THE FACTORY AUTOMATION COMPANY

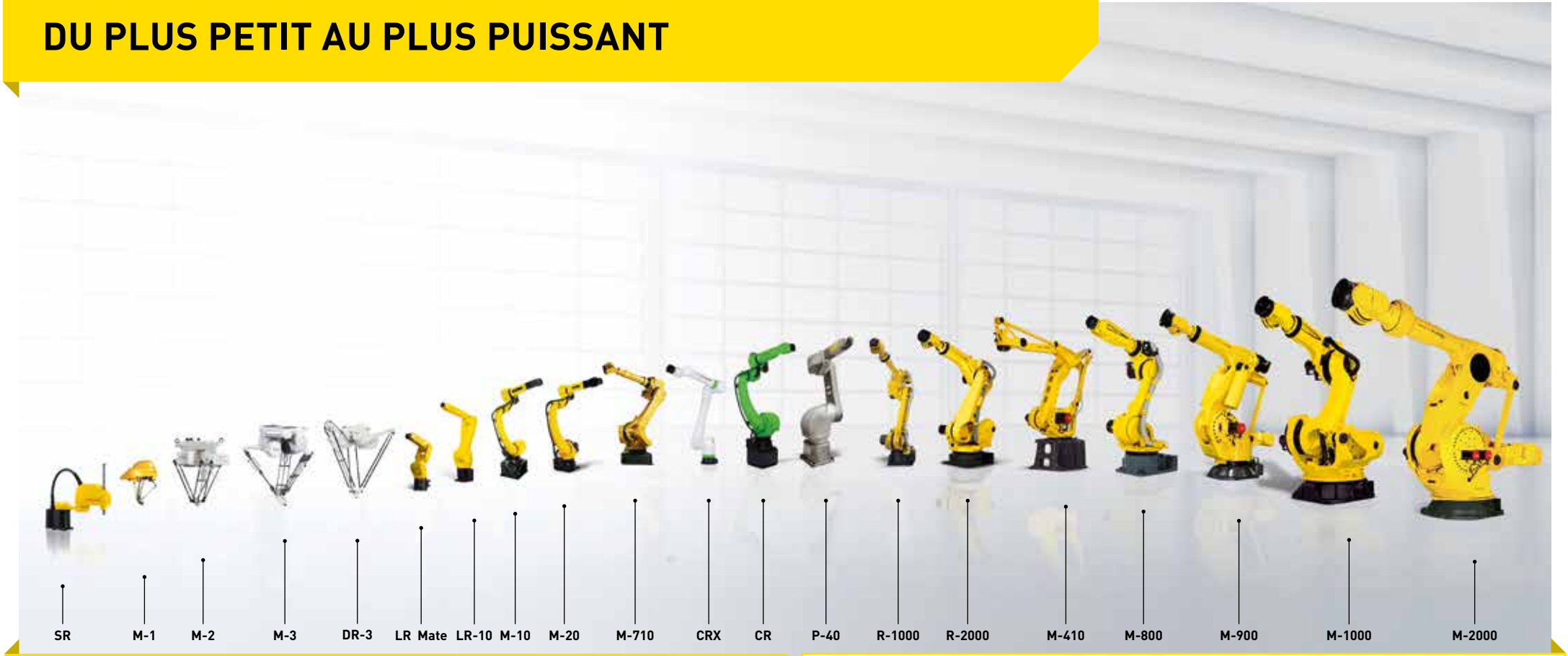
FANUC

Robots

Gamme produits



DU PLUS PETIT AU PLUS PUISSANT



100% FANUC

FANUC propose la plus large gamme robots au monde, permettant de répondre aux besoins d'une grande variété d'applications et de secteurs d'activité. Le robot est un outil essentiel et totalement flexible qui peut être complété avec des options propres à chaque application et des périphériques dédiés, tel que le système de vision intégré FANUC.

Fort de plus de 40 ans d'expérience dans le développement des technologies robotiques, FANUC est sans conteste le leader mondial de l'automatisation industrielle, capable de répondre aux besoins de chaque client partout dans le monde.

Vos avantages :

- Plus de 100 modèles de robots différents
- Capacité de charge jusqu'à 2 300 kg
- Portée jusqu'à 4 683 mm
- Utilisation intuitive
- Consommation d'énergie optimisée
- Pièces de rechange disponibles à vie

Nous simplifions votre démarche dans l'automatisation

Toutes les commandes CNC et tous les robots FANUC partagent une plateforme de commande commune. Les robots utilisés pour le chargement et le déchargement peuvent ainsi être intégrés rapidement et facilement dans l'architecture de vos machines. Une machine et un robot peuvent être facilement reliés ensemble grâce à une interface standard. Des écrans sont fournis dans la commande CNC pour surveiller et commander le robot et vice-versa.

Nous fournissons également des solutions performantes pour la mise en réseau de lignes automatisées très complexes. De réels avantages pour réduire vos coûts.



UNE PLATEFORME DE COMMANDE COMMUNE : DES OPPORTUNITÉS INFINIES



SOMMAIRE

Robots **Polyarticulés**


Série LR Mate page 08

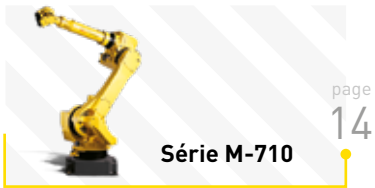

Série LR-10 page 09


Cellules Éducation page 10


Série M-10 page 11


Série M-20 page 12


Série M-410 page 13


Série M-710 page 14


Série M-800 page 15


Série M-900 page 16


Série M-1000 page 17


Série M-2000 page 18


Série R-1000 page 19


Série R-2000 page 20

Robots **Collaboratifs**


Série CR
Série CRX page 21

Robots **SCARA**


Série SR page 27

Robots **Delta**


Série M-1 page 23

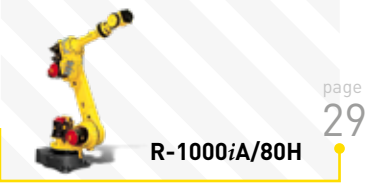

Série M-2 page 24


Série M-3 page 25


Série DR-3 page 26

Robots **Palettisation**


M-710*i*C/50H page 29


R-1000*i*A/80H page 29


Série M-410 page 29

SOMMAIRE

Robots **Soudage à l'arc**


Série ARC Mate 50 page 31


Série ARC Mate 100 page 31


Série ARC Mate 120 page 31


M-710*i*C/12L page 32


M-710*i*C/20L page 32

Robots **Peinture**


Série Paint Mate 200 page 34


Série P-35 / Série P-1000 (Package Automobile) page 34


Série P-40 page 34


Série P-50 page 34


Série P-250 page 34


Série P-350 page 34

Contrôleurs


Contrôleur R-30*i*B Plus page 35


*i*Pendant Touch page 36


Tablet TP page 37

Accessoires et fonctions page 38

*i*RVision page 40

Zero Downtime page 41

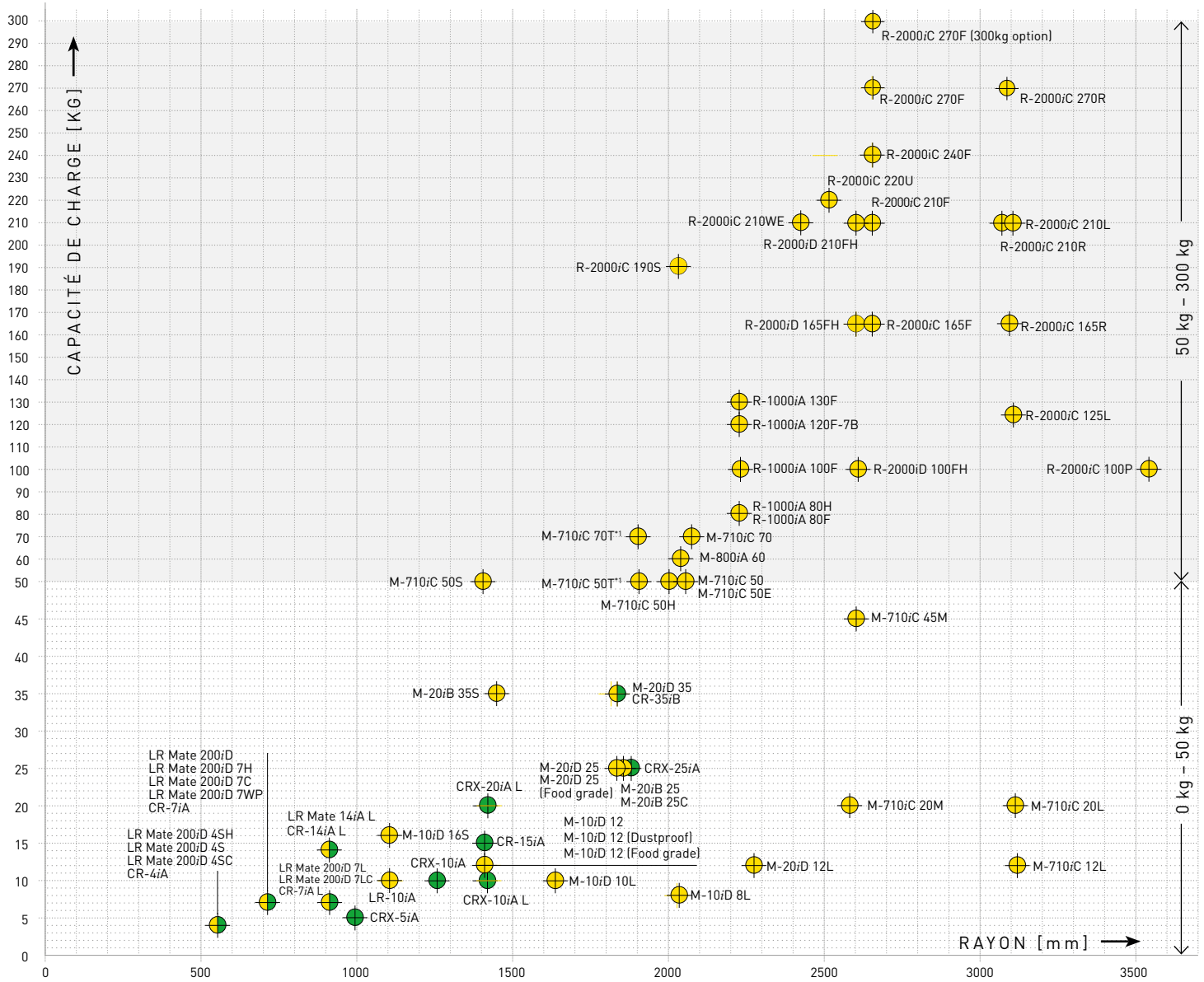
ROBOGUIDE page 42

Service et assistance technique page 44

Gamme complète page 46

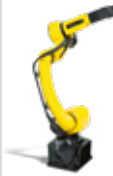
TROUVEZ VOTRE ROBOT POLYARTICULÉ

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

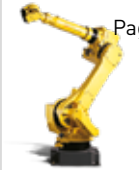



Série LR Mate
Page 8

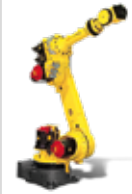

Série LR-10
Page 9


Série M-10
Page 11


Série M-20
Page 12


Série M-710
Page 14


Série M-800
Page 15


Série R-1000
Page 19

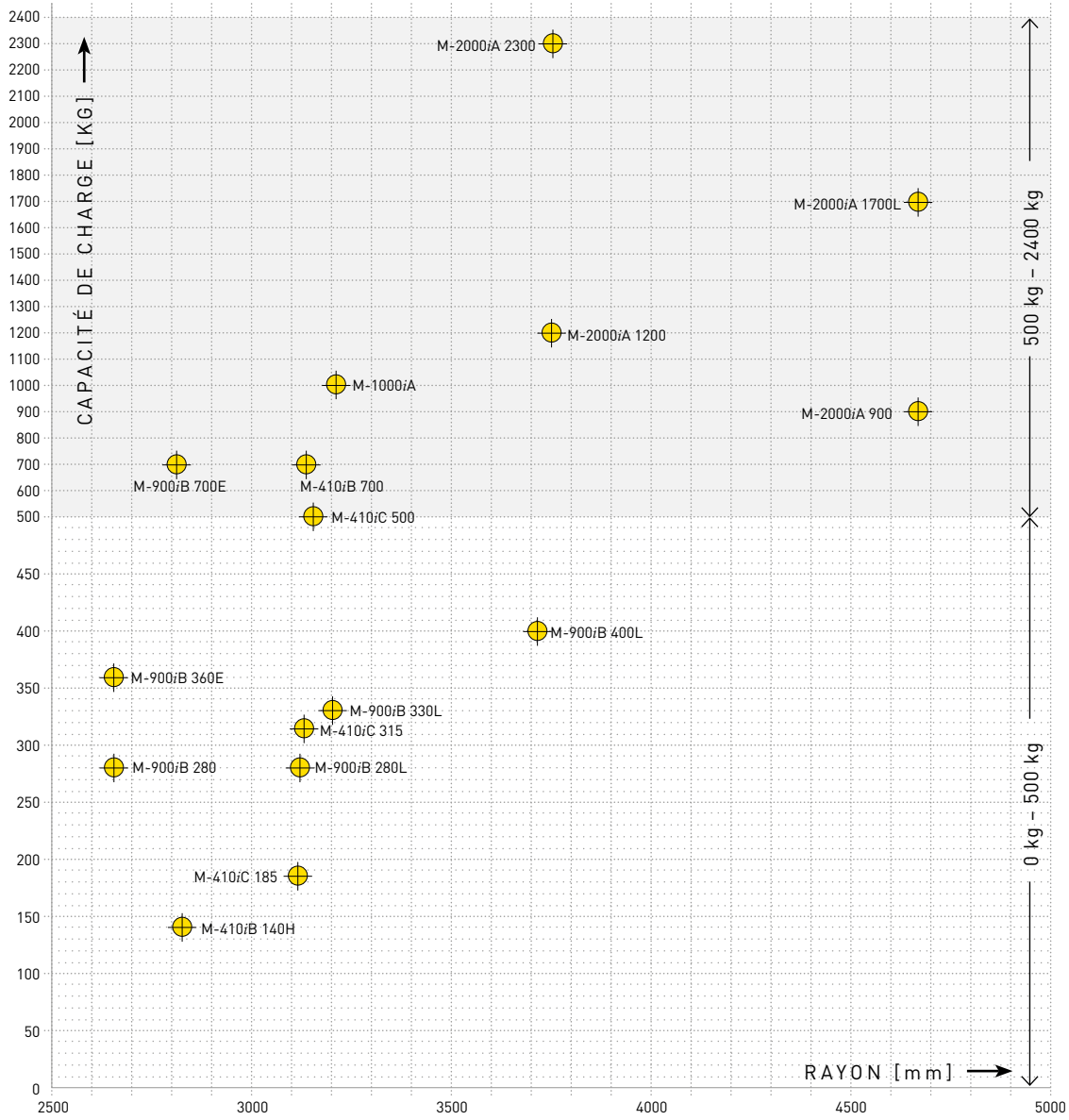

Série R-2000
Page 20


Série CR
Série CRX
Page 21

*1) en fonction des caractéristiques du rail

TROUVEZ VOTRE ROBOT POLYARTICULÉ

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



Série M-410
Page 13



Série M-900
Page 16



Série M-1000
Page 17



Série M-2000
Page 18



Série LR Mate

Charge admissible au poignet : **14 kg**

Rayon max. : **911 mm**

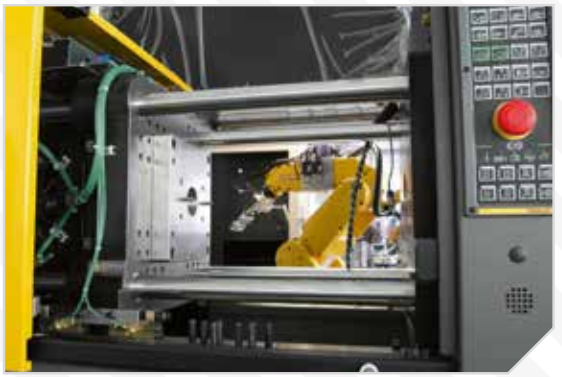


LR Mate 200*i*D

Versions robot disponibles :

LR Mate 200*i*D/4SH	5 axes
LR Mate 200*i*D/4S	Modèle standard
LR Mate 200*i*D/4SC	Salle blanche, Lubrifiant de qualité alimentaire, Salle sèche
LR Mate 200*i*D/7H	5 axes
LR Mate 200*i*D/7C	Salle blanche, Lubrifiant de qualité alimentaire
LR Mate 200*i*D/7WP	Résistant au lavage
LR Mate 200*i*D	Modèle standard
LR Mate 200*i*D/7L	Modèle standard
LR Mate 200*i*D/7LC	Salle blanche, Lubrifiant de qualité alimentaire
LR Mate 200*i*D/14L	Modèle standard





Robot			Contrôleur						Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)	Rayon (mm)	Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Amplitude des mouvements (°)						Vitesse de mouvement (°/s)*17						J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	Consommation d'énergie moyenne (kW)	Protection	
Série	Version	Type	Version	Type d'armoire										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Unité méca standard/ option	Poignet et bras J3 standard/ option
			R-30*i*B Plus	Compact	Open Air	Mate	A	B																						
LR Mate 200	*i*D	4SH	●	-	o	●	-	-	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	*i*D	4S	●	-	o	●	-	-	4	550	6	± 0.01**	20	360	230	402	380	240	720	460	460	520	560	560	900	8.86/0.2	8.86/0.2	4.9/0.067	0.5	IP67	IP67
LR Mate 200	*i*D	4SC	●	-	o	●	-	-	4	550	6	± 0.013**	20	360	230	402	380	236	720	460	460	520	560	560	900	8.86/0.2	8.86/0.2	4.9/0.067	0.5	IP67	IP67
LR Mate 200	*i*D	7H	●	-	o	●	-	-	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	*i*D	7C	●	-	o	●	-	-	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	IP67
LR Mate 200	*i*D	7WP	●	-	-	●	-	-	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
LR Mate 200	*i*D		●	-	o	●	-	-	7	717	6	± 0.01**	25	360	245	420	380	250	720	450	380	520	550	545	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K
LR Mate 200	*i*D	7L	●	-	o	●	-	-	7	911	6	± 0.01**	27	360	245	430	380	250	720	370	310	410	550	545	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K
LR Mate 200	*i*D	7LC	●	-	o	●	-	-	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	IP67
LR Mate 200	*i*D	14L	●	-	O	●	-	-	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 O sur demande - non disponible ( ) avec option matériel ou logiciel *17) uniquement pour le LR Mate 200*i*D/14L : vitesse linéaire max. 500 mm/sec ** Basé sur ISO9283

Série LR-10

Charge admissible au poignet :**10/13 kg** *3

Rayon max. : **1101 mm**

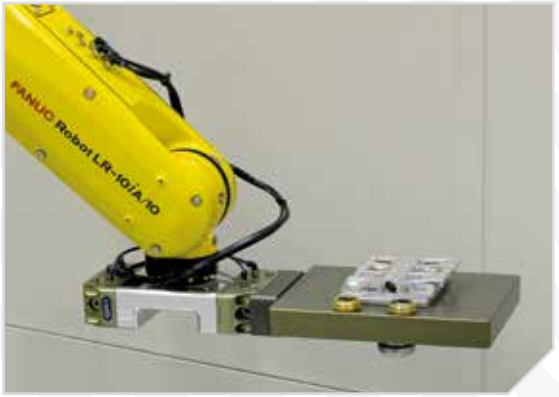


LR-10*i*A/10

Versions robot disponibles :

LR-10*i*A/10	Modèle standard, salle sèche





Robot			Contrôleur						Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)	Rayon (mm)	Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Amplitude des mouvements (°)						Vitesse de mouvement (°/s)						J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	Consommation d'énergie moyenne (kW)	Protection	
Série	Version	Type	Version	Type d'armoire										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6				Unité méca standard/ option	Poignet et bras J3 standard/ option
			R-30*i*B Plus	Compact	Open Air	Mate	A	B																					
LR-10	*i*A	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 ○ sur demande - non disponible ( ) avec option matériel ou logiciel *3) mode optionnel de charge utile élevée = espace de travail de 890mm max ** Basé sur ISO9283

Cellules Éducation



L'expertise robotique pour les écoles et universités

Toutes les compétences clés contenues dans des cellules dédiées à l'éducation.

Conçus en collaboration avec des étudiants et des enseignants, les Packages Education FANUC permettent aux jeunes d'acquérir une première expérience dans la programmation et l'exploitation de matériel industriel de dernière génération. Le contenu de ces packages a été pensé pour répondre aux exigences pédagogiques et professionnelles.

Série M-10

Charge admissible au poignet : **16 kg**

Rayon max. : **2028 mm**



M-10*i*D/12

Versions robot disponibles :

M-10*i*D/8L, / 10L	Modèle standard
M-10*i*D/12	Modèle standard
M-10*i*D/12 (Dustproof)	Étanche à la poussière
M-10*i*D/12 (Food grade)	Lubrifiant de qualité alimentaire
M-10*i*D/16S	Modèle standard





Robot			Contrôleur						Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)	Rayon (mm)	Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Amplitude des mouvements (°)						Vitesse de mouvement (°/s)						J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	Consommation d'énergie moyenne (kW)	Protection	
Série	Version	Type	Version	Type d'armoire										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6				Unité méca standard/ option	Poignet et bras J3 standard/ option
			R-30*i*B Plus	Compact	Open Air	Mate	A	B																						
M-10	*i*D	8L	●	-	-	o	●	o	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	*i*D	10L	●	-	-	o	●	o	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	*i*D	12	●	-	-	o	●	o	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	*i*D	12 *18)	●	-	-	o	●	o	12	1441	6	± 0.02**	145	340 (370)	235	455	380	240	540	260	240	260	430	450	720	26.0/0.90	26.0/0.90	11.0/0.30	1	IP67	IP67
M-10	*i*D	12 *19)	●	-	-	o	●	o	12	1441	6	± 0.02**	145	340 (370)	235	455	380	360	900	260	240	260	430	450	720	26.0/0.90	26.0/0.90	11.0/0.30	1	IP65	IP67
M-10	*i*D	16S	●	-	-	o	●	o	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

Série M-20

Charge admissible au poignet : **35 kg**

Rayon max. : **2272 mm**

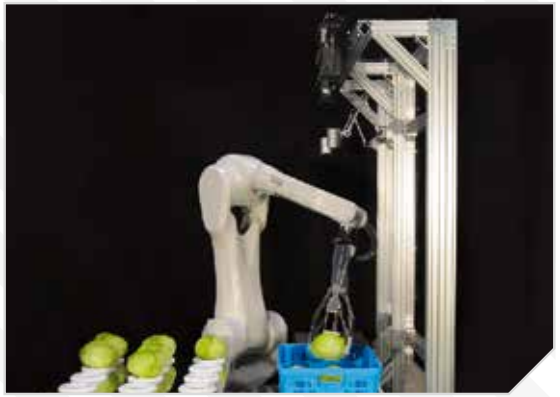


M-20*i*D/12L

Versions robot disponibles :

M-20*i*D/12L	Modèle standard
M-20*i*B/25	Electrovannes intégrées
M-20*i*B/25C	Salle blanche, Lubrifiant de qualité alimentaire, Salle sèche
M-20*i*B/35S	Electrovannes intégrées
M-20*i*D/25	Modèle standard
M-20*i*D/25 (Food grade)	Lubrifiant de qualité alimentaire
M-20*i*D/35	Modèle standard





Robot			Contrôleur						Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)	Rayon (mm)	Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Amplitude des mouvements (°)						Vitesse de mouvement (°/s)						J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	Consommation d'énergie moyenne (kW)	Protection	
Série	Version	Type	Version	Type d'armoire										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					
			R-30*i*B Plus	Compact	Open Air	Mate	A	B																					Unité méca standard/ option	Poignet et bras J3 standard/ option
M-20	*i*D	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	*i*B	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	*i*D	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	*i*D	25 *19)	●	-	-	○	●	○	25	1831	6	± 0.02**	250	340 (370)	260	458	400	280 (360)	540 (900)	210	210	265	420	420	720	52.0/2.4	52.0/2.4	32.0/1.2	1	IP65	IP67
M-20	*i*B	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	*i*B	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	*i*D	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

Série M-410

Charge admissible au poignet : **700 kg**

Rayon max. : **3143 mm**



M-410*i*C/185

Versions robot disponibles :

M-410*i*B/140H	5 axes
M-410*i*B/700	Modèle standard
M-410*i*C/110	Modèle standard
M-410*i*C/185, /315, /500	Modèle standard





Robot			Contrôleur						Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)	Rayon (mm)	Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Amplitude des mouvements (°)						Vitesse de mouvement (°/s)						J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	Consommation d'énergie moyenne (kW)	Protection	
Série	Version	Type	Version	Type d'armoire										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					
			R-30*i*B Plus	Compact	Open Air	Mate	A	B																					Unité méca standard/ option	Poignet et bras J3 standard/ option
M-410	*i*B	140H	●	-	-	-	●	○	140	2850	5	± 0.2	1200	360	155	112	20	720	-	140	115	135	135	420	-	147	53	-	3	IP54	IP54
M-410	*i*C	110	●	-	-	-	●	○	110	2403	4	± 0.5	1030	370	125	140	720	-	-	145	130	140	420	-	-	53	-	-	3	IP54	IP54
M-410	*i*C	185	●	-	-	-	●	○	185	3143	4	± 0.5	1600 (1330)*4,5	360	144	136	720	-	-	140	140	140	305	-	-	88	-	-	3	IP54	IP54
M-410	*i*C	315	●	-	-	-	●	○	315	3143	4	± 0.5	1600 (1330)*4,5	360	144	136	720	-	-	90	100	110	195	-	-	155	-	-	3	IP54	IP54
M-410	*i*C	500	●	-	-	-	●	○	500	3143	4	± 0.5	2410 (1910)*4,5	370	144	136	720	-	-	85	85	85	200	-	-	250	-	-	3	IP54	IP54
M-410	*i*B	700	●	-	-	-	●	○	700	3143	4	± 0.5	2700	360	144	136	540	-	-	60	60	60	120	-	-	490	-	-	3	IP54	IP54

● standard ○ sur demande - non disponible ( ) avec option matériel ou logiciel *4) sur chaise (avec contrôleur) *5) base compacte (sans contrôleur)

Série M-710

Charge admissible au poignet : **70 kg**

Rayon max. : **3123 mm**



M-710*i*D/50

Versions robot disponibles :

M-710*i*C/12L	Poignet creux
M-710*i*C/20L	Modèle standard
M-710*i*C/20M, /45M	Modèle standard
M-710*i*C/50S	Modèle standard
M-710*i*C/50H	5 axes
M-710*i*C/50, /70	Modèle standard
M-710*i*C/50E	Poignet de compensation
M-710*i*C/50T, /70T	Montage par le haut





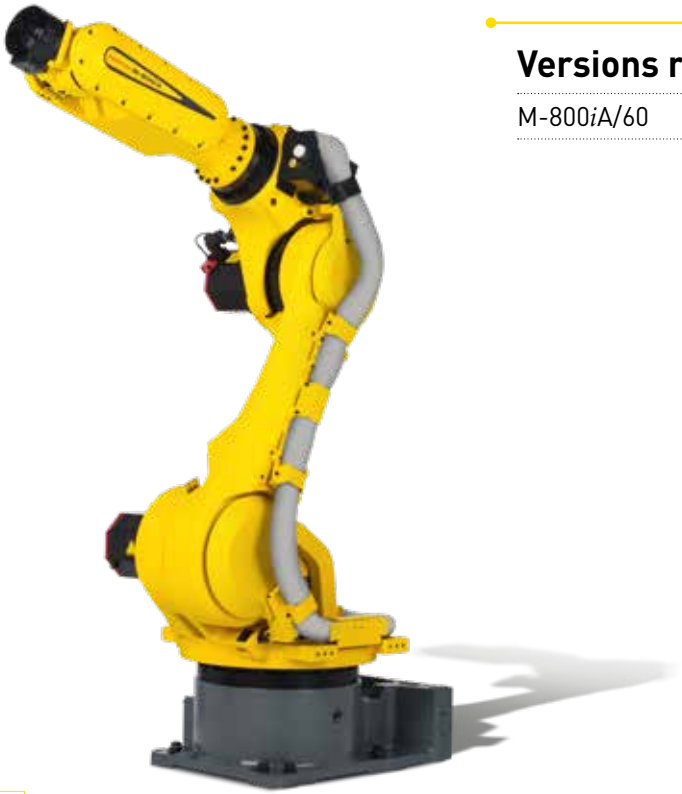
Robot			Contrôleur						Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)	Rayon (mm)	Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Amplitude des mouvements (°)						Vitesse de mouvement (°/s)						J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	Consommation d'énergie moyenne (kW)	Protection	
Série	Version	Type	Version	Type d'armoire										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Unité méca standard/ option	Poignet et bras J3 standard/ option
			R-30*i*B Plus	Compact	Open Air	Mate	A	B																						
M-710	*i*C	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	*i*C	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	*i*C	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	*i*C	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	*i*C	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	*i*C	50T	●	-	-	○	●	○	50	1900 *1)	6	± 0.07	410	*1)	261	491	720	250	720	*1)	175	175	250	250	355	206/28	206/28	127/11	2.5	IP54/IP67	IP67
M-710	*i*C	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	*i*C	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	*i*C	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	*i*C	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	*i*C	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 ○ sur demande - non disponible ( ) avec option matériel ou logiciel *1) en fonction des caractéristiques du rail ** Basé sur ISO9283

Série M-800

Charge admissible au poignet : **60 kg**

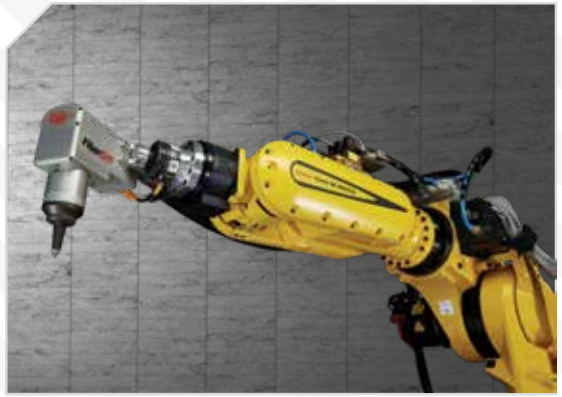
Rayon max. : **2040 mm**



M-800*i*A/60

Versions robot disponibles :

M-800*i*A/60 Modèle standard





Robot			Contrôleur						Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)	Rayon (mm)	Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Amplitude des mouvements (°)						Vitesse de mouvement (°/s)						J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	Consommation d'énergie moyenne (kW)	Protection	
Série	Version	Type	Version	Type d'armoire																									
			R-30*i*B Plus	Compact	Open Air	Mate	A	B						J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Unité méca standard/ option	Poignet et bras J3 standard/ option
M-800	*i*A	60	●	-	-	-	●	o	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 o sur demande - non disponible ( ) avec option matériel ou logiciel ** Basé sur ISO9283

Série M-900

Charge admissible au poignet : **700 kg**

Rayon max. : **3704 mm**



M-900*i*B/700E

Versions robot disponibles :

M-900*i*B/280	Modèle à haute rigidité
M-900*i*B/360E, /700E	Modèle standard
M-900*i*B/280L, /330L, /400L	Modèle standard





Robot			Contrôleur						Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)	Rayon (mm)	Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Amplitude des mouvements (°)						Vitesse de mouvement (°/s)						J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	Consommation d'énergie moyenne (kW)	Protection	
Série	Version	Type	Version	Type d'armoire										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6				Unité méca standard/ option	Poignet et bras J3 standard/ option
			R-30*i*B Plus	Compact	Open Air	Mate	A	B																						
M-900	*i*B	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	*i*B	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	*i*B	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	*i*B	360E	●	-	-	-	●	○	360	2655	6	± 0.1**	1540	370	151	224	720	250	720	100	105	100	110	110	180	2330/500	2330/500	1280/360	3	IP54 /IP56	IP67
M-900	*i*B	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	*i*B	700E	●	-	-	-	-	●	700	2832	6	± 0.1**	3040	360	154	160	720	244	720	80	80	80	100	100	160	5000/1098	5000/1098	2800/444	5	IP54 /IP56	IP67

● standard ○ sur demande - non disponible ( ) avec option matériel ou logiciel ** Basé sur ISO9283

Série M-1000

Charge admissible au poignet : **1000 kg**

Rayon max. : **3253 mm**



M-1000*i*A

Versions robot disponibles :

M-1000*i*A	Modèle standard





Robot			Contrôleur						Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)	Rayon (mm)	Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Amplitude des mouvements (°)						Vitesse de mouvement (°/s)						J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	Consommation d'énergie moyenne (kW)	Protection	
Série	Version	Type	Version	Type d'armoire										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6				Unité méca standard/ option	Poignet et bras J3 standard/ option
			R-30*i*B Plus	Compact	Open Air	Mate	A	B																						
M-1000	*i*A		●	-	-	-	●	o	1000	3253	6	± 0.1**	5300	330	145	260	720	240	720	60	50	50	70	70	85	8800/1750	8800/1750	5800/840	8	IP54	IP67

● standard o sur demande - non disponible ( ) avec option matériel ou logiciel ** Basé sur ISO9283

Série M-2000

Charge admissible au poignet : **2300 kg**

Rayon max. : **4683 mm**

Versions robot disponibles :

M-2000*i*A/900L, /1700L	Modèle standard
M-2000*i*A/1200, /2300	Modèle standard



M-2000*i*A/1700L





Robot			Contrôleur						Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)	Rayon (mm)	Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Amplitude des mouvements (°)						Vitesse de mouvement (°/s)						J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	Consommation d'énergie moyenne (kW)	Protection	
Série	Version	Type	Version	Type d'armoire										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					
			R-30*i*B Plus	Compact	Open Air	Mate	A	B																						Unité méca standard/ option	Poignet et bras J3 standard/ option
M-2000	*i*A	900L	●	-	-	-	●	o	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	*i*A	1200	●	-	-	-	●	o	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	*i*A	1700L	●	-	-	-	●	o	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	*i*A	2300	●	-	-	-	●	o	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 o sur demande - non disponible ( ) avec option matériel ou logiciel ** Basé sur ISO9283

Série R-1000

Charge admissible au poignet : **130 kg**

Rayon max. : **2230 mm**



R-1000*i*A

Versions robot disponibles :

R-1000*i*A/80H	5 axes
R-1000*i*A/80F, /100F	Modèle standard
R-1000*i*A/120F-7B	7 axes
R-1000*i*A/130F	6 axes





Robot			Contrôleur						Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)	Rayon (mm)	Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Amplitude des mouvements (°)							Vitesse de mouvement (°/s)							J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	Consommation d'énergie moyenne (kW)	Protection	
Série	Version	Type	Version	Type d'armoire										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J7	J1	J2	J3	J4	J5	J6	J7					
			R-30*i*B Plus	Compact	Open Air	Mate	A	B																							Unité méca standard/ option	Poignet et bras J3 standard/ option
R-1000	*i*A	80H	●	-	-	o	●	o	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	*i*A	80F	●	-	-	o	●	o	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	*i*A	100F	●	-	-	o	●	o	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	*i*A	120F-7B	●	-	-	o	●	o	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	*i*A	130F	●	-	-	o	●	o	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 o sur demande - non disponible ( ) avec option matériel ou logiciel ** Basé sur ISO9283

Série R-2000

Charge admissible au poignet : **270 kg**

Rayon max. : **3540 mm**



R-2000*i*D/210FH

Versions robot disponibles :

R-2000*i*C/100P	Montage sur socle
R-2000*i*C/125L, /210L	Modèle standard
R-2000*i*D/100FH, /165FH, /210FH	Poignet creux
R-2000*i*C/220U	Montage par le haut
R-2000*i*C/165F, /210F, /240F, /270F	Modèle standard
R-2000*i*C/165R, /210R, /270R	Rack mount
R-2000*i*C/190S	Modèle haute précision
R-2000*i*C/210WE	Résistant au lavage





Robot			Contrôleur						Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)	Rayon (mm)	Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Amplitude des mouvements (°)						Vitesse de mouvement (°/s)						J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	Consommation d'énergie moyenne (kW)	Protection	
Série	Version	Type	Version	Type d'armoire										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Unité méca standard/ option	Poignet et bras J3 standard/ option
			R-30*i*B Plus	Compact	Open Air	Mate	A	B																						
R-2000	*i*C	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	*i*D	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	*i*C	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	*i*C	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	*i*D	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	*i*C	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	*i*C	190S	●	-	-	-	●	○	190	2040	6	± 0.03**	1120	370	210	340	720	250	720	105	90	145	120	120	200	1200/200	1200/200	630/180	3	IP54	IP67
R-2000	*i*C	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	*i*D	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	*i*C	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	*i*C	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	*i*C	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	*i*C	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	*i*C	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	*i*C	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	*i*C	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 ○ sur demande - non disponible ( ) avec option matériel ou logiciel ** Basé sur ISO9283

Série Collaborative

Charge admissible au poignet : **35 (50) kg** (*20)

Rayon max. : **1889 mm**



CR-35*i*B

CRX-10*i*A/L

Versions robot disponibles :

CR-4*i*A	Modèle standard
CRX-5*i*A	Modèle standard
CR-7*i*A	Modèle standard
CR-7*i*A/L	Modèle standard
CRX-10*i*A	Modèle standard
CRX-10*i*A/L	Modèle standard
CR-14*i*A/L	Modèle standard
CR-15*i*A	Modèle standard
CRX-20*i*A/L	Modèle standard
CRX-25*i*A	Modèle standard
CR-35*i*B	Modèle standard

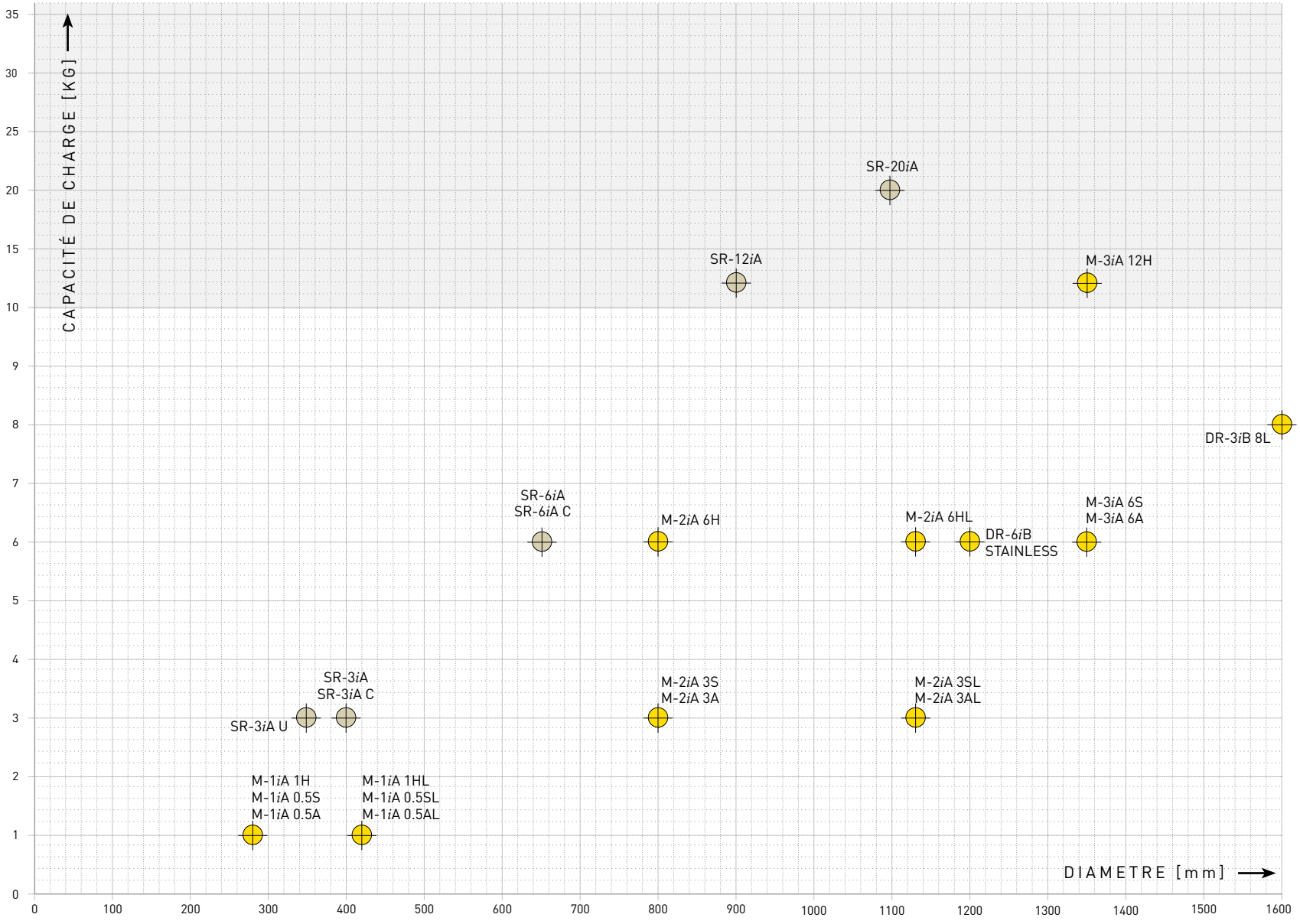




Robot			Contrôleur							Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)	Rayon (mm)	Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Amplitude des mouvements (°)						Vitesse de mouvement (°/s)						Vitesse linéaire maximale (mm/s) *10	J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	Consommation d'énergie moyenne (kW)	Protection	
			Version		Type d'armoire																										
Série	Version	Type	R-30*i*B Plus	Mini Plus	Compact	Open Air	Mate	A	B						J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Unité méca standard/ option	Poignet et bras J3 standard/ option
CR-4	*i*A		●	-	-	o	●	-	-	4	550	6	± 0.01**	48	340/360	150	354	380	200	720							1000 (*7)	8.86/02	8.86/02	4.9/0.067	0.5	IP67	IP67
CRX-5	*i*A		●	●	-	-	-	-	-	5	994	6	± 0.03 **	25	400	360	635	380	360	450	150	150	180	225	225	225	1000 (*11)	19.0/0.77	15.4/0.50	6.7/0.10	0.3	IP67	IP67
CR-7	*i*A		●	-	-	o	●	-	-	7	717	6	± 0.01**	53	340/360	166	374	380	240	720							1000 (*7)	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67	IP67
CR-7	*i*A	L	●	-	-	o	●	-	-	7	911	6	± 0.01**	55	340/360	166	383	380	240	720							1000 (*7)	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67	IP67
CRX-10	iA		●	●	-	-	-	-	-	10	1249	6	± 0.04**	40	380	360	570	380	360	450	120	120	180	180	180	180	1000 (*11)	34.8 / 1.28	26.0 / 0.90	11.0 / 0.30	0.3	IP67	IP67
CRX-10	iA	L	●	●	-	-	-	-	-	10	1418	6	± 0.04**	40	360	360	540	380	360	450	120	120	180	180	180	180	1000 (*11)	34.8 / 1.28	26.0 / 0.90	11.0 / 0.30	0.3	IP67	IP67
CR-14	*i*A	L	●			-	●	-	-	14	911(*9)	6	± 0.01**	55	340/360	166	383	380	240	720							500	31.0/0.66	31.0/0.66	13.4/0.30	0.5	IP67	IP67
CR-15	*i*A		●	-	-	-	-	●	-	15	1441	6	± 0.02**	255	340	180	312	380	280	900							800/1500(*8)	26.0/0.90	26.0/0.90	11.0/0.30	1	IP54	IP67
CRX-20	*i*A	L	●	●	-	-	-	-	-	20	1418	6	± 0.04**	41	360	360	540	380	360	450	80	80	120	112	90	112	1000	70.0/4.00	64.0/4.00	30.0/2.00	0.4	IP67	IP67
CRX-25	*i*A		●	●	-	-	-	-	-	25/30 (*20)	1889	6	± 0.05**	135	360	360	540	380	360	450	80	80	120	180	180	180	1000 (*11)	100.0/4.70	74.0/4.00	32.0/2.00	0.4	IP67	IP67
CR-35	*i*B		●	-	-	-	-	●	o	35/50 (*20)	1831	6	± 0.03**	375	370	215	338	400	280	900							750 (*7)	110/4	110/4	60.0/1.5	1	IP54	IP67

● standard o sur demande - non disponible *7) Il est nécessaire de définir une vitesse de déplacement en fonction de l'évaluation des risques et en tenant compte de l'environnement. *8) Vitesse cartésienne max. 800 mm/s en mode collaboratif (1500 mm/s en mode high speed, avec sécurisation de la zone)
* 9) 911 mm (capacité de charge <12 kg) - 820 mm (capacité de charge ≥ 12 kg) * 10) Lors de mouvements courts, la vitesse peut ne pas atteindre la valeur maximale indiquée. *11) 2000 mm/s en mode high speed * 20) logiciels mis à jour ** Basé sur ISO9283

TROUVEZ VOTRE ROBOT DELTA ET ROBOT SCARA




M-1iA . . . . . Page 23


M-2iA . . . . . Page 24


M-3iA . . . . . Page 25


DR-3iB . . . . . Page 26


Série SR . . . . . Page 27

Série M-1

Charge admissible au poignet : **1 kg**

Diamètre max. : **420 mm**



M-1*i*A/0.5A

Versions robot disponibles :

M-1*i*A/1H	3 axes
M-1*i*A/0.5S	4 axes
M-1*i*A/0.5A	6 axes
M-1*i*A/1HL	3 axes
M-1*i*A/0.5SL	4 axes
M-1*i*A/0.5AL	6 axes





Robot			Contrôleur						Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)	Diamètre (mm)	Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Amplitude des mouvements (°)						Vitesse de mouvement (°/s)						J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	Consommation d'énergie moyenne (kW)	Protection	
Série	Version	Type	Version	Type d'armoire																									
			R-30*i*B Plus	Compact	Open Air	Mate	A	B						J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Unité méca standard/ option	Poignet et bras J3 standard/ option
M-1	*i*A	1H	●	-	●	o	-	-	1	280	3	± 0.02	18 [*12]	ø 280 x 100 [*13]			-	-	-	-	-	-	-	-	-	*14)			0.2	IP20	IP20
M-1	*i*A	0.5S	●	-	●	o	-	-	0.5 (1)	280	4	± 0.02	20 [*12]	ø 280 x 100 [*13]			720	-	-	-	-	-	3000	-	-	*14)			0.2	IP20	IP20
M-1	*i*A	0.5A	●	-	●	o	-	-	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	*i*A	1HL	●	-	●	o	-	-	1	420	3	± 0.03	21 [*12]	ø 420 x 150 [*13]			-	-	-	-	-	-	-	-	-	*14)			0.2	IP20	IP20
M-1	*i*A	0.5SL	●	-	●	o	-	-	0.5 (1)	420	4	± 0.03	23 [*12]	ø 420 x 150 [*13]			720	-	-	-	-	-	3000	-	-	*14)			0.2	IP20	IP20
M-1	*i*A	0.5AL	●	-	●	o	-	-	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 o sur demande - non disponible ( ) avec option matériel ou logiciel *12) avec support de fixation *13) Ø en mm *14) se référer au diagramme de charge du poignet

Série M-2

Charge admissible au poignet : **6 kg**

Diamètre max. : **1130 mm**



M-2*i*A/3S

Versions robot disponibles :

M-2*i*A/3S	4 axes
M-2*i*A/3SL	4 axes
M-2*i*A/3A	6 axes
M-2*i*A/3AL	6 axes
M-2*i*A/6H	3 axes
M-2*i*A/6HL	3 axes





Robot			Contrôleur						Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)	Diamètre (mm)	Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Amplitude des mouvements (°)						Vitesse de mouvement (°/s)						J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	Consommation d'énergie moyenne (kW)	Protection	
Série	Version	Type	Version	Type d'armoire										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6				Unité méca standard/ option	Poignet et bras J3 standard/ option
			R-30*i*B Plus	Compact	Open Air	Mate	A	B																					
M-2	*i*A	3S	●	-	●	○	○	-	3	800	4	± 0.1	120	ø 800 x 300 (*13)			720	-	-	-	-	-	3500	-	-	*14)			2.5	IP67/IP69K	IP69K
M-2	*i*A	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	*i*A	3SL	●	-	●	○	○	-	3	1130	4	± 0.1	120	ø 1130 x 400 (*13)			720	-	-	-	-	-	3500	-	-	*14)			2.5	IP67/IP69K	IP69K
M-2	*i*A	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	*i*A	6H	●	-	●	○	○	-	6	800	3	± 0.1	115	ø 800 x 300 (*13)			-	-	-	-	-	-	-	-	-	*14)			2.5	IP67/IP69K	IP69K
M-2	*i*A	6HL	●	-	●	○	○	-	6	1130	3	± 0.1	115	ø 1130 x 400 (*13)			-	-	-	-	-	-	-	-	-	*14)			2.5	IP67/IP69K	IP69K

● standard ○ sur demande - non disponible ( ) avec option matériel ou logiciel *13) Ø en mm *14) se référer au diagramme de charge du poignet

Série M-3

Charge admissible au poignet : **12 kg**

Diamètre max. : **1350 mm**



M-3*i*A/6S

Versions robot disponibles :

M-3*i*A/6S	4 axes
M-3*i*A/6A	6 axes
M-3*i*A/12H	3 axes





Robot			Contrôleur						Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)	Diamètre (mm)	Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Amplitude des mouvements (°)						Vitesse de mouvement (°/s)						J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	Consommation d'énergie moyenne (kW)	Protection	
Série	Version	Type	Version	Type d'armoire										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Unité méca standard/ option	Poignet et bras J3 standard/ option
			R-30*i*B Plus	Compact	Open Air	Mate	A	B																						
M-3	*i*A	6S	●	-	●	○	○	-	6 (8)	1350	4	± 0.1	160	ø 1350 x 500 (*13)			720	-	-	-	-	-	4000	-	-	*14)			2.5	IP67	IP67
M-3	*i*A	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	*i*A	12H	●	-	●	○	○	-	12	1350	3	± 0.1	155	ø 1350 x 500 (*13)			-	-	-	-	-	-	-	-	-	*14)			2.5	IP67	IP67

● standard ○ sur demande - non disponible ( ) avec option matériel ou logiciel *13) Ø en mm *14) se référer au diagramme de charge du poignet

Série DR-3

Charge admissible au poignet : **8 kg**

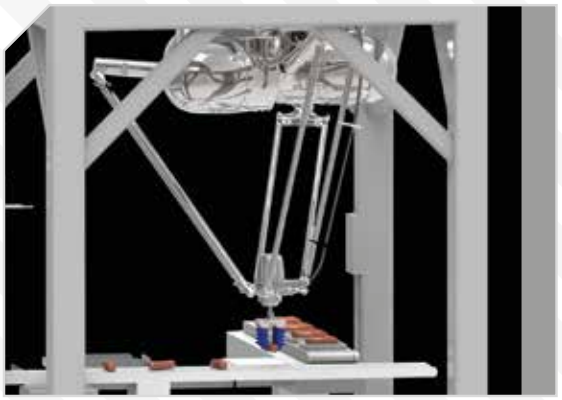
Diamètre max. : **1600 mm**



DR-3*i*B/8L

Versions robot disponibles :

DR-3*i*B/6 STAINLESS	Inoxydable
DR-3*i*B/8L	4 axes





Robot			Contrôleur						Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)	Diamètre (mm)	Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Amplitude des mouvements (°)						Vitesse de mouvement (°/s)						J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	Consommation d'énergie moyenne (kW)	Protection	
Série	Version	Type	Version	Type d'armoire										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Unité méca standard/ option	Poignet et bras J3 standard/ option
			R-30*i*B Plus	Compact	Open Air	Mate	A	B																						
DR-3	*i*B	6 (STAINLESS)	●	-	●	-	o	-	6	1200	4	± 0.03**	250	ø 1200 x 450 (*13)			720	-	-				1714	-	-	-- / 0.025 (0.06)	*14)		2.5	IP69K	IP69K
DR-3	*i*B	8L	●	-	●	-	o	-	8	1600	4	± 0.03**	170	ø 1600 x 500 (*13)			720	-	-	10000			2000	-	-	-- / 0.2	*14)		2.5	IP69K	IP69K

● standard o sur demande - non disponible ( ) avec option matériel ou logiciel *13) Ø en mm *14) se référer au diagramme de charge du poignet

Robots SCARA

Charge admissible au poignet : **20 kg**

Rayon max. : **1100 mm**



SR-3*i*A

Versions robot disponibles :

SR-3*i*A	Modèle standard
SR-3*i*A/C	Salle blanche, Lubrifiant de qualité alimentaire
SR-3*i*A/U	Montage par le haut
SR-3*i*A/H	3 axes
SR-6*i*A	Modèle standard
SR-6*i*A/C	Salle blanche, Lubrifiant de qualité alimentaire
SR-6*i*A/H	3 axes
SR-12*i*A	Modèle standard, Salle sèche
SR-20*i*A	Modèle standard, Salle sèche

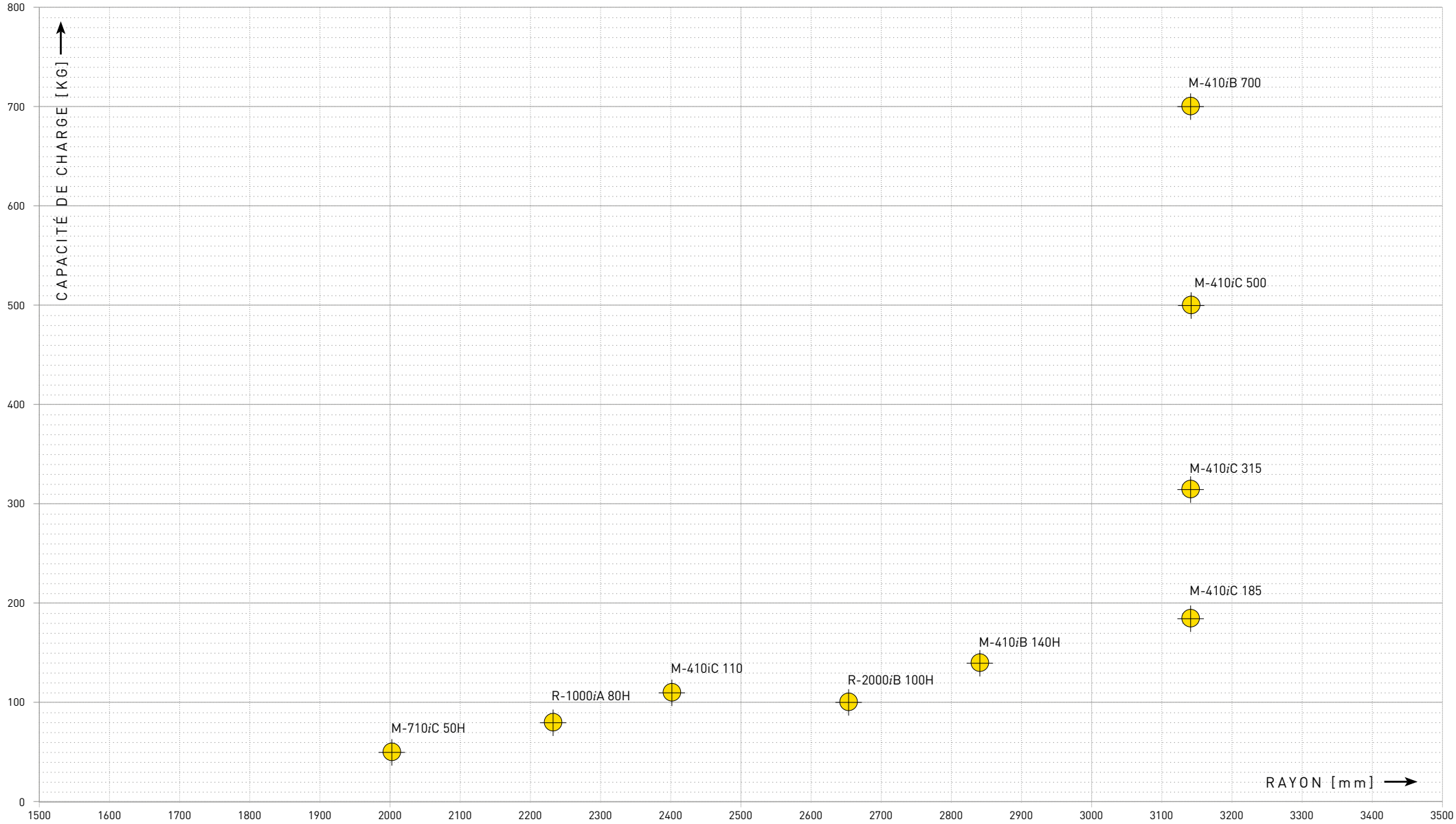




Robot			Contrôleur						Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)	Rayon (mm)	Axes	Répétabilité (mm)				Masse unité mécanique (kg)	Amplitude des mouvements (°)				Vitesse de mouvement (°/s)				J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	Force maximale de poussée (N)	Consommation d'énergie moyenne (kW)	Protection	
Série	Version	Type	Version	Type d'armoire								J1	J2	J3	J4		J1	J2	J3	J4	J1	J2	J3	J4				Unité méca standard/ option	Poignet et bras J3 standard/ option
			R-30*i*B Plus	Compact	Open Air	Mate	A	B																				
SR-3	*i*A		●	●	-	-	-	-	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	*i*A	C	●	●	-	-	-	-	3	400	4	± 0.01	± 0.01	± 0.01	± 0.004°	21	284	290	200 mm *16	1400	720	780	1800 mm/s	3000	--/0.06	150	0.25	IP54	IP54
SR-3	*i*A	U	●	●	-	-	-	-	3	350	4	± 0.01	± 0.01	± 0.01	± 0.004°	27	450	450	140	1440	610	840	1500 mm/s	3000	--/0.06	150	0.25	IP20	IP20
SR-3	*i*A	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	*i*A		●	●	-	-	-	-	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	*i*A	C	●	●	-	-	-	-	6	650	4	± 0.01	± 0.01	± 0.01	± 0.004°	32	296	300	210 mm *16	1400	440	700	2000 mm/s	2500	--/0.12	200	0.35	IP54	IP54
SR-6	*i*A	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	*i*A		●	●	-	-	-	-	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	*i*A		●	●	-	-	-	-	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 ○ sur demande - non disponible ( ) avec option matériel ou logiciel *16) axe z

TROUVEZ VOTRE ROBOT DE PALETTISATION



Robot de Palettisation



M-710*i*C/50H



M-410*i*C/110



R-1000*i*A/80H



M-410 Série

Versions robot disponibles :

M-710*i*C/50H	5 axes
R-1000*i*A/80H	5 axes
M-410*i*C/110	Modèle standard
M-410*i*B/140H	5 axes
M-410*i*B/700	Modèle standard
M-410*i*C/185, /315, /500	Modèle standard



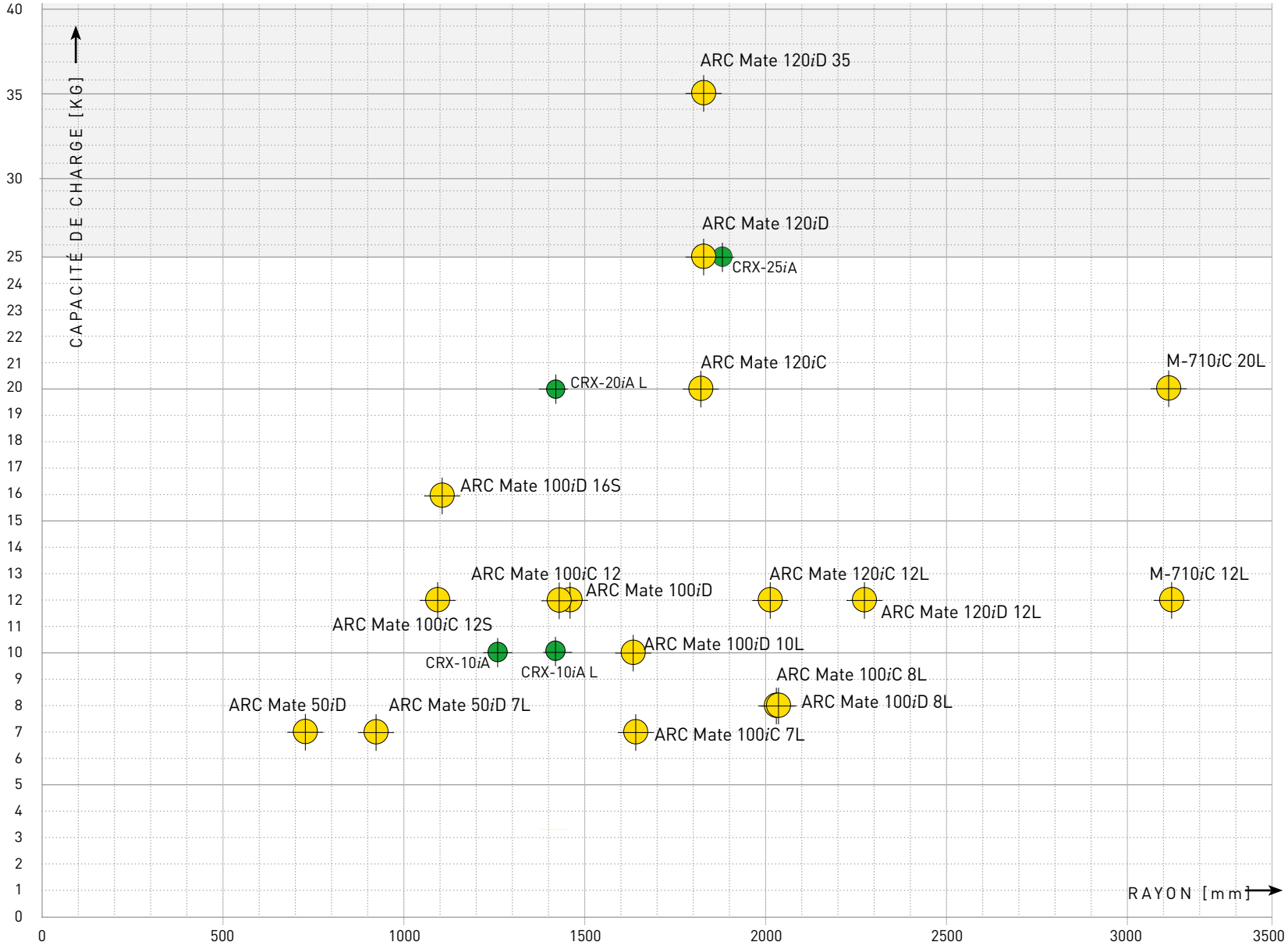


Robot			Contrôleur						Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)	Rayon (mm)	Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Amplitude des mouvements (°)						Vitesse de mouvement (°/s)						J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	Consommation d'énergie moyenne (kW)	Protection	
Série	Version	Type	Version	Type d'armoire										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6				Unité méca standard/ option	Poignet et bras J3 standard/ option
			R-30*i*B Plus	Compact	Open Air	Mate	A	B																						
M-710	*i*C	50H	●	-	-	o	●	o	50	2003	5	± 0.15	540	360	225	440	234	720	-	175	175	175	175	720	-	150/6.3	68/2.5	-	2.5	IP54/IP67	IP67
R-1000	*i*A	80H	●	-	-	o	●	o	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	*i*C	110	●	-	-	-	●	o	110	2403	4	± 0.2	1030	370	125	140	720	-	-	145	130	140	420	-	-	53	-	-	1	IP54	IP67
M-410	*i*B	140H	●	-	-	-	●	o	140	2850	5	± 0.2	1200	360	155	112	20	720	-	140	115	135	135	420	-	147	53	-	3	IP54	IP54
M-410	*i*C	185	●	-	-	-	●	o	185	3143	4	± 0.5	1600 (1330)	360	144	136	720	-	-	140	140	140	305	-	-	88	-	-	3	IP54	IP54
M-410	*i*C	315	●	-	-	-	●	o	315	3143	4	± 0.5	1600 (1330)	360	144	136	720	-	-	90	100	110	195	-	-	155	-	-	3	IP54	IP54
M-410	*i*C	500	●	-	-	-	●	o	500	3143	4	± 0.5	2410 (1910)	370	144	136	720	-	-	85	85	85	200	-	-	250	-	-	3	IP54	IP54
M-410	*i*B	700	●	-	-	-	●	o	700	3143	4	± 0.5	2700	360	144	136	540	-	-	60	60	60	120	-	-	490	-	-	3	IP54	IP54

● standard O sur demande - non disponible ( ) avec option matériel ou logiciel ** Basé sur ISO9283

TROUVEZ VOTRE ROBOT DE SOUDAGE ARC

Robots de soudage arc




Série Arc Mate 50 . . . . . Page 31


Série Arc Mate 100 . . . . . Page 31


Série Arc Mate 120 . . . . . Page 31


Série M-710. . . . . Page 32


Séries CRX . . . . . Page 32

Robots de soudage Arc



Série ARC Mate 50



Série ARC Mate 100



Série ARC Mate 120

Versions robot disponibles :

ARC Mate 50*i*D	Modèle standard
ARC Mate 50*i*D/7L	Modèle standard
ARC Mate 100*i*D	Modèle standard
ARC Mate 100*i*D/8L, /10L	Modèle standard
ARC Mate 100*i*D/16S	Modèle standard
ARC Mate 120*i*D	Modèle standard
ARC Mate 120*i*D/12L	Modèle standard
ARC Mate 120*i*D/35	Modèle standard





Robot			Contrôleur						Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)	Rayon (mm)	Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Amplitude des mouvements (°)						Vitesse de mouvement (°/s)						J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	Consommation d'énergie moyenne (kW)	Protection	
Série	Version	Type	Version	Type d'armoire										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					
			R-30*i*B Plus	Compact	Open Air	Mate	A	B																					Unité méca standard/ option	Poignet et bras J3 standard/ option
ARC Mate 50	*i*D		●	-	-	●	-	-	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	*i*D	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	*i*D	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	*i*D	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	*i*D	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	*i*D		●	-	-	○	●	○	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	*i*D	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	*i*D	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	*i*D		●	-	-	○	●	○	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 ○ sur demande - non disponible ( ) avec option matériel ou logiciel ** Basé sur ISO9283

Robots de soudage Arc



M-710*i*C/12L



CRX-10*i*A/L

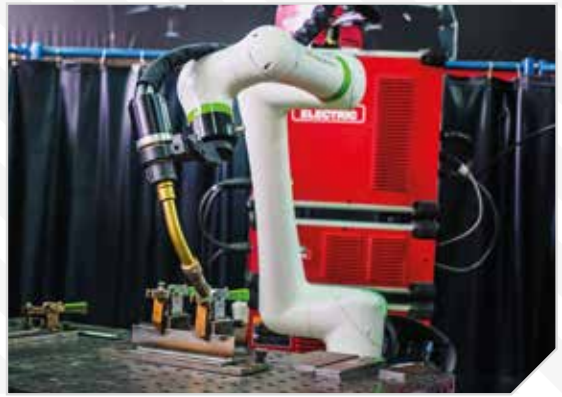


M-710*i*C/20L

Available robot versions:

M-710*i*C/12L	Poignet creux
M-710*i*C/20L	Modèle standard
CRX-10*i*A	Modèle standard
CRX-10*i*A/L	Modèle standard
CRX-20*i*A/L	Modèle standard
CRX-25*i*A	Modèle standard

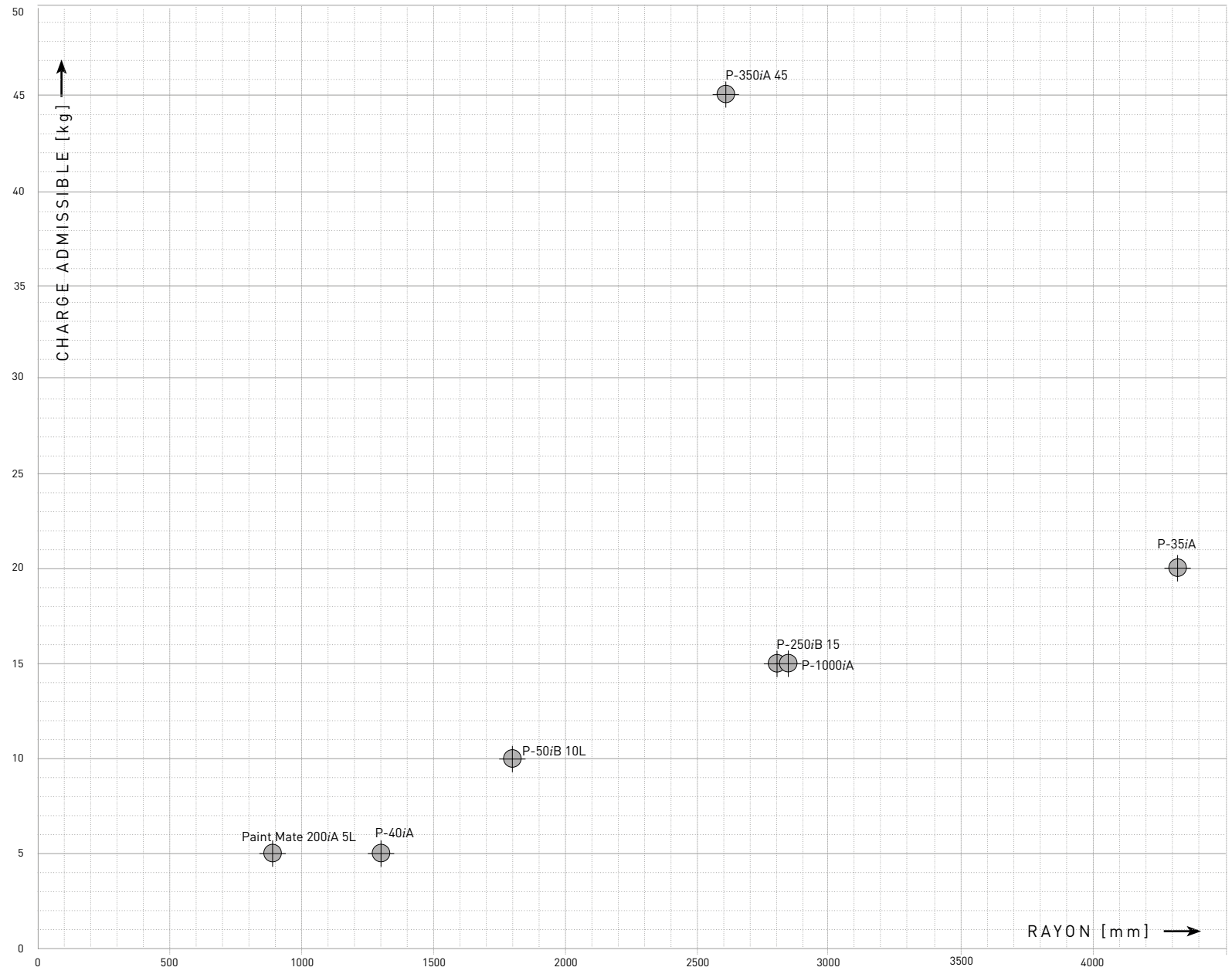




Robot			Contrôleur							Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)	Rayon (mm)	Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Amplitude des mouvements (°)						Vitesse de mouvement (°/s)						Vitesse linéaire maximale (mm/s)	J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	Consommation d'énergie moyenne (kW)	Protection	
Série	Version	Type	Version	Type d'armoire											J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Unité méca standard/ option	Poignet et bras J3 standard/ option
			R-30*i*B Plus	Mini Plus	Compact	Open Air	Mate	A	B																							
M-710	*i*C	12L	●	-	-	-	o	●	o	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	*i*C	20L	●	-	-	-	o	●	o	20	3110	6	± 0.11**	540	360	225	432	400	280	900	175	175	180	350	360	600	-	39.2/0.88	39.2/0.88	19.6/0.25	2.5	IP54/IP67	IP67
CRX-10	iA		●	●	-	-	-	-	-	10	1249	6	± 0.04**	40	380	360	570	380	360	450	120	120	180	180	180	180	1000 [*11]	34.8 / 1.28	26.0 / 0.90	11.0 / 0.30	0.5	IP67	IP67
CRX-10	iA	L	●	●	-	-	-	-	-	10	1418	6	± 0.04**	40	360	360	540	380	360	450	120	120	180	180	180	180	1000 [*11]	34.8 / 1.28	26.0 / 0.90	11.0 / 0.30	0.5	IP67	IP67
CRX-20	*i*A	L	●	●	-	-	-	-	-	20	1418	6	± 0.04**	41	360	360	540	380	360	450	80	80	120	112	90	112	1000	70.0/4.00	64.0/4.00	30.0/2.00	0.4	IP67	IP67
CRX-25	*i*A		●	●	-	-	-	-	-	25/30 [*20]	1889	6	± 0.05**	135	360	360	540	380	360	450	80	80	120	180	180	180	1000 [*11]	100.0/4.70	74.0/4.00	32.0/2.00		IP67	IP67

● standard O sur demande - non disponible ( ) avec option matériel ou logiciel *11) 2000 mm/s en mode high speed * 20) Software update ** Basé sur ISO9283

TROUVEZ VOTRE ROBOT PEINTURE





Série Paint Mate 200 .... Page 34



Série P-40 ..... Page 34



Série P-50 ..... Page 34



Série P-250 ..... Page 34



Série P-350 ..... Page 34

Robots de peinture



Série Paint Mate 200



Série P-40



Série P-50



Série P-250



Série P-350



P-35/P-1000

Versions robot disponibles :

Paint Mate 200*i*A/5L	Modèle standard
P-35*i*A	Modèle standard
P-40*i*A	Modèle standard
P-50*i*B/10L	Modèle standard
P-250*i*B/15	Modèle standard
P-350*i*A/45	Modèle standard
P-1000*i*A	Modèle standard





Robot			Contrôleur						Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)	Rayon (mm)	Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Amplitude des mouvements (°)							Vitesse de mouvement (°/s)							J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	Consommation d'énergie moyenne (kW)	Protection	
Série	Version	Type	Version	Type d'armoire										J1	J2	J3	J4	J5	J6	E1	J1	J2	J3	J4	J5	J6	E1					Unité méca standard/ option	Poignet et bras J3 standard/ option
			R-30*i*B Plus	Compact	Open Air	Mate	A	B																								
Paint Mate 200	*i*A	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	*i*A		●	-	-	●	-	-	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	*i*B	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	*i*B	15	●	-	-	-	●	-	15	2800	6	± 0.2 **	530	320	280	330	1080	1080	1080		160	160	160	375	430	545		65.4/2.999	55.3/2.158	7.4/0.073	3.5	*15)	
P-350	*i*B	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)	
Package Automobile																																	
P-35	*i*A	Opener	-	-	-	-	●	-	20	4318	5	± 0.05 **	700	220	370	590	270	360			75	100	100	50	50						3.5	*15)	
P-1000	*i*A		-	-	-	-	●	-	15	2848	7	± 0.05 **	700	220	150	240	160	1440	1440	1440	125	125	120	120	200	200	200				3.5	*15)	

● standard ○ sur demande - non disponible ( ) avec option matériel ou logiciel *5) certifié ATEX Cat. II Groupe 2G et 2D ** Basé sur ISO9283

Contrôleur R-30*i*B Plus



Le contrôleur R-30*i*B Plus représente le standard FANUC pour une productivité plus intelligente.

Une nouvelle génération à la pointe de la technologie intégrant plus de 250 fonctions logicielles pour des performances robots optimales en terme de temps de cycle, de vitesse, de précision et de sécurité. Le contrôleur R-30*i*B Plus permet une productivité optimale tout en consommant peu d'énergie. Dans le but de fournir une solution flexible et rentable, le R-30*i*B Plus se décline en différents types de contrôleurs. A la fois compacts et empilables, ils vous permettent de gagner de l'espace au sol et d'optimiser votre cellule de production.

Vos avantages :

- CPU et carte mère plus performantes avec mémoire accrue
- Gain de place grâce à sa conception compacte et empilable
- Facilité de commande grâce au boîtier *i*Pendant Touch
- Souplesse de connexions grâce à la large gamme de bus de terrain et de sécurité
- Conçu pour les fonctions intelligentes telles que *i*Rvision, capteurs d'effort, contrôle d'interférences, etc.
- Diagnostic facile grâce à la fonction intégrée *i*RDiagnostics
- Optimisation des performances énergétiques et récupération d'énergie
- Nouvelle interface caméra et câblage simplifié pour la fonction vision
- Réseau haut débit et performance USB pour une transmission de données et des sauvegardes plus rapides

*i*Pendant Touch

Léger et ergonomique, l'*i*Pendant Touch de FANUC offre, grâce à son interface graphique intuitive, une programmation orientée utilisateur pour les programmeurs comme pour les opérateurs sur site.

Vos avantages :

- programmation et fonctions avancées avec une seule interface utilisateur
- plus d'efficacité grâce à une installation et une maintenance du sytème simplifiées
- Personnalisation simple de l'écran HTML par l'utilisateur
- rendre l'invisible visible en utilisant la fonction graphiques 4D graphics pour visualiser les réglages des outils, des formes, des zones de sécurité et des trajectoires robot
- plus d'informations grâce à l'affichage multi-fenêtres
- configuration/modification de l'iRVision via l'iPendant
- conforme aux normes de sécurité industrielle
- interface iHMI avec un aspect et une convivialité similaires pour tous les produits FANUC



Tablette TP

Dotée d'un grand écran tactile, la Tablette TeachPendant a été conçue pour une programmation intuitive. La fonction glisser-déposer vous permet de programmer une demande en quelques minutes.

Vos avantages :

- conforme avec les normes de sécurité industrielles (bouton d'arrêt d'urgence, interrupteur d'activation trois positions, résistance aux chocs, protection contre la poussière et l'eau)
- deux interfaces disponibles :

Nouvelle interface utilisateur	Interface utilisateur de l'*i*Pendant
Interface intuitive pour les débutants mettant l'accent sur des fonctions simples pour une utilisation facilité	Même interface que l'*i*PendantTouch, y compris les spécifications complètes et assurant ainsi une transition en douceur de l'*i*Pendant traditionnel à la tablette TP

- support et attache disponibles en option
- créer des pages et des icônes pour configurer et utiliser facilement le robot et les périphériques grâce au mécanisme des plugins



Nouvelle interface utilisateur



Interface utilisateur de l'*i*Pendant

ACCESSOIRES ET FONCTIONS INTELLIGENTES FANUC

INTELLIGENCE

*i*RVision
Système unique de vision "plug & play" FANUC (2D, 2½D, 3D, 3D-Map). Plus de flexibilité pour la prise de pièces en vrac. Egalement pris en charge dans le logiciel de simulation ROBOGUIDE.

*i*RPickTool (Visual line tracking)
Gestion des files d'attente totalement intégrée à la baie robot pour la prise de pièces à la volée. Il combine la vision intégrée FANUC *i*RVision avec l'option "Line Tracking" pour augmenter la flexibilité lors de la prise de pièces sur un convoyeur en mouvement.

Suite *i*RCalibration
Basé sur le logiciel *i*RVision, l'outil *i*RCalibration propose différentes fonctions de service pour simplifier la calibration et la recalibration du robot, les configurations UFrame et UTool, mais aussi les réglages de déplacement de Frame et de paires coordonnées (configuration facile et précise des coordonnées robots et/ou des positionneurs).

Capteurs d'effort
Les capteurs d'effort intégrés FANUC apportent le "sens du toucher" pour contrôler précisément les efforts dans le cadre d'applications diverses comme l'assemblage, l'ébavurage et le polissage.

3D Vision Sensor
Différentes variantes du système de vision 3D intégré ultra-rapide pour la prise en vrac, la dépalettisation et/ou le picking avec suivi de convoyeur.

Fonctions intelligentes
des fonctions dédiées avec des instructions simplifiées, des interfaces, des écrans graphiques et des fonctionnalités exclusives pour standardiser et faciliter la programmation la configuration et l'exploitation de votre robot.

MOTION

Axes auxiliaires intégrés
Pack intégré d'axes auxiliaires, complet et standardisé, jusqu'à 72 axes pour faciliter l'utilisation dans les applications nécessitant des axes supplémentaires (rail, préhenseur asservi, positionneur, manipulateur spécifique...).

Multi-arm
Pour commander des mouvements complexes et coordonnés de plusieurs robots avec un seul contrôleur.

Positionneurs
Une large gamme de positionneurs intégrés FANUC, la solution idéale pour la manipulation de pièces avec des mouvements coordonnés.

Learning Vibration Control
Amélioration du temps de cycle par l'optimisation des trajectoires avec un capteur accéléromètre dédié permettant de supprimer les vibrations de l'outil lors des déplacements du robot.

Fonctions d'asservissement
Des instructions et des écrans dédiés avec des fonctionnalités spécifiques pour optimiser et simplifier la programmation, la configuration et le fonctionnement de votre robot.

Hand Guidance
La fonction Hand Guidance permet de déplacer manuellement le robot collaboratif et de lui apprendre des opérations de manutention individuelles mais aussi de compléter les mouvements sans aucune programmation.

SÉCURITÉ

Sécurité de mouvement
Fonction DCS (Dual Check Safety) pour un contrôle sûr de la position et de la vitesse du robot dans des zones prédéfinies. Sécurité accrue pour les opérateurs, les machines et la périphérie.

Détection de collision
Détection à haute sensibilité HSCD pour limiter les dégâts en cas de collision, et optimiser le temps de cycle ainsi que la consommation d'énergie avec l'utilisation de la fonction «payload identification».

Fonctions de sécurité
Des fonctions dédiées avec des instructions claires, des interfaces, écrans et caractéristiques exclusives pour simplifier et standardiser la programmation, la configuration et l'exploitation de votre robot. Facilité de connexion grâce aux fonctions de bus de sécurité (DeviceNet Safety, EtherNet/IP Safety, PROFINET Safety).

INTERFACES

E/S numériques
Configuration rapide des échanges d'E/S entre robots et périphériques.

Bus de terrain
Configuration rapide grâce à une grande variété de bus de terrain standards (Profibus, Modbus, Devicenet, Profinet, Ethernet...)

Fonctions d'interface
Grâce à des instructions spécifiques, des interfaces, écrans et caractéristiques exclusives les fonctions d'interface FANUC permettent de simplifier et de standardiser la programmation, la configuration et l'exploitation de votre robot.

CONFORT

*i*Pendant Touch
Un boîtier *i*Pendant Touch en couleur, prêt pour l'Internet, pour une programmation encore plus facile et plus rapide avec des fonctions par pictogrammes, qui génère aussi des économies grâce à l'utilisation de l'écran tactile pour les applications IHM personnalisées

ROBOGUIDE
Logiciel de simulation pour la programmation hors ligne, qui facilite la configuration des cellules robotisées et les études de faisabilité grâce à une grande bibliothèque d'outils de simulation.

Fonctions d'application
Grâce à des instructions spécifiques, des interfaces, écrans et caractéristiques exclusives les fonctions d'application FANUC permettent de simplifier et de standardiser la programmation, la configuration et l'exploitation de votre robot.

CONTACTEZ VOTRE BUREAU **FANUC LOCAL !**

*i*RVision – nous donnons la vision à nos robots

*i*RVision est un système unique de vision entièrement intégré à la baie du robot FANUC, il permet aux robots de voir et de gérer les paramètres de production dans un environnement toujours plus rapide, plus intelligent et plus performant, d'une manière fiable.



Une technologie Plug and play simple

*i*RVision est entièrement intégré au robot, ne nécessitant pas d'interface externe ou tout autre matériel supplémentaire (tel que les PC, moniteurs ou écrans annexes) pour l'installation et le fonctionnement.

Simplicité d'utilisation

La solution est facile et rapide à configurer, à chaque étape l'opérateur sera facilement guidé. Une boite à outil intégrée à la version standard *i*RVision vous aidera à personnaliser les applications requises.

Simulation facile

Tous les types de Data Vision d'*i*RVision sont paramétrables avec le logiciel de simulation ROBOGUIDE.



2D vision

Détection d'objets positionnés sur une couche (X,Y,R)



2½D vision

Détection d'objets positionnés sur deux couches ou plus (X,Y,Z,R)



3D Vision Sensor

Détection des objets par cartographies 3D (projection lumineuses structurées) (X,Y,Z,W,P,R)



***i*RPickTool**

Détection des objets au défilé avec le suivi du convoyeur (X,Y,R).En plus de la caméra, le capteur 3DV peut également être utilisé pour la détection



***i*RCalibration**

Les fonctions *i*RCalibration sont basées sur *i*RVision.
Elles simplifient la configuration initiale et accélèrent l'intégration



***i*RVision Weld Tip Inspection / *i*RTorchMate**

Inspection des électrodes de soudure en soudage par points

ZDT (Zero Down Time)



Diagnostic robot intelligent

Une panne robot peut entraîner un temps d'arrêt de production important. FANUC Zero Down Time est une solution IoT conçue pour éliminer les arrêts de production et améliorer les performances des robots FANUC. ZDT collecte et analyse les données pour suivre l'état de santé général de chaque robot et les besoins de maintenance pendant la production. Toutes les informations peuvent être centralisées sur un serveur et peuvent être envoyées en temps réel à des dispositifs distants tels que des smartphones. ZDT envoi des notifications anticipées si une action est nécessaire pour éviter les temps d'arrêt imprévus.

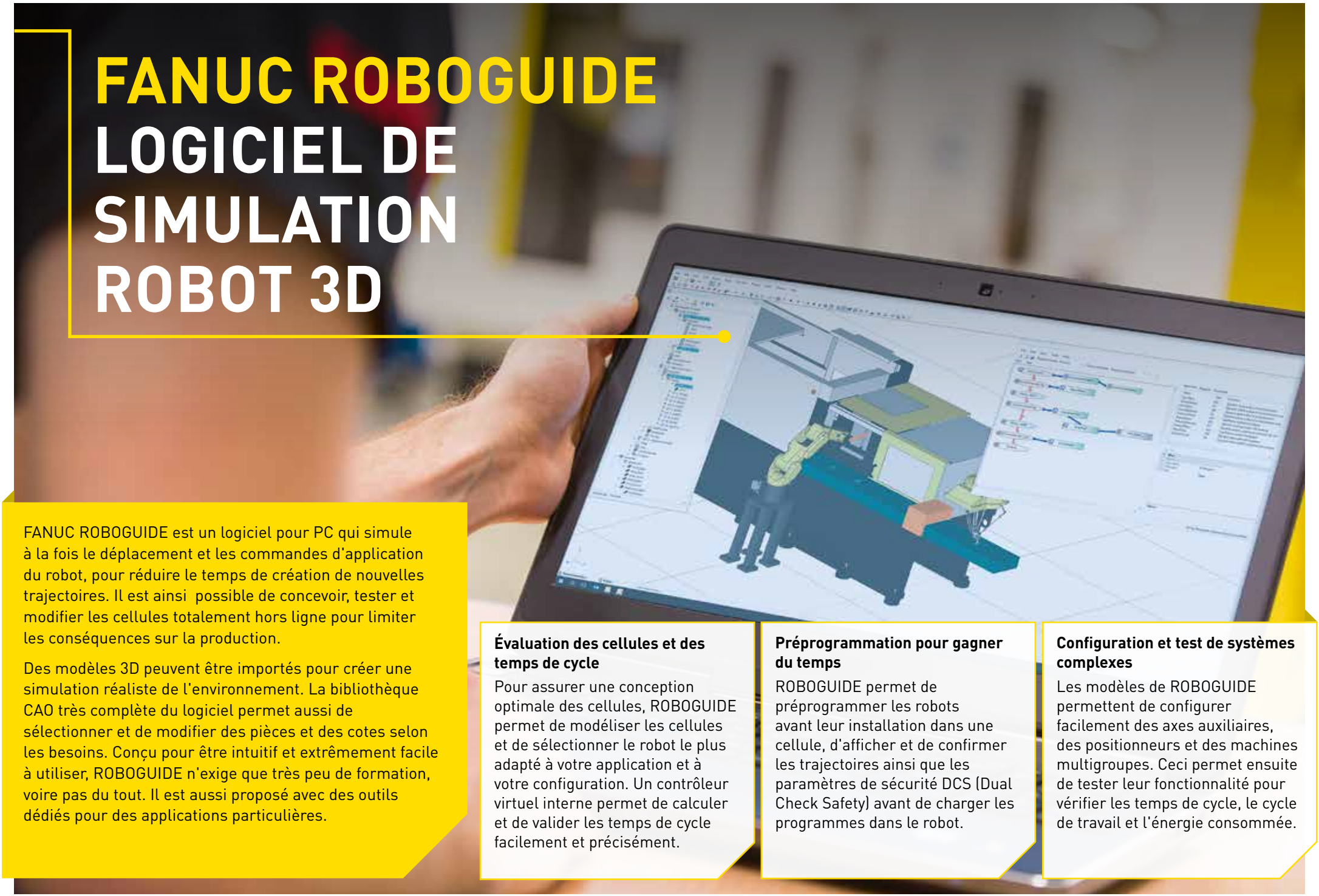
Fournit des informations en temps réel sur :

- **Diagnostic état mécanique** du réducteur, surveillance du couple moteur, enregistrement des alarmes servo, etc.
- **Traçabilité de l'état du processus** pour les paramètres du processus de soudage à l'arc et par points, enregistrement des soudures défectueuses, traçabilité des résultats de détection de l'*i*RVision.
- **Informations sur les erreurs système,** utilisation de la mémoire, charge CPU et réseau, etc.
- **Etat des besoins de maintenance,** remplacement des graisses, remplacement des batteries, lubrification des compenseurs, etc.

Améliore votre productivité en :

- **Détectant de manière proactive les problèmes potentiels** avant que des arrêts imprévus se produisent
- **Effectuant des analyses et des rapports avancés pour optimiser l'utilisation du matériel grâce à :**
  · des notifications de maintenance intelligentes pour prolonger la durée de vie du matériel et optimiser les coûts de maintenance
  · des recommandations d'actions pour prolonger la durée de vie du robot, réduire les temps de cycle et la consommation d'énergie
- **Offrant des services de support technique** améliorés pour augmenter la productivité et la satisfaction globale des clients

FANUC ROBOGUIDE
LOGICIEL DE SIMULATION ROBOT 3D



FANUC ROBOGUIDE est un logiciel pour PC qui simule à la fois le déplacement et les commandes d'application du robot, pour réduire le temps de création de nouvelles trajectoires. Il est ainsi possible de concevoir, tester et modifier les cellules totalement hors ligne pour limiter les conséquences sur la production.

Des modèles 3D peuvent être importés pour créer une simulation réaliste de l'environnement. La bibliothèque CAO très complète du logiciel permet aussi de sélectionner et de modifier des pièces et des cotes selon les besoins. Conçu pour être intuitif et extrêmement facile à utiliser, ROBOGUIDE n'exige que très peu de formation, voire pas du tout. Il est aussi proposé avec des outils dédiés pour des applications particulières.

Évaluation des cellules et des temps de cycle

Pour assurer une conception optimale des cellules, ROBOGUIDE permet de modéliser les cellules et de sélectionner le robot le plus adapté à votre application et à votre configuration. Un contrôleur virtuel interne permet de calculer et de valider les temps de cycle facilement et précisément.

Préprogrammation pour gagner du temps

ROBOGUIDE permet de préprogrammer les robots avant leur installation dans une cellule, d'afficher et de confirmer les trajectoires ainsi que les paramètres de sécurité DCS (Dual Check Safety) avant de charger les programmes dans le robot.

Configuration et test de systèmes complexes

Les modèles de ROBOGUIDE permettent de configurer facilement des axes auxiliaires, des positionneurs et des machines multigroupes. Ceci permet ensuite de tester leur fonctionnalité pour vérifier les temps de cycle, le cycle de travail et l'énergie consommée.

SIMULATION DE CELLULE ROBOTISÉE **SANS ARRÊT DE PRODUCTION**

Dépannage rapide et efficace

Le chargement des sauvegardes dans ROBOGUIDE permet de reproduire et de résoudre les erreurs facilement.

Fonction de vérification complète de processus

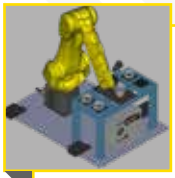
Le simulateur robot contient un ensemble complet d'outils de vérification de processus incluant : mouvement, éxécution et validation du temps de cycle ainsi que détection de collision.

Amélioration sans arrêt de production

L'amélioration et le débogage peuvent s'effectuer pendant la production avec zéro risque d'indisponibilité.

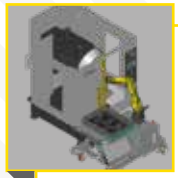
De la conception à la validation - Interface haute précision et outils spécifiques

Grâce à la bibliothèque CAO intégrée, vous avez un accès complet à tous les robots, machines et outils standards de FANUC. La simulation robot et la fonction Profiler contiennent des détails de validation du process, à savoir les trajectoires robot, la validation du temps de cycle ainsi que la détection et l'évitement des collisions. Vous pouvez également avoir accès à des outils dédiés pour des applications spécifiques.



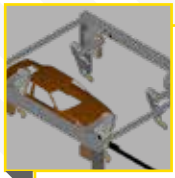
ChamferingPRO

Un navigateur pas à pas permet de créer et simuler automatiquement des programmes d'ébavurage. Pour créer les trajets d'ébavurage, il suffit de cliquer sur les lignes à ébavurer des plans CAO en 3D.



HandlingPRO

Simulez et testez les processus de manutention et étudiez la faisabilité d'applications robotiques sans supporter le coût d'une cellule prototype.



PaintPRO

Solution de programmation graphique hors ligne simplifiant l'apprentissage des trajectoires et le développement des process de peinture. Comprend une fonction spéciale de configuration du pistolet à peinture : déplacement, taille du jet, recouvrement, forme du jet, vitesse de peinture et synchronisation de la gâchette du pistolet.



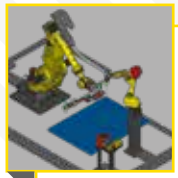
OLPCPRO

Logiciel de développement de programme robots permettant le développement de programmes KAREL et la programmation Teach Pendant.



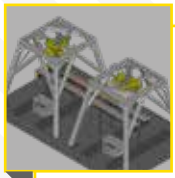
PalletPRO

Peut s'utiliser pour bâtir, déboguer et tester entièrement hors ligne une application de palettisation.
Les données créées dans PalletPRO peuvent ensuite être transférées vers un contrôleur contenant le logiciel PalletTool.



WeldPRO

Simulez une procédure de soudure à l'arc robotisée en 3D. Piloté exclusivement par un contrôleur de robot virtuel FANUC, WeldPRO est doté des meilleurs outils d'apprentissage de programme et des données de temps de cycle les plus précises, disponibles dans toutes nos offres simulation.



***i*RPickPRO**

Permet aux utilisateurs de simuler des applications de prise et dépose à haute cadence. Les données créées dans *i*RPickPRO peuvent ensuite être transférées vers un contrôleur robot contenant le logiciel *i*RPickPRO.

Testez ROBOGUIDE dès maintenant

Faites confiance au savoir-faire de FANUC et à plus de 16 ans d'expérience en simulation 3D ROBOGUIDE, sans cesse améliorée et mise à jour.
Contactez votre bureau FANUC local pour tenter l'expérience ROBOGUIDE par vous-même.

NOS POINTS FORTS : SERVICE ET ASSISTANCE TECHNIQUE



Pièces détachées

"Les pièces d'origine fabricant"

1. Garantie des pièces à vie
2. Expédition des pièces 24/7 partout dans le monde
3. Centre Européen de réparation
4. Vente de pièces en ligne
5. Kit d'urgence
6. Mutualisation des pièces
7. Expédition chez le client

Maintenance

"Adaptée à vos besoins"

- **Support Hotline 24/24H**
- **Contrats de maintenance avec:**
  - **a. Maintenance Prédictive**
    "Surveillance des équipements"
  - **b. Maintenance Préventive**
    "Prolongez la durée de vie de vos équipements"
  - **c. Maintenance Currative**
    "Intervention d'urgence"
  - **d. Service Réparation**
    "Une nouvelle vie pour vos pièces et machines"
  - **e. Service Remise à Neuf**
    "Prolongez la durée de vie de vos équipements"



PARTOUT OÙ VOUS AVEZ BESOIN DE NOUS : NOUS SOMMES LÀ

Service First

- Maintenance à vie
- Minimiser les temps d'arrêt
- Support international

Fiable, Prédictible, Simple à réparer

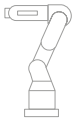


FANUC Academy

"Optimisez votre productivité"

1. Formations produits FANUC
2. Formation sur demande ou sur site
3. Formateurs FANUC dédiés
4. Connaissances de base
5. Centre de formation entièrement équipé





LR MATE 200

LR-10







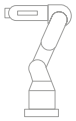






ROBOT SÉRIE													
Version			*i*D										*i*A
Type			4SH	4S	4SC	7H	7C	7WP	-	7L	7LC	14L [*17]	10
CONTRÔLEUR	Contrôleur	R-30*i*B Plus	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Compact		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Open Air		o	o	o	o	o	-	o	o	o	o	-
	Mate		•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Type A		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Type B		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)			4	4	4	7	7	7	7	7	7	14	10/13 [*3]
Rayon (mm)			550	550	550	717	717	717	717	911	911	911	1101
Axes			5	6	6	5	6	6	6	6	6	6	6
Répétabilité (mm)			± 0.013**	± 0.01**	± 0.013**	± 0.018**	± 0.018**	± 0.018**	± 0.01**	± 0.01**	± 0.018**	± 0.01**	± 0.01**
Masse unité mécanique (kg)			19	20	20	24	25	25	25	27	27	27	46
AMPLITUDE DES MOUVEMENTS (°)	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		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
VITESSE DE MOUVEMENT (°/S)	J1		460	460	460	450	450	450	450	370	370	120	300
	J2		460	460	460	380	380	380	380	310	310	61	230
	J3		520	520	520	520	520	520	520	410	410	58	340
	J4		560	560	560	545	550	550	550	550	550	400	500
	J5		1500	560	560	1500	545	545	545	545	545	240	400
	J6		-	900	900	-	1000	1000	1000	1000	1000	400	800
	E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
J4 Moment/Inertie (Nm/kgm²)			8.86/02	8.86/02	8.86/02	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	31.0/0.66	21.0/0.77
J5 Moment/Inertie (Nm/kgm²)			4.0/0.046 (5.5/0.083)	8.86/02	8.86/02	4.0/0.046 (5.5/0.15)	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	31.0/0.66	21.0/0.77
J6 Moment/Inertie (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
Consommation d'énergie moyenne (Kw)			0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	-
PROTECTION	Unité méca standard/option		IP67	IP67	IP67	IP67/IP69K	IP67	IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP67	IP67	IP67
	Poignet et bras J3 standard/option		IP67	IP67	IP67	IP67/IP69K	IP67	IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP67	IP67	IP67

● standard ○ sur demande - non disponible ( ) avec option matériel ou logiciel *3) mode optionnel de charge utile élevée = espace de travail de 890mm max *17) Vitesse linéaire max. 500 mm/sec ** Basé sur ISO9283



M-10

M-20















ROBOT SÉRIE														
Version			*i*D					*i*D	*i*B	*i*D	*i*D	*i*B	*i*B	*i*D
Type			8L	10L	12	12 *18)	12 *19)	16S	12L	25	25	25 *19)	25C	35S	35
CONTRÔLEUR	Contrôleur	R-30*i*B Plus	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Compact		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Open Air		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Mate		o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	-	o
	Type A		•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Type B		o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o
Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)			8	10	12	12	12	16	12	25	25	25	25	35	35
Rayon (mm)			2032	1636	1441	1441	1441	1103	2272	1853	1831	1831	1853	1445	1831
Axes			6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
Répétabilité (mm)			± 0.03**	± 0.03**	± 0.02 **	± 0.02 **	± 0.02 **	± 0.02 **	± 0.03**	± 0.02**	± 0.02**	± 0.02**	± 0.023**	± 0.02**	± 0.03**
Masse unité mécanique (kg)			180	150	145	145	145	140	250	210	250	250	210	205	250
AMPLITUDE DES MOUVEMENTS (°)	J1		340 (370)	340 (370)	340 (370)	340 (370)	340 (370)	340 (370)	340 (370)	340 (360)	340 (370)	340 (370)	340 (360)	340 (360)	340 (370)
	J2		235	235	235	235	235	235	260	240	260	260	240	240	260
	J3		455	455	455	455	455	340	475	303	458	458	303	301.5	458
	J4		380	380	380	380	380	380	400	400	400	400	400	400	400
	J5		360	360	360	240	360	360	360	290	280 (360)	280 (360)	290	260	280 (360)
	J6		900	900	900	540	900	900	900	540	540 (900)	540 (900)	540	540	540 (900)
	E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
VITESSE DE MOUVEMENT (°/S)	J1		210	260	260	260	260	290	210	205	210	210	205	205	180
	J2		210	240	240	240	240	270	210	205	210	210	205	205	180
	J3		220	260	260	260	260	270	265	260	265	265	260	260	200
	J4		430	430	430	430	430	430	420	415	420	420	415	415	350
	J5		450	450	450	450	450	450	450	415	420	420	415	415	350
	J6		720	720	720	720	720	730	720	880	720	720	880	880	400
	E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
J4 Moment/Inertie (Nm/kgm²)			16.1/0.63	22.0/0.65	26.0/0.90	26.0/0.90	26.0/0.90	26.0/0.90	22.0/0.65	51/2.2	52.0/2.4	52.0/2.4	51/2.2	51/2.2	110.0/4.0
J5 Moment/Inertie (Nm/kgm²)			16.1/0.63	22.0/0.65	26.0/0.90	26.0/0.90	26.0/0.90	26.0/0.90	22.0/0.65	51/2.2	52.0/2.4	52.0/2.4	51/2.2	51/2.2	110.0/4.0
J6 Moment/Inertie (Nm/kgm²)			5.9/0.061	9.8/0.17	11.0/0.30	11.0/0.30	11.0/0.30	11.0/0.30	9.8/0.17	31/1.2	32.0/1.2	32.0/1.2	31/1.2	31/1.2	60.0/1.5
Consommation d'énergie moyenne (Kw)			1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
PROTECTION	Unité méca standard/option		IP54	IP54/IP65	IP54/IP65	IP67	IP65	IP54 /IP65	IP54/IP65	IP67	IP54/IP65	IP65	IP67	IP67	IP54/IP65
	Poignet et bras J3 standard/option		IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67

● standard O sur demande - non disponible ( ) avec option matériel ou logiciel *18) Étanchéité à la poussière *19) Qualité alimentaire ** Basé sur ISO9283



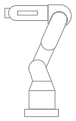
M-410

M-710



ROBOT SÉRIE																			
Version			*i*B	*i*C					*i*B	*i*C									
Type			140H	110	185	315	500	700	12L	20L	20M	45M	50S	50T	50H	50	50E	70T	70
CONTRÔLEUR	Contrôleur	R-30*i*B Plus	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Compact		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Open Air		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Mate		-	-	-	-	-	-	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o
	Type A		•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Type B		o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o
Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)			140	110	185	315	500	700	12	20	20	45	50	50	50	50	50	70	70
Rayon (mm)			2850	2403	3143	3143	3143	3143	3123	3110	2582	2606	1359	1900 *1)	2003	2050	2050	1900 *1)	2050
Axes			5	4	4	4	4	4	6	6	6	6	6	6	5	6	6	6	6
Répétabilité (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**
Masse unité mécanique (kg)			1200	1030	1600 (1330) *4,5	1600(1330) *4,5	2410 (1910) *4,5	2700	540	540	530	570	545	410	540	560	560	410	560
AMPLITUDE DES MOUVEMENTS (°)	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		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
VITESSE DE MOUVEMENT (°/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		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
J4 Moment/Inertie (Nm/kgm²)			147	53	88	155	250	490	22.0/0.65	39.2/0.88	39.2/0.88	206/28	206/28	206/28	150/6.3	206/28	206/28	294/28	294/28
J5 Moment/Inertie (Nm/kgm²)			53	-	-	-	-	-	22.0/0.65	39.2/0.88	39.2/0.88	206/28	206/28	206/28	68/2.5	206/28	176/10.8	294/28	294/28
J6 Moment/Inertie (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
Consommation d'énergie moyenne (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
PROTECTION	Unité méca standard/option		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
	Poignet et bras J3 standard/option		IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67

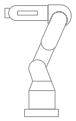
● standard ○ sur demande - non disponible ( ) avec option matériel ou logiciel *1) en fonction des caractéristiques du rail ** Basé sur ISO9283



M-800 M-900 M-1000

ROBOT SÉRIE										
Version			*i*A	*i*B						*i*A
Type			60	280	280L	330L	360E	400L	700E	
CONTRÔLEUR	Contrôleur	R-30*i*B Plus	•	•	•	•	•	•	•	•
	Compact		-	-	-	-	-	-	-	-
	Open Air		-	-	-	-	-	-	-	-
	Mate		-	-	-	-	-	-	-	-
	Type A		•	•	•	•	•	-	-	•
	Type B		○	○	○	○	○	•	•	○
Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)			60	280	280	330	360	400	700	1000
Rayon (mm)			2040	2655	3103	3203	2655	3704	2832	3253
Axes			6	6	6	6	6	6	6	6
Répétabilité (mm)			± 0.03**	± 0.1**	± 0.1**	± 0.1**	± 0.1**	± 0.1**	± 0.1**	± 0.1**
Masse unité mécanique (kg)			820	1700	1600	1780	1540	3150	3040	5300
AMPLITUDE DES MOUVEMENTS (°)	J1		370	370	370	370	370	360	360	330
	J2		225	151	151	151	151	154	154	145
	J3		340	224	224	164	224	160	160	260
	J4		720	720	720	720	720	720	720	720
	J5		250	250	250	250	250	244	244	240
	J6		720	720	720	720	720	720	720	720
	E1		-	-	-	-	-	-	-	-
VITESSE DE MOUVEMENT (°/S)	J1		150	110	110	100	100	80	80	60
	J2		150	105	105	85	105	80	80	50
	J3		150	100	100	85	100	80	80	50
	J4		260	110	125	90	110	100	100	70
	J5		260	110	125	85	110	100	100	70
	J6		400	180	205	165	180	160	160	85
	E1		-	-	-	-	-	-	-	-
J4 Moment/Inertie (Nm/kgm²)			210/30	1960/ 260(460)	1700/ 215(340)	2205/340	2330/500	3400/1098	5000/1098	8800/1750
J5 Moment/Inertie (Nm/kgm²)			210/30	1960/ 260(460)	1700/ 215(340)	2205/340	2330/500	3400/1098	5000/1098	8800/1750
J6 Moment/Inertie (Nm/kgm²)			130/20	1050/ 160(360)	950/ 140(260)	1200/220	1280/360	1725/444	2800/444	5800/840
Consommation d'énergie moyenne (Kw)			2.5	3	3	3	3	5	5	8
PROTECTION	Unité méca standard/option		IP54	IP54/IP56	IP54/IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54/IP56	IP54/IP56	IP54
	Poignet et bras J3 standard/option		IP54	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67

● standard ○ sur demande - non disponible ( ) avec option matériel ou logiciel ** Basé sur ISO9283



M-2000

R-1000











ROBOT SÉRIE										
Version		*i*A				*i*A				
Type		900L	1200	1700L	2300	80H	80F	100F	120F-7B	130F
CONTRÔLEUR	Contrôleur R-30*i*B Plus	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Compact	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Open Air	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Mate	-	-	-	-	○	○	○	○	○
	Type A	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Type B	○	○	○	○	○	○	○	○	○
Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)		900	1200(1350)	1700	2300	80	80	100	120	130
Rayon (mm)		4683	3734	4683	3734	2230	2230	2230	2230	2230
Axes		6	6	6	6	5	6	6	7	6
Répétabilité (mm)		± 0.18**	± 0.18**	± 0.27**	± 0.18**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.03**
Masse unité mécanique (kg)		9600	8600	12500	11000	610	620	665	790	675
AMPLITUDE DES MOUVEMENTS (°)	J1	330	330	330	330	360	360	360	360	360
	J2	160	160	160	160	245	245	245	200	245
	J3	165	165	165	165	215	360	360	385	360
	J4	720	720	720	720	20	720	720	720	720
	J5	240	240	240	240	720	250	250	250	250
	J6	720	720	720	720	-	720	720	720	720
	E1	-	-	-	-	-	-	-	225	-
VITESSE DE MOUVEMENT (°/S)	J1	45	45	20	20	185	170	130	130	130
	J2	30	30 (25)	14	14	180	140	110	110	110
	J3	30	30	14	14	180	160	120	120	120
	J4	50	50	18	18	180	230	170	170	170
	J5	50	50	18	18	500	230	170	170	170
	J6	70	70	40	40	-	350	250	250	250
	E1	-	-	-	-	-	-	-	130	-
J4 Moment/Inertie (Nm/kgm²)		14700/2989	14700/2989	29400/7500	29400/7500	-/48	380/30	690/57	800/71	800/71
J5 Moment/Inertie (Nm/kgm²)		14700/2989	14700/2989	29400/7500	29400/7500	-/25	380/30	690/57	800/71	800/71
J6 Moment/Inertie (Nm/kgm²)		4900/2195	4900/2195	8820/5500	8820/5500	-	200/20	260/32	360/38	360/38
Consommation d'énergie moyenne (Kw)		8	8	8	8	2.5	2.5	2.5	2.5	3
PROTECTION	Unité méca standard/option	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56
	Poignet et bras J3 standard/option	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67

● standard ○ sur demande - non disponible ( ) avec option matériel ou logiciel ** Basé sur ISO9283

R-2000





ROBOT SÉRIE																		
Version			*i*C	*i*D	*i*C	*i*C	*i*D	*i*C	*i*C	*i*C	*i*D	*i*C						
Type			100P	100FH	125L	165F	165FH	190S	165R	210F	210FH	210L	210WE	210R	220U	240F	270F	270R
CONTRÔLEUR	Contrôleur	R-30*i*B Plus	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Compact		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Open Air		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Mate		-	o	o	o	o	-	-	o	o	-	-	-	-	o	-	-
	Type A		•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Type B		o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o
Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)			100	100	125	165	165	190	165	210	210	210	210	210	220	240	270	270
Rayon (mm)			3540	2605	3100	2655	2605	2040	3095	2655	2605	3100	2450	3095	2518	2655	2655	3095
Axes			6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
Répétabilité (mm)			± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.03**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.1**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**
Masse unité mécanique (kg)			1470	1150	1115	1090	1130	1120	1370	1090	1130	1350	1180	1370	1020	1090	1320	1590
AMPLITUDE DES MOUVEMENTS (°)	J1		370	370	370	370	370	370	370	370	370	370	330	370	370	370	370	370
	J2		200	140	136	136	140	210	200	136	140	136	141	200	136	136	136	200
	J3		375	234	301	312	234	340	375	312	234	301	318	375	312	312	312	375
	J4		720	420	720	720	420	720	720	720	420	720	720	720	720	720	720	720
	J5		250	250	250	250	250	250	250	250	250	250	250	250	250	250	250	250
	J6		720	420	720	720	420	720	720	720	420	720	720	720	720	720	720	720
VITESSE DE MOUVEMENT (°/S)	J1		120	105	130	130	130	105	115	120	120	105	95	105	120	115	105	105
	J2		100	130	115	115	110	90	110	105	90	90	85	100	85	90	90	85
	J3		115	130	125	125	115	145	125	110	100	85	95	110	110	105	85	85
	J4		140	200	180	180	175	120	180	140	140	120	120	140	140	130	120	120
	J5		140	160	180	180	170	120	180	140	130	120	120	140	140	130	120	120
	J6		210	300	260	260	280	200	260	220	220	200	190	220	220	210	200	200
J4 Moment/Inertie (Nm/kgm²)			1000/227	850/90	710/72	940/120	1000/122	1200/200	940/89	1360/225.4	1380/228	1700/320	1333/141.1	1360/147	1360/147	1400/250	1730/320	1730/320
J5 Moment/Inertie (Nm/kgm²)			1000/227	850/90	710/72	940/120	1000/122	1200/200	940/89	1360/225.4	1380/228	1700/320	1333/141.1	1360/147	1360/147	1400/250	1730/320	1730/320
J6 Moment/Inertie (Nm/kgm²)			706/196	450/50	355/40	490/100	620/100	630/180	490/46	735/196	735/196	900/230	706/78.4	735/82	735/82	800/200	900/230	900/230
Consommation d'énergie moyenne (Kw)			2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	3	2.5	2.5	2.5	2.5	3	2.5	3	3	2.5	3
PROTECTION	Unité méca standard/option		IP54	IP54	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54	IP54	IP54 /IP56	IP54/IP56	IP54	IP54/IP56	IP67	IP54/IP56	IP54		IP54/IP56	IP54
	Poignet et bras J3 standard/option		IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67		IP67	IP67

● standard O sur demande - non disponible ( ) avec option matériel ou logiciel ** Basé sur ISO9283

COBOTS





ROBOT SÉRIE			CR						CRX			
Version		*i*A				*i*B	*i*A					
Type		4	7	7L	14L	15	35	5	10	10L	20L	25
CONTRÔLEUR	Contrôleur R-30*i*B Plus	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Mini Plus	-	-	-	-	-	-	•	•	•	•	•
	Compact	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Open Air	o	o	o	-	-	-	-	-	-	-	-
	Mate	•	•	•	•	-	-	-	-	-	-	-
	Type A	-	-	-	-	•	•	-	-	-	-	-
	Type B	-	-	-	-	-	o	-	-	-	-	-
Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)		4	7	7	14	15	35 (50) [*20]	5	10	10	20	25 (30) [*20]
Rayon (mm)		550	717	911	911[*9]	1441	1831	994	1249	1418	1418	1889
Axes		6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
Répétabilité (mm)		± 0.01**	± 0.01**	± 0.01**	± 0.01**	± 0.02**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.04**	± 0.04**	± 0.04**	± 0.05**
Masse unité mécanique (kg)		48	53	55	55	255	375	25	40	40	41	135
AMPLITUDE DES MOUVEMENTS (°)	J1	340/360	340/360	340/360	340/360	340	370	400	380	360	360	360
	J2	150	166	166	166	180	215	360	360	360	360	360
	J3	354	374	383	383	312	338	635	570	540	540	540
	J4	380	380	380	380	380	400	380	380	380	380	380
	J5	200	240	240	240	280	280	360	360	360	360	360
	J6	720	720	720	720	900	900	450	450	450	450	450
VITESSE DE MOUVEMENT (°/S)	J1						750 [*7]	150	120	120	80	80
	J2						750 [*7]	150	120	120	80	80
	J3						750 [*7]	180	180	180	120	120
	J4						750 [*7]	225	180	180	112	180
	J5						750 [*7]	225	180	180	90	180
	J6						750 [*7]	225	180	180	112	180
Force maximale de poussée (N)		1000 [*7]	1000 [*7]	1000 [*7]	500	800/1500 [*8]	750	1000 [*11]	1000 [*11]	1000 [*11]	1000	1000 [*11]
J4 Moment/Inertie (Nm/kgm²)		8.86/02	16.6/0.47	16.6/0.47	31.0/0.66	26.0/0.90	110/4	19/0.77	34.8 / 1.28	34.8 / 1.28	70/4	100/4.70
J5 Moment/Inertie (Nm/kgm²)		8.86/02	16.6/0.47	16.6/0.47	31.0/0.66	26.0/0.90	110/4	15.4/0.50	26.0 / 0.90	26.0 / 0.90	64/4	74/4
J6 Moment/Inertie (Nm/kgm²)		4.9/0.067	9.4/0.15	9.4/0.15	13.4/0.30	11.0/0.30	60.0/1.5	6.7/0.10	11.0 / 0.30	11.0 / 0.30	30/2	32/2
Consommation d'énergie moyenne (Kw)		0.5	0.5	0.5	0.5	1	1	0.3	0.3	0.3	0.4	0.4
PROTECTION	Unité méca standard/option	IP67	IP67	IP67	IP67	IP54	IP54	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67
	Poignet et bras J3 standard/option	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67

● standard ○ sur demande - non disponible *7) En cas de fixation au mur, l'espace de travail sera restreint en fonction de la charge embarquée. *8) vitesse cartésienne max. 800 mm/s en mode collaboratif (1500 mm/s en mode high speed, avec sécurisation de la zone)
* 9) 911 mm (capacité de charge <12 kg) - 820 mm (capacité de charge ≥ 12 kg) * 10) Lors de mouvements courts, la vitesse peut ne pas atteindre la valeur maximale indiquée. *11) 2000 mm/s en mode high speed * 20) logiciels mis à jour ** Basé sur ISO9283



M-1 M-2 M-3 DR-3




ROBOT SÉRIE																			
Version			*i*A						*i*A							*i*A			*i*B	
Type			1H	0.5S	0.5A	1HL	0.5SL	0.5AL	3S	3A	3SL	3AL	6H	6HL	6S	6A	12H	6	8L
CONTRÔLEUR	Contrôleur	R-30*i*B Plus	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Compact		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Open Air		•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	-	•
	Mate		o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	-	o
	Type A		-	-	-	-	-	-	o	o	o	o	o	o	o	o	o	•	o
	Type B		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)			1	0.5 (1)	0.5 (1)	1	0.5 (1)	0.5 (1)	3	3	3	3	6	6	6(8)	6	12	6	8
Rayon (mm)			280	280	280	420	420	420	800	800	1130	1130	800	1130	1350	1350	1350	1200	1600
Axes			3	4	6	3	4	6	4	6	4	6	3	3	4	6	3	4	4
Répétabilité (mm)			± 0.02	± 0.02	± 0.02	± 0.03	± 0.03	± 0.03	± 0.1	± 0.1	± 0.1	± 0.1	± 0.1	± 0.1	± 0.1	± 0.1	± 0.1	± 0.03**	± 0.03**
Masse unité mécanique (kg)			18 (*21)	20 (*12)	23 (*12)	21 (*12)	23 (*12)	26 (*12)	120	140	120	140	115	115	160	175	155	250	170
AMPLITUDE DES MOUVEMENTS (°)	J1		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 1200x450 (*13)	ø 1600x500 (*13)
	J2																		
	J3																		
	J4		-	720	720	-	720	720	720	720	720	720	-	-	720	720	-	720	720
	J5		-	-	300	-	-	300	-	300	-	300	-	-	-	300	-	-	-
	J6		-	-	720	-	-	720	-	720	-	720	-	-	-	720	-	-	-
VITESSE DE MOUVEMENT (°/S)	J1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	5500 mm/sec	10000 mm/sec
	J2		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
	J3		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
	J4		-	3000	1440	-	3000	1440	3500	1700	3500	1700	-	-	4000	4000	-	1714	2000
	J5		-	-	1440	-	-	1440	-	1700	-	1700	-	-	-	2000	-	-	-
	J6		-	-	1440	-	-	1440	-	1700	-	1700	-	-	-	2000	-	-	-
J4 Moment/Inertie (Nm/kgm²)			*14)						*14)						*14)			-- / 0.025 (0.06)	-- / 0.2
J5 Moment/Inertie (Nm/kgm²)			*14)						*14)						*14)			*14)	*14)
J6 Moment/Inertie (Nm/kgm²)			*14)						*14)						*14)			*14)	*14)
Consommation d'énergie moyenne (Kw)			0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
PROTECTION	Unité méca standard/option		IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67	IP67	IP67	IP69K	IP69K
	Poignet et bras J3 standard/option		IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP69K	IP69K	IP69K	IP69K	IP69K	IP69K	IP67	IP67	IP67	IP69K	IP69K

● standard O sur demande - non disponible ( ) avec option matériel ou logiciel *12) avec support de fixation *13) Ø en mm by *14) se référer au diagramme de charge du poignet ** Basé sur ISO9283



SR

PALETTISATION

M-710 | R-1000 | M-410



ROBOT SÉRIE																			
Version			*i*A								*i*C	*i*A	*i*C	*i*B	*i*C			*i*B
Type			3	3C	3U	3H	6	6C	6H	12	20	50H	80H	110	140H	185	315	500	700
CONTRÔLEUR	Contrôleur	R-30*i*B Plus	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Compact		•	•	•	•	•	•	•	•	•	-	-	-	-	-	-	-	-
	Open Air		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Mate		-	-	-	-	-	-	-	-	-	o	o	-	-	-	-	-	-
	Type A		-	-	-	-	-	-	-	-	-	•	•	•	•	•	•	•	•
	Type B		-	-	-	-	-	-	-	-	-	o	o	o	o	o	o	o	o
Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)			3	3	3	3	6	6	6	12	20	50	80	110	140	185	315	500	700
Rayon (mm)			400	400	350	400	650	650	650	900	1100	2003	2230	2403	2850	3143	3143	3143	3143
Axes			4	4	4	3	4	4	3	4	4	5	5	4	5	4	4	4	4
Répétabilité (mm)			± 0.01(J1, J2) ± 0.01 (J3) ± 0.004° (J4) **	± 0.01(J1, J2) ± 0.01 (J3) ± 0.004° (J4) **	± 0.01(J1, J2) ± 0.01 (J3) ± 0.004°(J4)	± 0.01(J1, J2) ± 0.01 J3) **	± 0.01(J1, J2) ± 0.01 (J3) ± 0.004° (J4) **	± 0.01(J1, J2) ± 0.01 (J3) ± 0.004° (J4) **	± 0.01(J1, J2) ± 0.01 (J3) **	± 0.015(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
Masse unité mécanique (kg)			19	21	27	17	30	32	28	53	64	540	610	1030	1200	1600 (1330)*4,5	1600 (1330)*4,5	2410 (1910)*4,5	2700
AMPLITUDE DES MOUVEMENTS (°)	J1		284	284	450	284	296	296	296	290	290	360	360	370	360	360	360	370	360
	J2		290	290	450	290	300	300	300	290	290	225	245	125	155	144	144	144	144
	J3		200 mm*16)	200 mm*16)	140 mm	200 mm*16)	210 mm*16)	210 mm*16)	210 mm*16)	450 mm optional 300 mm	450 mm optional 300 mm	440	215	140	112	136	136	136	136
	J4		1440	1440	1440	-	1440	1440	-	1440	1440	234	20	720	20	720	720	720	540
	J5		-	-	-	-	-	-	-	-	-	720	720	-	720	-	-	-	-
	J6		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
VITESSE DE MOUVEMENT (°/S)	J1		720	720	610	720	440	440	440	440	440	175	185	145	140	140	90	85	60
	J2		780	780	840	780	700	700	700	510	500	175	180	130	115	140	100	85	60
	J3		1800 mm/sec	1800 mm/sec	1500 mm/sec	1800 mm/sec	2000 mm/sec	2000 mm/sec	2000 mm/sec	2800 mm/sec	2800 mm/sec	175	180	140	135	140	110	85	60
	J4		3000	3000	3000	-	2500	2500	-	2500	1700	175	180	420	135	305	195	200	120
	J5		-	-	-	-	-	-	-	-	-	720	500	-	420	-	-	-	-
	J6		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
J4 Moment/Inertie (Nm/kgm²)			--/0.06	--/0.06	--/0.06	-	--/0.12	--/0.12	-	--/0.30	--/0.45	150/6.3	-/48	53	147	88	155	250	490
J5 Moment/Inertie (Nm/kgm²)			-	-	-	-	-	-	-	-	-	68/2.5	-/25	-	53	-	-	-	-
J6 Moment/Inertie (Nm/kgm²)			-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Consommation d'énergie moyenne (Kw)			0.25	0.25	0.25	0.25	0.35	0.35	0.35	0.45	0.45	2.5	2.5	1	3	3	3	3	3
PROTECTION	Unité méca standard/option		IP20	IP54	IP20	IP20	IP20	IP54	IP20	IP20 / IP65	IP20 / IP65	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54
	Poignet et bras J3 standard/option		IP20	IP54	IP20	IP20	IP20	IP54	IP20	IP20 / IP65	IP20 / IP65	IP67	IP67	IP67	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54

● standard ○ sur demande - non disponible ( ) avec option matériel ou logiciel *4) sur chaise (avec contrôleur) *5) base compacte (sans contrôleur) *16) axe z ** Basé sur ISO9283

SOUDAGE ARC

PEINTURE



ROBOT SÉRIE		ARC MATE 50		ARC MATE 100			ARC MATE 120				PAINT MATE 200	P-40	P-50	P-250	P-350	Package Automobile P-35/P-1000	
																	
Version		*i*D									*i*A	*i*A	*i*B	*i*B	*i*B	*i*A	*i*A
Type		-	7L	8L	10L	16S	-	12L	35	-	5L		10L	15	45		
CONTRÔLEUR	Contrôleur R-30*i*B Plus	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Compact	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Open Air	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Mate	•	•	○	○	○	○	○	○	○	•	•	•	-	-	-	-
	Type A	-	-	•	•	○	•	•	○	•	-	-	-	•	•	•	•
	Type B	-	-	○	○	○	○	○	○	○	-	-	-	-	-	-	-
Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)		7	7	8	10	16	12	12	35	3 (25)	5	5	10	15	45	20	15
Rayon (mm)		717	911	2032	1636	1103	1441	2272	1831	1831	892	1300	1800	2800	2606	4318	2848
Axes		6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	5	7
Répétabilité (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**
Masse unité mécanique (kg)		25	27	180	150	140	145	250	250	250	37	110	331	530	590	700	700
AMPLITUDE DES MOUVEMENTS (°)	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
VITESSE DE MOUVEMENT (°/S)	J1	450	370	210	260	290	260	210	180	210	270	220	140	160	180	75	125
	J2	380	310	210	240	270	240	210	180	210	270	190	140	160	180	100	125
	J3	520	410	220	260	270	260	265	200	265	270	240	160	160	180	100	120
	J4	550	550	430	430	430	430	420	350	420	450	450	375	375	250	50	120
	J5	545	545	450	450	450	450	450	350	420	450	450	430	430	250	50	200
	J6	1000	1000	720	720	730	720	720	400	720	720	720	545	545	250	-	200
	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	200
J4 Moment/Inertie (Nm/kgm²)		16.6/0.47	16.6/0.47	16.1/0.63	22.0/0.65	26.0/0.90	26.0/0.90	22.0/0.65	110.0/4.0	52.0/2.4	11.9/0.3	11.9/0.3	43.35/1.954	65.4/2.999	206 / 28		
J5 Moment/Inertie (Nm/kgm²)		16.6/0.47	16.6/0.47	16.1/0.63	22.0/0.65	26.0/0.90	26.0/0.90	22.0/0.65	110.0/4.0	52.0/2.4	11.9/0.3	11.9/0.3	36.86/1.413	55.3/2.158	206 / 28		
J6 Moment/Inertie (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		
Consommation d'énergie moyenne (Kw)		0.5	0.5	1	1	1	1	1	1	1	0.5	0.8	0.8	3.5	2.5	3.5	
PROTECTION	Unité méca standard/option	IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	*15)	*15)	*15)	*15)	*15)	*15)	*15)
	Poignet et bras J3 standard/option	IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	*15)	*15)	*15)	*15)	*15)	*15)	*15)

● standard ○ sur demande - non disponible ( ) avec option matériel ou logiciel *1) en fonction des caractéristiques du rail *15) certifié ATEX Cat. II Groupe 2G et 2D ** Basé sur ISO9283

Une plateforme de commande commune –

Des opportunités infinies

THAT's FANUC!



FA
CNC,
Servo-moteurs
et Lasers

ROBOTS
Robots industriels,
Accessoires
et Logiciels

ROBOCUT
Machines
d'électroérosion
à fil

ROBODRILL
Centres d'usinage
CNC compactes

ROBOSHOT
Machines
d'injection
plastique électrique

IoT
Solutions
Industrie 4.0

WWW.FANUC.EU

MBR-00119-FR-V23-09/2023

Les informations techniques sont soumises à modification sans préavis. Tous droits réservés. ©2023 FANUC Europe Corporation