4/ Inerzia (Nm/kgm²)			1000/227	850/90	710/72	940/120	1000/122	940/89	1360/225.4	1380/228	1700/320	1333/141.1	1360/147	1360/147	1400/250	1730/320	1730/320
Momento J5/ Inerzia (Nm/kgm²)			1000/227	850/90	710/72	940/120	1000/122	940/89	1360/225.4	1380/228	1700/320	1333/141.1	1360/147	1360/147	1400/250	1730/320	1730/320
Momento J6/ Inerzia (Nm/kgm²)			706/196	450/50	355/40	490/100	620/100	490/46	735/196	735/196	900/230	706/78.4	735/82	735/82	800/200	900/230	900/230
Consumo medio di energia (kW)			2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	3	2.5	3	3	2.5	3
PROTEZIONE	Corpo standard/opzionale		IP54	IP54	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54	IP54 /IP56	IP54/IP56	IP54	IP54/IP56	IP67	IP54/IP56	IP54		IP54/IP56	IP54
	Polso e braccio J3 standard/opzionale		IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67		IP67	IP67



COBOT

CR

CRX

ROBOT SERIE

Versione			iA						iA	
Tipo			35	15	14L	7L	7	4	10	10L
CONTROLLORE	Controllore Versione	R-30iB Plus	●	●	●	●	●	●	●	●
	Mini Plus		-	-	-	-	-	-	●	●
	Compact		-	-	-	-	-	-	-	-
	Open Air Cabinet		-	-	-	○	○	○	-	-
	Mate Cabinet		-	-	●	●	●	●	-	-
	A-Cabinet		●	●	-	-	-	-	-	-
	B-Cabinet		○	-	-	-	-	-	-	-
Massima capacità di carico al polso (kg)			35	15	14	7	7	4	10	10
Sbraccio(mm)			1813	1441	911 ^[*9]	911	717	550	1249	1418
Assi controllati			6	6	6	6	6	6	6	6
Ripetibilità [mm]			± 0.03**	± 0.02**	± 0.01**	± 0.01**	± 0.01**	± 0.01**	± 0.04**	± 0.04**
Peso meccanico (kg)			990	255	55	55	53	48	40	40
AMPIEZZA DI MOVIMENTO [°]	J1		370	340	340/360	340/360	340/360	340/360	380	360
	J2		165	180	166	166	166	150	360	360
	J3		258	312	383	383	374	354	570	540
	J4		400	380	380	380	380	380	380	380
	J5		220	280	240	240	240	200	360	360
	J6		900	900	720	720	720	720	450	450
VELOCITÀ MASSIMA [°/S]	J1		750 ^[*7]						120	120
	J2		750 ^[*7]						120	120
	J3		750 ^[*7]						180	180
	J4		750 ^[*7]						180	180
	J5		750 ^[*7]						180	180
	J6		750 ^[*7]						180	180
Velocità lineare massima (mm/sec)				800/1500 ^[*8]	500 ^[*10]	1000 ^[*7]	1000 ^[*7]	1000 ^[*7]	1000 ^[*11]	1000 ^[*11]
Momento J4/ Inerzia (Nm/kgm²)			110/4	26.0/0.90	31.0/0.66	16.6/0.47	16.6/0.47	8.86/02	34.8 / 1.28	34.8 / 1.28
Momento J5/ Inerzia (Nm/kgm²)			110/4	26.0/0.90	31.0/0.66	16.6/0.47	16.6/0.47	8.86/02	26.0 / 0.90	26.0 / 0.90
Momento J6/ Inerzia (Nm/kgm²)			60.0/1.5	11.0/0.30	13.4/0.30	9.4/0.15	9.4/0.15	4.9/0.067	11.0 / 0.30	11.0 / 0.30
Consumo medio di energia (kW)			1	1	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5
PROTEZIONE	Corpo standard/opzionale		IP54	IP54	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67
	Polso e braccio J3 standard/opzionale		IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67



ROBOT SERIE

M-1



M-2



M-3



DR-3



Versione			iA						iA						iA			iB	
Tipo			1H	0.5S	0.5A	1HL	0.5SL	0.5AL	3S	3A	3SL	3AL	6H	6HL	6S	6A	12H	8L	
CONTROLLORE	Controllore Versione	R-30iB Plus	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	
	Mini Plus		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	Compact		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	
	Open Air Cabinet		○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	
	Mate Cabinet		-	-	-	-	-	-	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	
	A-Cabinet		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	B-Cabinet		1	0.5 (1)	0.5 (1)	1	0.5 (1)	0.5 (1)	3	3	3	3	6	6	6(8)	6	12	8	
Massima capacità di carico al polso (kg)			280	280	280	420	420	420	800	800	1130	1130	800	1130	1350	1350	1350	1600	
Sbraccio(mm)			3	4	6	3	4	6	4	6	4	6	3	3	4	6	3	4	
Assi controllati			± 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**	
Ripetibilità (mm)			18 (*21)	20 (*12)	23 (*12)	21 (*12)	23 (*12)	26 (*12)	120	140	120	140	115	115	160	175	155	170	
Peso meccanico (kg)			ø 280x100 (*13)	ø 280x100 (*13)	ø 280x100 (*13)	ø 420x150 (*13)	ø 420x150 (*13)	ø 420x150 (*13)	ø 800x300 (*13)	ø 800x300 (*13)	ø 1130x400 (*13)	ø 1130x400 (*13)	ø 800x300 (*13)	ø 1130x400 (*13)	ø 1350x500 (*13)	ø 1350x500 (*13)	ø 1350x500 (*13)	ø 1600x500 (*13)	
AMPIEZZA DI MOVIMENTO (°)																			
J1																			
J2																			
J3																			
J4																			
J5																			
J6																			
VELOCITÀ MASSIMA (°/S)	J1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	10000 mm/sec	
	J2		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
	J3		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
	J4		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
	J5		-	3000	1440	-	3000	1440	3500	1700	3500	1700	-	-	4000	4000	-		2000
	J6		-	-	1440	-	-	1440	-	1700	-	1700	-	-	-	2000	-		-
Velocità lineare massima (mm/sec)			-	-	1440	-	-	1440	-	1700	-	1700	-	-	-	2000	-	-	
Momento J4/ Inerzia (Nm/kgm²)			*14)						*14)						*14)			-- / 0.2	
Momento J5/ Inerzia (Nm/kgm²)			*14)						*14)						*14)			*14)	
Momento J6/ Inerzia (Nm/kgm²)			*14)						*14)						*14)			*14)	
Consumo medio di energia (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	
PROTEZIONE	Corpo standard/opzionale		IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67	IP67	IP67	IP69K	
	Polso e braccio J3 standard/opzionale		IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP69K	IP69K	IP69K	IP69K	IP69K	IP69K	IP67	IP67	IP67	IP69K	



SR

PALLETIZZAZIONE

ROBOT SERIE



M-410



Versione			iA						iC	iA	iC	iB	iC			iB
Tipo			3	3H	6	6H	12	20	50H	80H	110	140H	185	315	500	700
CONTROLORE	Controllore versione	R-30iB Plus	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
	Compact		●	●	●	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-
	Open Air Cabinet		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Mate Cabinet		-	-	-	-	-	-	○	○	-	-	-	-	-	-
	A-Cabinet		-	-	-	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●
	B-Cabinet		-	-	-	-	-	-	○	○	○	○	○	○	○	○
Massima capacità di carico al polso (kg)			3	3	6	6	12	20	50	80	110	140	185	315	500	700
Sbraccio(mm)			400	400	650	650	900	1100	2003	2230	2403	2850	3143	3143	3143	3143
Assi controllati			4	3	4	3	4	4	5	5	4	5	4	4	4	4
Ripetibilità (mm)			± 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) ± 0.01 (J3) **	± 0.015 (J1, J2) ± 0.01 (J3) ± 0.005° (J4) **	± 0.02 (J1, J2) ± 0.01 (J3) ± 0.005° (J4) **	± 0.15	± 0.03**	± 0.2	± 0.2	± 0.5	± 0.5	± 0.5	± 0.5
Peso meccanico (kg)			19	17	30	28	53	64	540	610	1030	1200	1600 (1330) *4,5	1600 (1330) *4,5	2410 (1910) *4,5	2700
AMPIEZZA DI MOVIMENTO (°)	J1		284	284	296	296	290	290	360	360	370	360	360	360	370	360
	J2		290	290	300	300	290	290	225	245	125	155	144	144	144	144
	J3		200 mm *16)	200 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	234	20	720	20	720	720	720	540
	J5		-	-	-	-	-	-	720	720	-	720	-	-	-	-
	J6		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
VELOCITÀ MASSIMA (°/S)	J1		720	720	440	440	440	440	175	185	145	140	140	90	85	60
	J2		780	780	700	700	510	500	175	180	130	115	140	100	85	60
	J3		1800 mm/sec	1800 mm/sec	2000 mm/sec	2000 mm/sec	2800 mm/sec	2800 mm/sec	175	180	140	135	140	110	85	60
	J4		3000	-	2500	-	2500	1700	175	180	420	135	305	195	200	120
	J5		-	-	-	-	-	-	720	500	-	420	-	-	-	-
	J6		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Momento J4/ Inerzia (Nm/kgm²)			--/0.06	-	--/0.12	-	--/0.30	--/0.45	150/6.3	-/48	53	147	88	155	250	490
Momento J5/ Inerzia (Nm/kgm²)			-	-	-	-	-	-	68/2.5	-/25	-	53	-	-	-	-
Momento J6/ Inerzia (Nm/kgm²)			-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Consumo medio di energia (kW)			0.25	0.25	0.35	0.35	0.45	0.45	2.5	2.5	1	3	3	3	3	3
PROTEZIONE	Corpo standard/opzionale		IP20	IP20	IP20	IP20	IP20 / IP65	IP20 / IP65	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54
	Polso e braccio J3 standard/opzionale		IP20	IP20	IP20	IP20	IP20 / IP65	IP20 / IP65	IP67	IP67	IP67	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54



ROBOT SERIE

SALDATURA AD ARCO

ARC MATE 50

ARC MATE 100

ARC MATE 120

VERNICE

PAINT MATE 200

P-40

P-50

P-250

P-350

Pacchetto per settore
automobilistico
P-35/P-1000

Versione			iD									iA	iA	iB	iB	iB	iA	iA	
Tipo			-	7L	8L	10L	16S	-	12L	35	-	5L		10L	15	45			
CONTROLLORE	Controllore versione	R-30iB Plus	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	
	Compact		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	Open Air Cabinet		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	Mate Cabinet		●	●	○	○	○	○	○	○	○	●	●	●	-	-	-	-	
	A-Cabinet		-	-	●	●	○	●	●	○	●	-	-	-	●	●	●	●	
	B-Cabinet		-	-	○	○	○	○	○	○	○	-	-	-	-	-	-	-	
Massima capacità di carico al polso [kg]			7	7	8	10	16	12	12	35	3 [25]	5	5	10	15	45	20	15	
Sbraccio[mm]			717	911	2032	1636	1103	1441	2272	1831	1831	892	1300	1800	2800	2606	4318	2848	
Assi controllati			6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	5	7	
Ripetibilità [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 meccanico (kg)			25	27	180	150	140	145	250	250	250	37	110	331	530	590	700	700	
AMPIEZZA DI MOVIMENTO [°]	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	
VELOCITÀ MASSIMA [°/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	720	545	545	250	-	200
	E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	200	
Momento J4/ Inerzia [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			
Momento J5/ Inerzia [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			
Momento J6/ Inerzia [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 di energia [kW]			0.5	0.5	1	1	1	1	1	1	1	0.5	0.8	0.8	3.5	2.5	3.5		
PROTEZIONE	Corpo standard/opzionale		IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	*15)	*15)	*15)	*15)	*15)	*15)	*15)	
	Polso e braccio J3 standard/opzionale		IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	*15)	*15)	*15)	*15)	*15)	*15)	*15)	

Una piattaforma di servocontrollo – Infinite opportunità **THAT's FANUC!**



CNC

Controlli,
Servomotori e
Sistemi laser

ROBOTS

Robot Industriali,
Accessori
e Software

ROBOCUT

Macchine per
elettroerosione
a filo CNC

ROBODRILL

Centri di lavoro
CNC compatti

ROBOSHOT

Macchine per
stampaggio
a iniezione
elettrica CNC

ROBONANO

Macchine
di ultra precisione

IoT

Soluzioni
Industry 4.0



WWW.FANUC.EU