

THE FACTORY AUTOMATION COMPANY

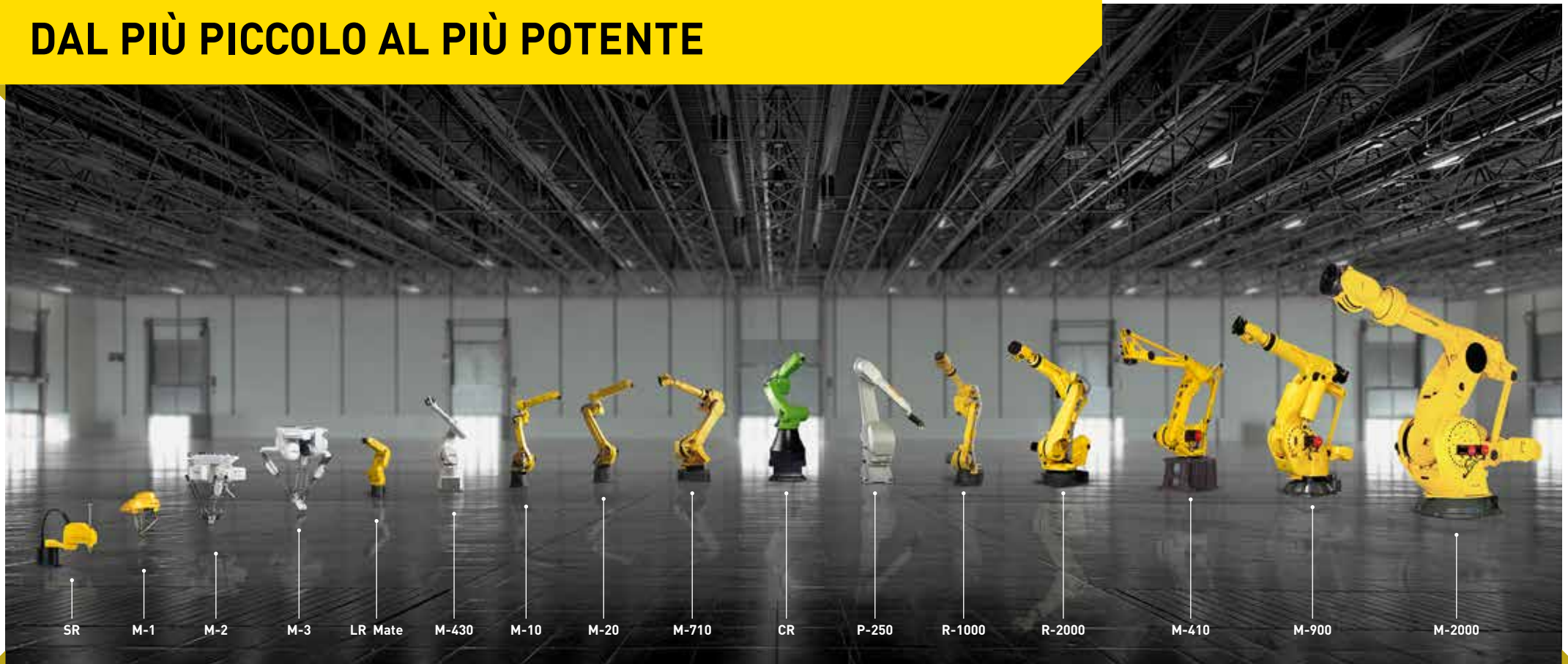
FANUC

# Robot

Gamma Prodotti



# DAL PIÙ PICCOLO AL PIÙ POTENTE



## 100% FANUC

FANUC offre la gamma di robot più ampia al mondo per rispondere alle esigenze dei diversi settori industriali. I robot sono componenti chiave nelle automazioni, vengono prodotti in serie, hanno elevate prestazioni, alta affidabilità, flessibilità di impiego, opzioni specifiche per ciascuna applicazione, facile integrazione, del "colore" privilegiato dalle aziende leader.

FANUC è leader mondiale nella produzione di componenti per l'automazione industriale, con quasi 40 anni di esperienza nella robotica, oltre 550.000 robot installati in tutto il mondo, e una rete di assistenza capillare.

### Vantaggi:

- oltre 100 modelli diversi di robot
- capacità di carico fino a 2.300 kg
- sbraccio fino a 4.680 mm
- affidabilità del 99,99%
- facilità di utilizzo
- consumo energetico ottimizzato
- disponibilità dei ricambi per l'intero ciclo di vita

## Abbiamo trasformato complicati scenari in semplice automazione industriale:

tutti i robot di FANUC, CNC e macchine condividono una piattaforma di controllo comune. Ciò significa che i robot utilizzati per il carico e scarico possono essere integrati rapidamente e facilmente nel vostro sistema di macchine operative. Una macchina ed un robot possono essere collegati tra loro facilmente attraverso un'interfaccia FANUC. Gli schermi sono forniti nel CNC per monitorare e controllare il robot e viceversa. Forniamo anche soluzioni di rete potenti per consentire la connettività di linee di produzione automatizzate e sistemi di macchine produttive.

# UNA PIATTAFORMA DI CONTROLLO COMUNE - INFINITE OPPORTUNITÀ



oltre

**550.000**  
robot installati  
in tutto il mondo

capacità mensile di  
produzione pari a

**7.000**  
robot

# INDICE

## Robot Antropomorfi



## Robot Collaborativi



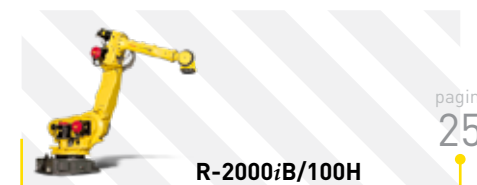
## Robots Delta



## Robots SCARA



## Robot Pallettizzatori



**Robot  
Per saldatura ad arco**



pagina  
**27**

**Serie ARC Mate 0**



pagina  
**27**

**Serie ARC Mate 50**



pagina  
**27**

**Serie ARC Mate 100**



pagina  
**27**

**Serie ARC Mate 120**



pagina  
**27**

**M-710iC/12L**



pagina  
**27**

**M-710iC/20L**

**Robot  
Top mount**



pagina  
**28**

**M-20iA/20T, /20MT, /35MT**



pagina  
**28**

**M-710iC/50T, /70T**

**Robot  
Di verniciatura**



pagina  
**29**

**Serie Paint Mate 200**



pagina  
**29**

**Serie P-40**



pagina  
**29**

**Serie P-50**



pagina  
**29**

**Serie P-250**



pagina  
**29**

**Serie P-350**

**Controllore**



pagina  
**30**

**Controllore R-30iB Plus**



pagina  
**31**

**iPendant Touch**

**Accessori  
e funzioni**

pagina  
**32**

**iRVision**

pagina  
**34**

**Zero Downtime**

pagina  
**35**

**ROBOGUIDE**

pagina  
**36**

**Assistenza  
e supporto**

pagina  
**38**

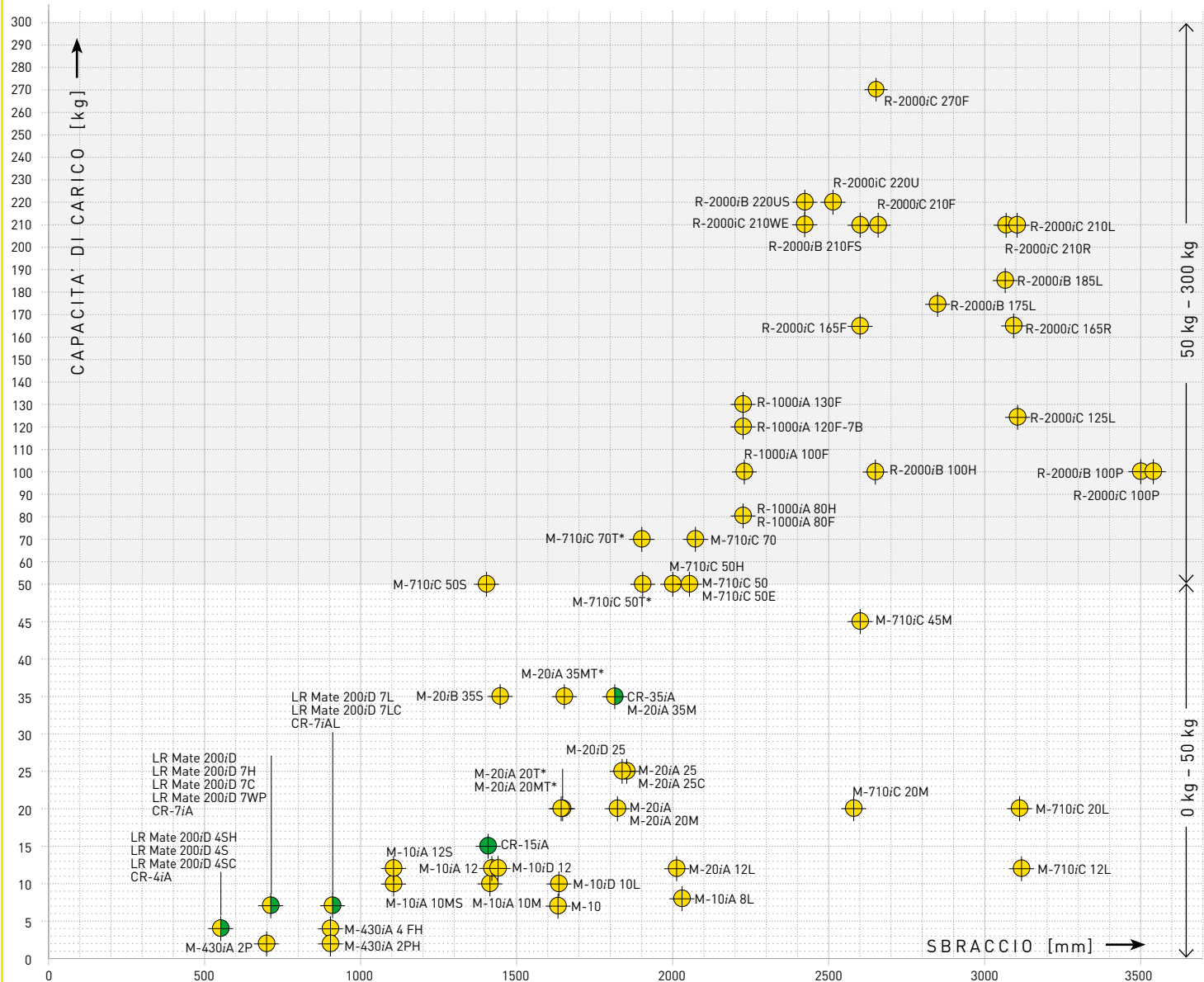
**Panoramica  
sui robot**

pagina  
**43**

# TROVATE IL VOSTRO

# ROBOT ANTROPOMORFO

LR Mate | M-430 | M-10 | M-20 | M-710 | R-1000 | R-2000 | CR



**Serie LR Mate**  
Pagina ..... 8



**Serie M-430**  
Pagina ..... 9



**Serie M-10**  
Pagina ..... 10



**Serie M-20**  
Pagina ..... 11



**Serie M-710**  
Pagina ..... 13



**Serie R-1000**  
Pagina ..... 16



**Serie R-2000**  
Pagina .... 17



**Serie CR**  
Pagina ..... 18

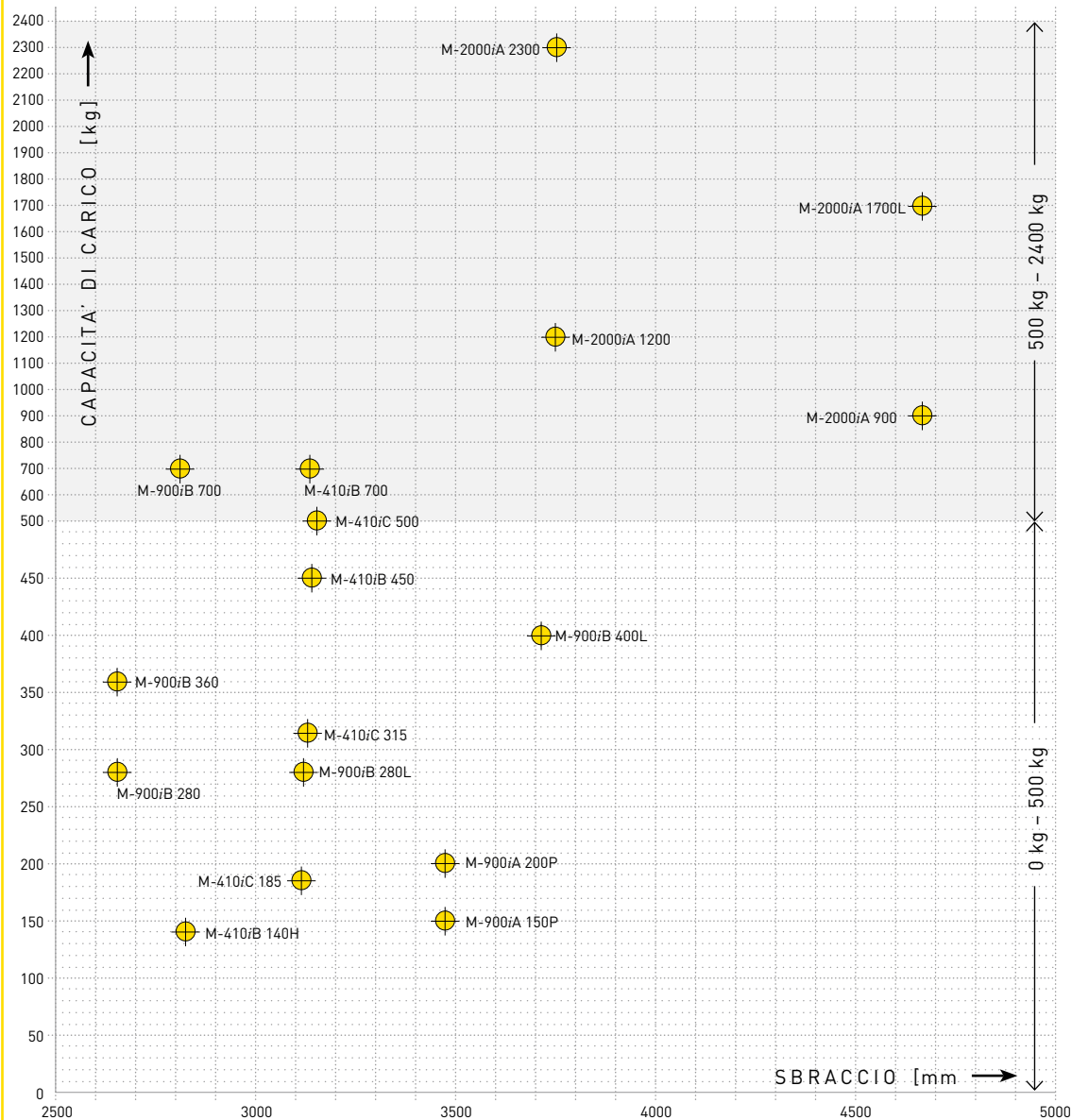


\*1) a seconda delle specifiche della rotaia

# TROVATE IL VOSTRO

# ROBOT ANTROPOMORFO

M-410 | M-900 | M-2000



**Serie M-410**  
Pagina ..... 12



**Serie M-900**  
Pagina ..... 14



**Serie M-2000**  
Pagina ..... 15



\*1) a seconda delle specifiche della rotaia

# Serie LR Mate



Portata massima al polso: **7 kg**



Sbraccio: **911 mm**



LR Mate 200iD

## Versioni disponibili:

LR Mate 200iD/4SH	Braccio corto, 5 Assi (2 valvole solenoidi integrate)
LR Mate 200iD/4S	Braccio corto (2 valvole solenoidi integrate)
LR Mate 200iD/4SC	Braccio corto, camera bianca, grasso commestibile (2 valvole solenoidi integrate)
LR Mate 200iD/7H	5 Assi, (2 valvole solenoidi integrate)
LR Mate 200iD/7C	Camera bianca, grasso commestibile (2 valvole solenoidi integrate)
LR Mate 200iD/7WP	Ambiente di lavaggio
LR Mate 200iD	Modello standard, (2 valvole solenoidi integrate)
LR Mate 200iD/7L	Braccio lungo, (2 valvole solenoidi integrate)
LR Mate 200iD/7LC	Braccio lungo, camera bianca, grasso commestibile (2 valvole solenoidi integrate)



Robot			Controllore						Portata massima al polso (kg)	Sbraccio (mm)	Assi controllati	Ripetibilità (mm)	Peso unità meccanica (kg)	Area di lavoro [°]						Velocità massima [°/s]						J4 Momento/Inerzia [Nm/kgm <sup>2</sup> ]	J5 Momento/Inerzia [Nm/kgm <sup>2</sup> ]	J6 Momento/Inerzia [Nm/kgm <sup>2</sup> ]	Consumo medio di energia [kW]	Gradodi protezione	
Serie	Versione	Tipo	Versione	Tipo di cabinet				J1						J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	Corpo standard/opzionale					Polso & braccio J3 standard/opzionale	
LR Mate 200	iD	4SH	●	-	○	●	-	-	4	550	5	± 0.013**	19	360	230	402	240	720	-	460	460	520	560	1500	-	8.86/0.2	4.0/0.046 (5.5/0.083)	-	0.5	IP67	IP67
LR Mate 200	iD	4S	●	-	○	●	-	-	4	550	6	± 0.01**	20	360	230	402	380	240	720	460	460	520	560	900	8.86/0.2	8.86/0.2	4.9/0.067	0.5	IP67	IP67	
LR Mate 200	iD	4SC	●	-	○	●	-	-	4	550	6	± 0.013**	20	360	230	402	380	236	720	460	460	520	560	900	8.86/0.2	8.86/0.2	4.9/0.067	0.5	IP67	IP67	
LR Mate 200	iD	7H	●	-	○	●	-	-	7	717	5	± 0.018**	24	360	245	420	250	720	-	450	380	520	545	1500	-	16.6/0.47	4.0/0.046 (5.5/0.15)	-	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K
LR Mate 200	iD	7C	●	-	○	●	-	-	7	717	6	± 0.018**	25	360	245	420	380	250	720	450	380	520	550	545	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67	IP67
LR Mate 200	iD	7WP	●	-	-	●	-	-	7	717	6	± 0.018**	25	360	245	420	380	250	720	450	380	520	550	545	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K
LR Mate 200	iD		●	-	○	●	-	-	7	717	6	± 0.01**	25	360	245	420	380	250	720	450	380	520	550	545	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K
LR Mate 200	iD	7L	●	-	○	●	-	-	7	911	6	± 0.01**	27	360	245	430	380	250	720	370	310	410	550	545	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K
LR Mate 200	iD	7LC	●	-	○	●	-	-	7	911	6	± 0.018**	27	360	245	430	380	250	720	370	310	410	550	545	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67	IP67

● standard ○ a richiesta - non disponibile [ ] con opzione hardware e / o software \*\* Basato su ISO9283



# Serie M-430



Portata massima al polso: **4 kg**



Sbraccio: **900 mm**

## Versioni disponibili:

M-430iA/2P 6 Assi

M-430iA/2PH 6 Assi

M-430iA/4FH 5 Assi



M-430iA/4FH



Robot			Controllore								Portata massima al polso (kg)	Sbraccio (mm)	Assi controllati	Ripetibilità (mm)	Peso unità meccanica (kg)	Area di lavoro [°]						Velocità massima [°/s]						J4 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J5 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J6 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	Consumo medio di energia (kW)	Gradoli protezione	
Serie	Versione	Tipo	Versione		Tipo di cabinet				J1	J2						J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	Corpo standard/opzionale	Polso & braccio J3 standard/opzionale						
M-430	iA	2P	●		-	-	-	●	○	2	700	6	± 0.5	45	360	230	400	380	300	540	300	320	340	300	300	720	3.5/0.032	3.5/0.032	1.5/0.0065	1	IP67	IP67	
M-430	iA	2PH	●		-	-	-	●	○	2	900	6	± 0.5	57	360	230	383	380	300	540	300	320	320	500	500	1700	3.5/0.032	3.5/0.032	1.5/0.0065	1	IP67	IP67	
M-430	iA	4FH	●		-	-	-	●	○	4	900	5	± 0.5	55	360	230	383	300	540	-	300	320	320	360	2000	-	3.5/0.064	0/0.01	-	1	IP67	IP67	

● standard ○ a richiesta - non disponibile [ ] con opzione hardware e / o software

# Serie M-10



Portata massima  
al polso: **12 kg**



Sbraccio:  
**2028 mm**



M-10iD/12

## Versioni disponibili:

M-10iA/7L	Braccio lungo, polso cavo
M-10iA/8L	Braccio lungo, polso cavo
M-10iA/10MS	Braccio corto, alta inerzia
M-10iA/10M	Alta inerzia
M-10iD/10L	Braccio lungo, polso cavo
M-10iA/12	Polso cavo
M-10iA/12S	Braccio corto, polso cavo
M-10iD/12	Polso cavo



Robot			Controllore							Portata massima al polso (kg)	Sbraccio (mm)	Assi controllati	Ripetibilità (mm)	Peso unità meccanica (kg)	Area di lavoro [°]						Velocità massima [°/s]						J4 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J5 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J6 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	Consumo medio di energia (kW)	Gradodi protezione	
Serie	Versione	Tipo	Versione	Tipo di cabinet					J1						J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	Corpo standard/opzionale					Polso & braccio J3 standard/opzionale	
M-10	iA	7L	●		-	-	○	●	○	7	1633	6	± 0.03**	135	340 (360)	250	447	380	280 (380)	540 (720)	230	225	230	430	430	630	15.7/0.63	10.1/0.38	5.9/0.061	1	IP54 /IP55	IP67
M-10	iA	8L	●		-	-	○	●	○	8	2028	6	± 0.04**	150	340 (370)	255	462	400	280 (360)	540 (900)	200	200	210	430	430	630	16.1/0.63	16.1/0.63	5.9/0.061	1	IP54/IP55	IP67
M-10	iA	10MS	●		-	-	○	●	○	10	1101	6	± 0.03**	130	340 (360)	250	441	380	280	720	260	280	315	420	420	720	26.0/0.9	26.0/0.9	11.0/0.3	1	IP54 /IP55	IP67
M-10	iA	10M	●		-	-	○	●	○	10	1422	6	± 0.03** [±0.04***]	130	340 (360)	250	445	400	280	720	225	205	225	420	420	700	26.0/0.9	26.0/0.9	11.0/0.3	1	IP54 /IP55	IP67
M-10	iD	10L		●	-	-	○	●	○	10	1636	6	± 0.03**	150	340 (370)	235	450	380	380	900	260	240	260	430	450	720	22.0/0.65	22.0/0.65	9.8/0.17	1	IP54 /IP55	IP67
M-10	iA	12S	●		-	-	○	●	○	12	1098	6	± 0.03**	130	340 (360)	250	340	380	280 (380)	540 (720)	260	280	315	430	430	630	22.0/0.65	22.0/0.65	9.8/0.17	1	IP54 /IP55	IP67
M-10	iA	12	●		-	-	○	●	○	12	1420	6	± 0.03**	130	340 (360)	250	447	380	280 (380)	540 (720)	230	225	230	430	430	630	22.0/0.65	22.0/0.65	9.8/0.17	1	IP54 /IP55	IP67
M-10	iD	12		●	-	-	○	●	○	12	1441	6	± 0.02**	145	340 (370)	235	450	380	380	900	260	240	260	430	450	720	26.0/0.90	26.0/0.90	11.0/0.30	1	IP54 /IP55	IP67

● standard ○ a richiesta - non disponibile [ ] con opzione hardware e / o software \*\* Basato su ISO9283 \*\*\* con grasso commestibile

# Serie M-20



Portata massima al polso: **35 kg**



Sbraccio: **2009 mm**



M-20iB/25

## Versioni disponibili:

M-20iA/12L	Braccio lungo, polso cavo
M-20iA/20T	Top mount, polso cavo
M-20iA	Modello standard, polso cavo
M-20iB/25	Modello standard, (2 valvole solenoidi integrate)
M-20iD/25	Polso cavo
M-20iB/25C	Camera bianca
M-20iA/20M, /35M	Alta inerzia
M-20iA/20MT, /35MT	Alta inerzia, Top mount
M-20iB/35S	Braccio corto



Robot			Controllore						Portata massima al polso (kg)	Sbraccio (mm)	Assi controllati	Ripetibilità (mm)	Peso unità meccanica (kg)	Area di lavoro [°]						Velocità massima [°/s]						J4 Momento/Inerzia [Nm/kgm²]	J5 Momento/Inerzia [Nm/kgm²]	J6 Momento/Inerzia [Nm/kgm²]	Consumo medio di energia [kW]	Gradodi protezione		
Serie	Versione	Tipo	Versione	Tipo di cabinet										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Corpo standard/opzionale	Polso & braccio J3 standard/opzionale	
M-20	iA	12L	●		-	-	○	●	○	12	2009	6	± 0.03**	250	370	260	460.6	400	360	900	200	175	190	430	430	630	22.0/0.65	22.0/0.65	9.8/0.17	1	IP54 /IP55	IP67
M-20	iA	20T	●		-	-	-	●	○	20	1662 *1)	6	± 0.04**	185	*1)	300	586	400	360	900	*1)	175	180	360	360	550	44/1.04	44/1.04	22/0.28	1	IP54	IP67
M-20	iA		●		-	-	○	●	○	20	1811	6	± 0.03**	250	370	260	458	400	360	900	195	175	180	360	360	550	44.0/1.04	44.0/1.04	22.0/0.28	1	IP54 /IP55	IP67
M-20	iA	20M	●		-	-	○	●	○	20	1813	6	± 0.03** [±0.04***]	250	370	260	460.6	400	280	900	195	175	180	405	405	615	45.1/2.01	45.1/2.01	30.0/1.01	1	IP54 /IP55	IP67
M-20	iA	20MT	●		-	-	-	●	○	20	1663 *1)	6	± 0.04**	185	*1)	300	586	400	280	900	*1)	175	180	405	405	615	45.1/2.01	45.1/2.01	30.0/1.01	1	IP54	IP67
M-20	iB	25	●		-	-	○	●	○	25	1853	6	± 0.02**	210	340 (360)	240	303	400	290	540	205	205	260	415	415	880	51/2.2	51/2.2	31/1.2	1	IP67	IP67
M-20	iD	25	-	●	-	-	○	●	○	25	1831	6	± 0.02**	250	340 (370)	260	475	400	280 (360)	540 (900)	210	210	265	420	420	720	52.0/2.4	52.0/2.4	32.0/1.2	1	IP54/IP65	IP67
M-20	iB	25C	●		-	-	○	●	○	25	1853	6	± 0.023**	210	340 (360)	240	303	400	290	540	205	205	260	415	415	880	51/2.2	51 / 2.2	31 / 1.2	1	IP67	IP67
M-20	iA	35M	●		-	-	○	●	○	35	1813	6	± 0.03**	252	370	260	461.0	400	280	900	180	180	200	350	350	400	110/4	110/4	60.0/1.5	1	IP54 /IP55	IP67
M-20	iA	35MT	●		-	-	-	●	○	35	1663 *1)	6	± 0.04**	187	*1)	300	586	400	280	900	*1)	180	200	350	350	400	110/4	110/4	60.0/1.5	1	IP54	IP67
M-20	iB	35S		●	-	-	-	●	○	35	1445	6	± 0.02**	205	340 (360)	240	301.5	400	260	540	205	205	260	415	415	880	51 / 2.2	51 / 2.2	31 / 1.2	1	IP67	IP67

● standard ○ a richiesta - non disponibile ( ) con opzione hardware e / o software \*1) a seconda delle specifiche della rotai \*\* Basato su ISO9283 \*\*\*con grasso commestibile

# Serie M-410



Portata massima  
al polso: **700 kg**



Sbraccio:  
**3143 mm**



M-410iC/185

## Versioni disponibili:

M-410iB/140H 5 Assi

M-410iB/450, /700 Polso cavo

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



Robot			Controllore							Portata massima al polso (kg)	Sbraccio (mm)	Assi controllati	Ripetibilità (mm)	Peso unità meccanica (kg)	Area di lavoro [°]						Velocità massima [°/s]						Consumo medio di energia (kW)	Gradodi protezione				
Serie	Versione	Tipo	Versione		Tipo di cabinet										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6		J4 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J5 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J6 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	Corpo standard/opzionale	Polso & braccio J3 standard/opzionale
M-410	iB	140H	●		-	-	-	●	○	140	2850	5	± 0.2	1200	360	155	112	20	720	-	140	115	135	135	420	-	147	53	-	3	IP54	IP54
M-410	iC	110		●	-	-	-	●	○	110	2403	4	± 0.5	1030	370	125	140	720	-	145	130	140	420	-	-	53	-	-	3	IP54	IP54	
M-410	iC	185	●		-	-	-	●	○	185	3143	4	± 0.5	1600(1330)	360	144	136	720	-	140	140	140	305	-	-	88	-	-	3	IP54	IP54	
M-410	iC	315	●		-	-	-	●	○	315	3143	4	± 0.5	1600(1330)	360	144	136	720	-	90	100	110	195	-	-	155	-	-	3	IP54	IP54	
M-410	iB	450	●		-	-	-	●	○	450	3130	4	± 0.5	2430	360	145	135	540	-	70	70	70	180	-	-	196 [294]	-	-	3	IP54	IP54	
M-410	iC	500	●		-	-	-	●	○	500	3143	4	± 0.5	2410(1910)	370	144	136	720	-	85	85	85	200	-	-	250	-	-	3	IP54	IP54	
M-410	iB	700	●		-	-	-	●	○	700	3143	4	± 0.5	2700	360	144	136	540	-	60	60	60	120	-	-	490	-	-	3	IP54	IP54	

● standard ○ a richiesta - non disponibile [ ] con opzione hardware e / o software

# Serie M-710



Portata massima  
al polso: **70 kg**



Sbraccio:  
**3123 mm**



M-710iC 50

## Versioni disponibili:

M-710iC/12L, /20L	Braccio lungo
M-710iC/20M, /45M	Alta inerzia
M-710iC/50S	Braccio corto
M-710iC/50H	5 Assi
M-710iC/50, /70	Modello standard
M-710iC/50E	Polso offset
M-710iC/50T, /70T	Top mount



Robot			Controllore							Portata massima al polso (kg)	Sbraccio (mm)	Assi controllati	Ripetibilità (mm)	Peso unità meccanica (kg)	Area di lavoro [°]						Velocità massima [°/s]						J4 Momento/Inerzia [Nm/kgm <sup>2</sup> ]	J5 Momento/Inerzia [Nm/kgm <sup>2</sup> ]	J6 Momento/Inerzia [Nm/kgm <sup>2</sup> ]	Consumo medio di energia [kW]	Gradodi protezione	
Serie	Versione	Tipo	Versione		Tipo di cabinet										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Corpo standard/opzionale	Polso & braccio J3 standard/opzionale
M-710	iC	12L	●		-	-	○	●	○	12	3123	6	± 0.09**	540	360	225	434	400	380	720	180	180	180	400	430	630	22.0/0.65	22.0/0.65	9.8/0.17	2.5	IP54/IP67	IP67
M-710	iC	20L	●		-	-	○	●	○	20	3110	6	± 0.06**	540	360	225	432	400	280	900	175	175	180	350	360	600	39.2/0.88	39.2/0.88	19.6/0.25	2.5	IP54/IP67	IP67
M-710	iC	20M	●		-	-	○	●	○	20	2582	6	± 0.06**	530	360	225	435	400	280	900	175	175	180	350	360	600	39.2/0.88	39.2/0.88	19.6/0.25	2.5	IP54/IP67	IP67
M-710	iC	45M	●		-	-	○	●	○	45	2606	6	± 0.06**	570	360	225	440	800	250	800	180	180	180	250	250	360	206/28	206/28	127/20	2.5	IP54/IP67	IP67
M-710	iC	50S	●		-	-	○	●	○	50	1359	6	± 0.04**	545	360	169	376	720	250	720	175	175	175	250	250	355	206/28	206/28	127/11	2.5	IP54/IP67	IP67
M-710	iC	50T	●		-	-	○	●	○	50	1900*1)	6	± 0.07	410	*1)	261	491	720	250	720	*1)	175	175	250	250	355	206/28	206/28	127/11	2.5	IP54/IP67	IP67
M-710	iC	50H	●		-	-	○	●	○	50	2003	5	± 0.15	540	360	225	440	234	720	-	175	175	175	175	720	-	150/6.3	68/2.5	-	2.5	IP54/IP67	IP67
M-710	iC	50	●		-	-	○	●	○	50	2050	6	± 0.03**	560	360	225	440	720	250	720	175	175	175	250	250	355	206/28	206/28	127/11	2.5	IP54/IP67	IP67
M-710	iC	50E	●		-	-	○	●	○	50	2050	6	± 0.07	560	360	225	440	720	380	720	175	175	175	250	240	340	206/28	176/10.8	98/3.3	2.5	IP54	IP67
M-710	iC	70T	●		-	-	○	●	○	70	1900*1)	6	± 0.07	410	*1)	261	491	720	250	720	*1)	120	120	120	225	225	294/28	294/28	147/11	2.5	IP54/IP67	IP67
M-710	iC	70	●		-	-	○	●	○	70	2050	6	± 0.04**	560	360	225	440	720	250	720	160	120	120	225	225	225	294/28	294/28	147/11	2.5	IP54/IP67	IP67

● standard ○ a richiesta - non disponibile ( ) con opzione hardware e / o software \*1) a seconda delle specifiche della rotaia \*\* Basato su ISO9283

# Serie M-900



Portata massima al polso: **700 kg**



Sbraccio: **3704 mm**

## Versioni disponibili:

- M-900iA/150P, /200P    Interpresse
- M-900iB/280            Elevata rigidità
- M-900iB/360, /700    Modello standard
- M-900iB/280L, /400L   Braccio lungo



M-900iB/700



Robot			Controllore							Portata massima al polso (kg)	Sbraccio (mm)	Assi controllati	Ripetibilità (mm)	Peso unità meccanica (kg)	Area di lavoro [°]						Velocità massima [°/s]						J4 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J5 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J6 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	Consumo medio di energia (kW)	Gradoli protezione	
Serie	Versione	Tipo	Versione		Tipo di cabinet										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Corpo standard/opzionale	Polso & braccio J3 standard/opzionale
M-900	iA	150P	●		-	-	-	●	○	150	3507	6	± 0.3	1860	360	180	180	720	250	720	110	95	95	120	120	200	1666/313.6	1666/313.6	715.4/225.4	5	IP54	IP67
M-900	iA	200P	●		-	-	-	●	○	200	3507	6	± 0.3	2670	360	180	180	720	230	720	110	95	95	95	95	165	2200/431.2	2200/431.2	715/392	10	IP54	IP67
M-900	iB	280	●		-	-	-	●	○	280	2655	6	± 0.1**	1700	370	151	224	720	250	720	110	105	100	110	110	180	1960/260 (460)	1960/260 (460)	1050/160 (360)	3	IP54 /IP56	IP67
M-900	iB	280L	●		-	-	-	●	○	280	3103	6	± 0.1**	1600	370	151	224	720	250	720	110	105	100	125	125	205	1700/215 (340)	1700/215 (340)	950/140 (260)	3	IP54 /IP56	IP67
M-900	iB	360	●		-	-	-	●	○	360	2655	6	± 0.1**	1540	370	151	224	720	250	720	110	105	100	110	110	180	1960/260 (460)	1960/260 (460)	1050/160 (360)	3	IP54 /IP56	IP67
M-900	iB	400L	●		-	-	-	●	○	400	3704	6	± 0.1**	3150	360	154	160	720	244	720	80	80	80	100	100	160	3400/1098	3400/1098	1725/444	5	IP54 /IP56	IP67
M-900	iB	700	●		-	-	-	●	○	700	2832	6	± 0.1**	2800	360	154	160	720	244	720	80	80	80	100	100	160	3400/1098	3400/1098	1725/444	5	IP54 /IP56	IP67

● standard    ○ a richiesta    - non disponibile    [ ] con opzione hardware e / o software    \*\* Basato su ISO9283

# Serie M-2000



Portata massima al polso: **2300 kg**



Sbraccio: **4683 mm**

## Versioni disponibili:

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

M-2000iA/1200, /2300 Modello standard



M-2000iA/1700L



Robot			Controllore								Portata massima al polso (kg)	Sbraccio (mm)	Assi controllati	Ripetibilità (mm)	Peso unità meccanica (kg)	Area di lavoro [°]						Velocità massima [°/s]						J4 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J5 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J6 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	Consumo medio di energia (kW)	Gradodi protezione	
Serie	Versione	Tipo	Versione		Tipo di cabinet				J1	J2						J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	Corpo standard/opzionale	Polso & braccio J3 standard/opzionale						
M-2000	iA	900L	●		-	-	-	●	○	900	4683	6	± 0.27**	9600	330	160	165	720	240	720	45	30	30	50	50	70	14700/2989	14700/2989	4900/2195	8	IP54/IP56	IP67	
M-2000	iA	1200	●		-	-	-	●	○	1200 (1350)	3734	6	± 0.18**	8600	330	160	165	720	240	720	45	30 (25)	30	50	50	70	14700/2989	14700/2989	4900/2195	8	IP54/IP56	IP67	
M-2000	iA	1700L	●		-	-	-	●	○	1700	4683	6	± 0.27**	12500	330	160	165	720	240	720	20	14	14	18	18	40	29400/7500	29400/7500	8820/5500	8	IP54/IP56	IP67	
M-2000	iA	2300	●		-	-	-	●	○	2300	3734	6	± 0.18**	11000	330	160	165	720	240	720	20	14	14	18	18	40	29400/7500	29400/7500	8820/5500	8	IP54/IP56	IP67	

● standard ○ a richiesta - non disponibile [ ] con opzione hardware e / o software \*\* Basato su ISO9283

# Serie R-1000



Portata massima  
al polso: **120 kg**



Sbraccio:  
**2230 mm**



R-1000iA

## Versioni disponibili:

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



Robot			Controllore							Portata massima al polso (kg)	Sbraccio (mm)	Assi controllati	Ripetibilità (mm)	Peso unità meccanica (kg)	Area di lavoro (°)							Velocità massima (°/s)							J4 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J5 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J6 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	Consumo medio di energia (kW)	Gradodi protezione					
Serie	Versione	Tipo	Versione		Tipo di cabinet										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J7	J1	J2	J3	J4	J5	J6	J7					J4	J5	J6	J7	Corpo standard/opzionale	Polso & braccio J3 standard/opzionale
			R-30iB	R-30iB Plus	Compact cabinet	Open air cabinet	Mate cabinet	A-cabinet	B-cabinet																													
R-1000	iA	80H	●	-	-	○	●	○	80	2230	5	± 0.03**	610	360	245	215	20	720	-	-	185	180	180	180	500	-	-	-/48	-/25	-	2.5	IP54/IP55	IP67					
R-1000	iA	80F	●	-	-	○	●	○	80	2230	6	± 0.03**	620	360	245	360	720	250	720	-	170	140	160	230	230	350	-	380/30	380/30	200/20	2.5	IP54 /IP56	IP67					
R-1000	iA	100F	●	-	-	○	●	○	100	2230	6	± 0.03**	665	360	245	360	720	250	720	-	130	110	120	170	170	250	-	690/57	690/57	260/32	2.5	IP54 /IP56	IP67					
R-1000	iA	120F-7B	●	-	-	○	●	○	120	2230	7	± 0.03**	790	360	200	385	720	250	720	225	130	110	120	170	170	250	130	800/71	800/71	360/38	2.5	IP54 /IP56	IP67					
R-1000	iA	130F	●	-	-	○	●	○	130	2230	6	± 0.03**	675	360	245	360	720	250	720	-	130	110	120	170	170	250	-	800/71	800/71	360/38	3	IP54 /IP56	IP67					

● standard ○ a richiesta - non disponibile [ ] con opzione hardware e / o software \*\* Basato su ISO9283



# Serie R-2000



Portata massima  
al polso: **270 kg**



Sbraccio:  
**3540 mm**



R-2000iC/270F

## Versioni disponibili:

R-2000iB/100H	5 Assi
R-2000iB/100P	Interpresse
R-2000iC/100P	Interpresse
R-2000iB/175L, /185L	Braccio lungo
R-2000iC/125L, /210L	Braccio lungo
R-2000iC/220U	Montaggio capovolto
R-2000iC/165F, /210F, /270F	Modello standard
R-2000iC/165R, /210R	Montaggio a mensola
R-2000iB/210FS	Polso cavo
R-2000iC/210WE	Ambiente di lavaggio
R-2000iB/220US	Montaggio capovolto, polso cavo



Robot			Controllore							Portata massima al polso (kg)	Sbraccio (mm)	Assi controllati	Ripetibilità (mm)	Peso unità meccanica (kg)	Area di lavoro [°]						Velocità massima [°/s]						J4 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J5 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J6 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	Consumo medio di energia (kW)	Gradoli protezione	
Serie	Versione	Tipo	Versione	Tipo di cabinet				J1	J2						J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	Corpo standard/opzionale	Polso & braccio J3 standard/opzionale						
R-2000	iB	100H	●	-	-	-	●	○	100	2655	5	± 0.2	1150	360	136	362	250	720	-	130	130	130	170	360	-	441/39.2	245/15.7	-	2.5	IP54	IP67	
R-2000	iB	100P	●	-	-	-	●	○	100	3500	6	± 0.3	1560	360	185	365	720	250	720	110	90	110	120	120	190	980/225.4	980/225.4	706/196	2.5	IP54	IP67	
R-2000	iC	100P	●	●	-	-	●	○	100	3540	6	± 0.05**	1470	370	200	375	720	250	720	120	100	115	140	140	210	1000/227	1000/227	706/196	2.5	IP54	IP67	
R-2000	iC	125L	●	●	-	-	○	●	○	125	3100	6	± 0.05**	1115	370	136	301	720	250	720	130	115	125	180	180	260	710/72	710/72	355/400	2.5	IP54 /IP56	IP67
R-2000	iC	165F	●	●	-	-	○	●	○	165	2655	6	± 0.05**	1090	370	136	312	720	250	720	130	115	125	180	180	260	940/120	940/120	490/100	2.5	IP54 /IP56	IP67
R-2000	iC	165R	●	●	-	-	○	●	○	165	3095	6	± 0.05**	1370	370	200	375	720	250	720	115	110	125	180	180	260	940/89	940/89	490/46	2.5	IP54 /IP56	IP67
R-2000	iB	175L	●	●	-	-	○	●	○	175	2852	6	± 0.3	1260	360	136	356	720	250	720	95	90	95	120	120	190	1225/225.4	1225/225.4	706/196	2.5	IP54 /IP56	IP67
R-2000	iB	185L	●	●	-	-	○	●	○	185	3060	6	± 0.3	1290	360	136	366	720	250	720	95	85	88	120	120	190	1225/225.4	1225/225.4	706/196	2.5	IP54 /IP56	IP67
R-2000	iB	210FS	●	●	-	-	○	●	○	210	2605	6	± 0.3	1250	360	136	234	420	250	420	110	90	95	130	130	200	1333/141.1	1333/141.1	706/78.4	2.5	IP54	IP67
R-2000	iC	210F	●	●	-	-	○	●	○	210	2655	6	± 0.05**	1370	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	iC	210L	●	●	-	-	○	●	○	210	3100	6	± 0.05**	1350	370	136	301	720	250	720	105	90	85	120	120	200	1700/320	1700/320	900/230	2.5	IP54 /IP56	IP67
R-2000	iC	210WE	●	●	-	-	○	●	○	210	2450	6	± 0.1**	1180	330	141	318	720	250	720	95	85	95	120	120	190	1333/141.1	1333/141.1	706/78.4	3	IP67	IP67
R-2000	iC	210R	●	●	-	-	○	●	○	210	3095	6	± 0.05**	1370	370	200	375	720	250	720	105	100	110	140	140	220	1360/147	1360/147	735/82	2.5	IP54 /IP56	IP67
R-2000	iC	220U	●	●	-	-	○	●	○	220	2518	6	± 0.05**	1020	370	136	312	720	250	720	120	85	110	140	140	220	1360/147	1360/147	735/82	3	IP54	IP67
R-2000	iB	220US	●	●	-	-	○	●	○	220	2443	6	± 0.3	1160	360	136	234	420	250	420	110	85	95	130	130	200	1333/141.1	1333/141.1	706/78.4	3	IP54	IP67
R-2000	iC	270F	●	●	-	-	○	●	○	270	2655	6	± 0.05**	1320	370	136	312	720	250	720	105	90	85	120	120	200	1730/320	1730/320	900/230	2.5	IP54 /IP56	IP67

● standard ○ a richiesta - non disponibile [ ] con opzione hardware e / o software \*1) a seconda delle specifiche della rotaia \*\* Basato su ISO9283

# Serie Collaborativi



Portata massima  
al polso: **35 kg**



Sbraccio:  
**1813 mm**



CR-35iA

## Versioni disponibili:

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



Robot			Controllore								Portata massima al polso (kg)	Sbraccio (mm)	Assi controllati	Ripetibilità (mm)	Peso unità meccanica (kg)	Area di lavoro [°]						Velocità massima [°/s]						J4 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J5 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J6 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	Consumo medio di energia (kW)	Gradoli protezione	
Serie	Versione	Tipo	Versione		Tipo di cabinet				J1	J2						J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	Corpo standard/opzionale	Polso & braccio J3 standard/opzionale						
CR-35	iA		●	●	-	-	-	●	○	35	1813	6	± 0.03**	990	370	165	258	400	220	900	750 [*7]						110/4	110/4	60.0/1.5	1	IP54	IP67	
CR-15	iA		-	●	-	-	-	●	-	15	1441	6	± 0.02**	255	340	180	305	380	280	900	800 / 1500 [*14]						26.0/0.90	26.0/0.90	11.0/0.30	1	IP54	IP67	
CR-7	iA	L	●	●	-	-	●	-	-	7	911	6	± 0.01**	55	340	166	383	380	240	720	1000 [*7]						16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67	IP67	
CR-7	iA		●	●	-	-	●	-	-	7	717	6	± 0.01**	53	340	166	373	380	240	720	1000 [*7]						16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67	IP67	
CR-4	iA		●	●	-	-	●	-	-	4	550	6	± 0.01**	48	340	150	354	380	200	720	1000 [*7]						8.86/02	8.86/02	4.9/0.067	0.5	IP67	IP67	

● standard ○ on request - non disponibile

\*7) È necessario impostare una velocità di movimento in base alla valutazione dei rischi del sistema, considerando la possibilità di schiacciamento tra robot e ambiente circostante.

\*14) velocità cartesiana massima 800 mm/sec (1500 mm/sec quando si monitora la sicurezza)

\*\* Basato su ISO9283

# TROVATE IL VOSTRO

# ROBOT DELTA E ROBOT SCARA



# Serie M-1



Portata massima  
al polso: **1 kg**



Sbraccio:  
**420 mm**

## Versioni disponibili:

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



M-1iA/0.5A



Robot			Controllore						Portata massima al polso (kg)	Sbraccio (mm)	Assi controllati	Ripetibilità (mm)	Peso unità meccanica (kg)	Area di lavoro [°]						Velocità massima [°/s]						J4 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J5 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J6 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	Consumo medio di energia (kW)	Gradoli protezione			
Serie	Versione	Tipo	Versione		Tipo di cabinet									J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Corpo standard/opzionale	Polso & braccio J3 standard/opzionale		
M-1	iA	1H	●	-	Compact cabinet	●	○	-	-	1	280	3	± 0.02	18 <sup>(*)2</sup>	Ø 280 x 100 <sup>(*)3</sup>	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	0.2	IP20	IP20
M-1	iA	0.5S	●	-	Compact cabinet	●	○	-	-	0.5 (1)	280	4	± 0.02	20 <sup>(*)2</sup>	Ø 280 x 100 <sup>(*)3</sup>	720	-	-	-	-	-	3000	-	-	-	-	-	-	-	-	0.2	IP20	IP20
M-1	iA	0.5A	●	-	Compact cabinet	●	○	-	-	0.5 (1)	280	6	± 0.02	23 <sup>(*)2</sup>	Ø 280 x 100 <sup>(*)3</sup>	720	300	720	-	-	-	1440	1440	1440	-	-	-	-	-	-	0.2	IP20	IP20
M-1	iA	1HL	●	-	Open air cabinet	●	○	-	-	1	420	3	± 0.03	21 <sup>(*)2</sup>	Ø 420 x 150 <sup>(*)3</sup>	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	0.2	IP20	IP20
M-1	iA	0.5SL	●	-	Open air cabinet	●	○	-	-	0.5 (1)	420	4	± 0.03	23 <sup>(*)2</sup>	Ø 420 x 150 <sup>(*)3</sup>	720	-	-	-	-	-	3000	-	-	-	-	-	-	-	-	0.2	IP20	IP20
M-1	iA	0.5AL	●	-	Open air cabinet	●	○	-	-	0.5 (1)	420	6	± 0.03	26 <sup>(*)2</sup>	Ø 420 x 150 <sup>(*)3</sup>	720	300	720	-	-	-	1440	1440	1440	-	-	-	-	-	-	0.2	IP20	IP20

● standard ○ a richiesta - non disponibile ( ) con opzione hardware e / o software <sup>(\*)2</sup> con basamento <sup>(\*)3</sup> Ø in mm per altezza in mm <sup>(\*)4</sup> riferirsi al diagramma di carico al polso

# Serie M-2



Portata massima al polso: **6 kg**



Sbraccio: **1130 mm**



M-2iA/3S

## Versioni disponibili:

M-2iA/3S	4 Assi, polso cavo
M-2iA/3SL	4 Assi, Braccio lungo, polso cavo
M-2iA/3A	6 Assi,
M-2iA/3AL	6 Assi, Braccio lungo
M-2iA/6H	3 Assi, polso cavo
M-2iA/6HL	3 Assi, Braccio lungo, polso cavo



Robot			Controllore							Portata massima al polso (kg)	Sbraccio (mm)	Assi controllati	Ripetibilità (mm)	Peso unità meccanica (kg)	Area di lavoro [°]						Velocità massima [°/s]						J4 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J5 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J6 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	Consumo medio di energia (kW)	Gradoli di protezione	
Serie	Versione	Tipo	Versione		Tipo di cabinet										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Corpo standard/opzionale	Polso & braccio J3 standard/opzionale
M-2	iA	3S	●		-	●	○	○	-	3	800	4	± 0.1	120	ø 800 x 300 (*3)			720	-	-	-	-	-	3500	-	-	*4)	2.5	IP67/IP69K	IP69K		
M-2	iA	3A	●		-	●	○	○	-	3	800	6	± 0.1	140	ø 800 x 300 (*3)			720	300	720	-	-	-	1700	1700	1700	*4)	2.5	IP67/IP69K	IP69K		
M-2	iA	3SL	●		-	●	○	○	-	3	1130	4	± 0.1	120	ø 1130 x 400 (*3)			720	-	-	-	-	-	3500	-	-	*4)	2.5	IP67/IP69K	IP69K		
M-2	iA	3AL	●		-	●	○	○	-	3	1130	6	± 0.1	140	ø 1130 x 400 (*3)			720	300	720	-	-	-	1700	1700	1700	*4)	2.5	IP67/IP69K	IP69K		
M-2	iA	6H	●		-	●	○	○	-	6	800	3	± 0.1	115	ø 800 x 300 (*3)			-	-	-	-	-	-	-	-	-	*4)	2.5	IP67/IP69K	IP69K		
M-2	iA	6HL	●		-	●	○	○	-	6	1130	3	± 0.1	115	ø 1130 x 400 (*3)			-	-	-	-	-	-	-	-	-	*4)	2.5	IP67/IP69K	IP69K		

● standard ○ a richiesta - non disponibile ( ) con opzione hardware e / o software \*3) ø in mm per altezza in mm \*4) riferirsi al diagramma di carico al polso

# Serie M-3



Portata massima al polso: **12 kg**



Sbraccio: **1350 mm**

## Versioni disponibili:

M-3iA/6S 4 Assi, polso cavo

M-3iA/6A 6 Assi

M-3iA/12H 3 Assi, polso cavo



M-3iA/6S



Robot			Controllore								Portata massima al polso (kg)	Sbraccio (mm)	Assi controllati	Ripetibilità (mm)	Peso unità meccanica (kg)	Area di lavoro [°]						Velocità massima [°/s]						J4 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J5 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J6 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	Consumo medio di energia (kW)	Gradodi protezione					
Serie	Versione	Tipo	Versione		Tipo di cabinet				J1	J2						J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	Corpo standard/opzionale	Polso & braccio J3 standard/opzionale										
M-3	iA	6S	●		-	●	○	○	-	6 (8)	1350	4	± 0.1	160	∅ 1350 x 500 <sup>(*)3</sup>	720	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	2.5	IP67	IP67
M-3	iA	6A	●		-	●	○	○	-	6	1350	6	± 0.1	175	∅ 1350 x 500 <sup>(*)3</sup>	720	300	720	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	2.5	IP67	IP67
M-3	iA	12H	●		-	●	○	○	-	12	1350	3	± 0.1	155	∅ 1350 x 500 <sup>(*)3</sup>	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	2.5	IP67	IP67

● standard ○ a richiesta - non disponibile ( ) con opzione hardware e / o software <sup>(\*)3</sup> ∅ in mm per altezza in mm <sup>(\*)4</sup> riferirsi al diagramma di carico al polso

# Robots SCARA



Portata massima al polso: **6 kg**



Sbraccio: **650 mm**

## Versioni disponibili:

SR-3iA 4 Assi

SR-6iA 4 Assi



SR-3iA

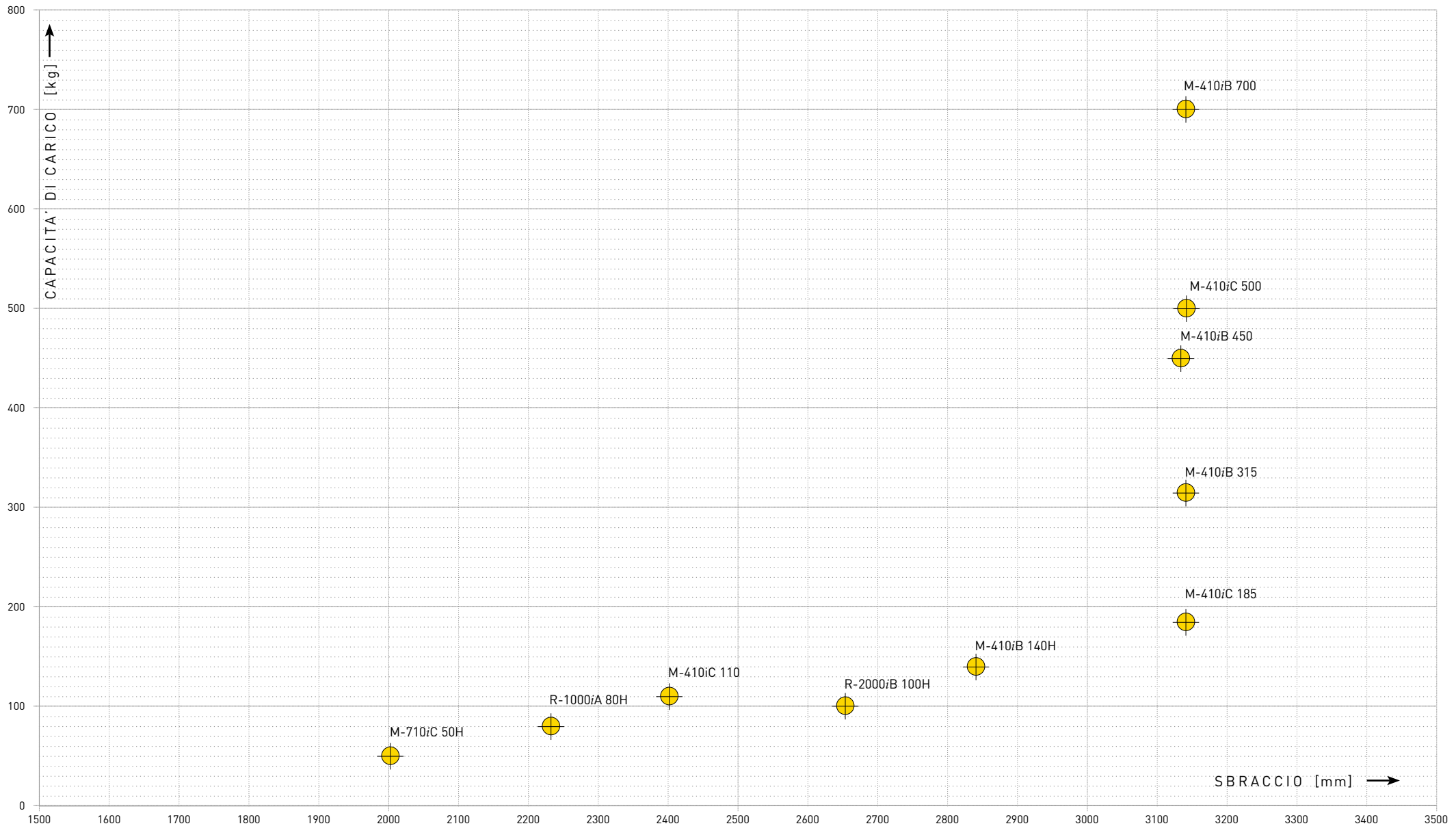


Robot			Controllore								Portata massima al polso (kg)	Sbraccio (mm)	Assi controllati	Ripetibilità (mm)	Peso unità meccanica (kg)	Area di lavoro [°]						Velocità massima [°/s]						J4 Momento/ Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J5 Momento/ Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J6 Momento/ Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	Consumo medio di energia (kW)	Gradodi protezione	
Serie	Versione	Tipo	Versione		Tipo di cabinet				J1	J2						J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	Corpo standard/ opzionale	Polso & braccio J3 standard/ opzionale						
SR-3	iA		R-30iB	R-30iB Plus	Compact cabinet	Open air cabinet	Mate cabinet	A-cabinet	B-cabinet	3	400	4	± 0.01 [J1, J2] ± 0.01 [J3] ± 0.004° [J4]	19	284	290	200 mm *	720	-	-	720	780	1800 mm/s	3000	-	-	--/0.06	-	-	0.2	IP20	IP20	
SR-6	iA									6	650	4	± 0.01 [J1, J2] ± 0.01 [J3] ± 0.004° [J4]	30	296	300	210 mm *	720	-	-	440	700	2000 mm/s	2500	-	-	--/0.12	-	-	0.2	IP20	IP20	

● standard ○ a richiesta - non disponibile [ ] con opzione hardware e / o software \* asse z

# TROVATE IL VOSTRO

# ROBOT PALLETTIZZATORE





# Robot pallettizzatori



M-710iC/50H



M-410iC/110

## Versioni disponibili:

M-710iC/50H	5 Assi
R-1000iA/80H	5 Assi
R-2000iB/100H	5 Assi
M-410iC/110	No polso cavo
M-410iB/140H	5 Assi
M-410iB/450, /700	Polso cavo
M-410iC/185, /315, /500	Polso cavo



R-2000iB/100H



Serie M-410



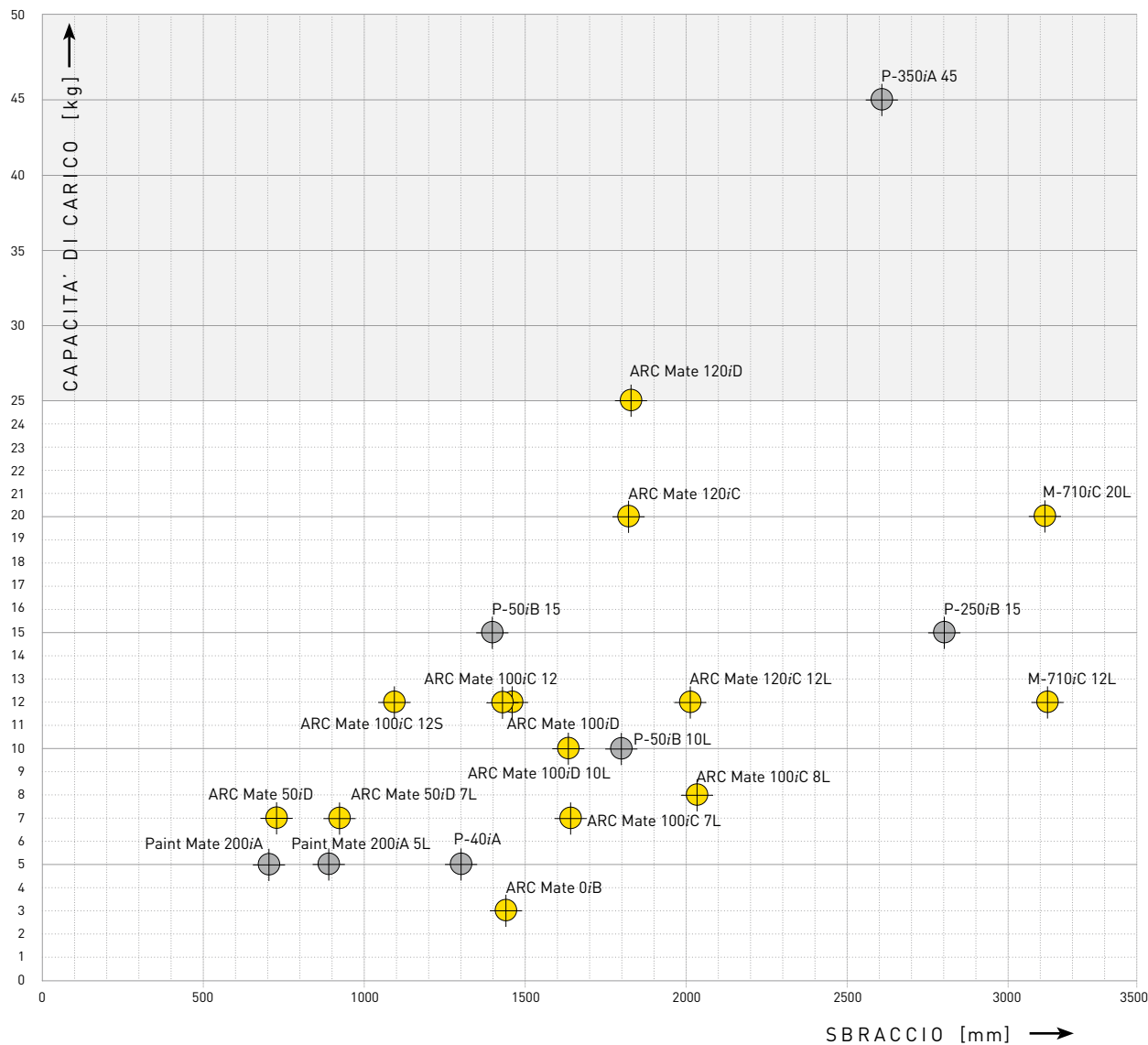
Robot			Controllore						Portata massima al polso (kg)	Straccio (mm)	Assi controllati	Ripetibilità (mm)	Peso unità meccanica (kg)	Area di lavoro [°]						Velocità massima [°/s]						J4 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J5 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J6 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	Consumo medio di energia (kW)	Gradoli protezione		
Serie	Versione	Tipo	Versione		Tipo di cabinet									J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Corpo standard/opzionale	Polso & braccio J3 standard/opzionale	
M-710	iC	50H	●		-	-	○	●	○	50	2003	5	± 0.15	540	360	225	440	234	720	-	175	175	175	175	720	-	150/6.3	68/2.5	-	2.5	IP54/IP67	IP67
R-1000	iA	80H	●		-	-	○	●	○	80	2230	5	± 0.03**	610	360	245	215	20	720	-	185	180	180	180	500	-	-/48	-/25	-	2.5	IP54 /IP56	IP67
R-2000	iB	100H	●		-	-	○	●	○	100	2655	5	± 0.2	1150	360	136	362	250	720	-	130	130	130	170	360	-	441/39.2	245/15.7	-	2.5	IP54	IP67
M-410	iC	110		●	-	-	-	●	○	110	2403	4	± 0.2	1030	370	125	140	720	-	145	130	140	420	-	-	53	-	-	1	IP54	IP67	
M-410	iB	140H	●		-	-	-	●	○	140	2850	5	± 0.2	1200	360	155	112	20	720	-	140	115	135	135	420	-	147	53	-	3	IP54	IP54
M-410	iC	185	●		-	-	-	●	○	185	3143	4	± 0.5	1600(1330)	360	144	136	720	-	140	140	140	305	-	-	88	-	-	3	IP54	IP54	
M-410	iC	315	●		-	-	-	●	○	315	3143	4	± 0.5	1600(1330)	360	144	136	720	-	90	100	110	195	-	-	155	-	-	3	IP54	IP54	
M-410	iB	450	●		-	-	-	●	○	450	3130	4	± 0.5	2430	360	145	135	540	-	70	70	70	180	-	-	196 (294)	-	-	3	IP54	IP54	
M-410	iC	500	●		-	-	-	●	○	500	3143	4	± 0.5	2410(1910)	370	144	136	720	-	85	85	85	200	-	-	250	-	-	3	IP54	IP54	
M-410	iB	700	●		-	-	-	●	○	700	3143	4	± 0.5	2700	360	144	136	540	-	60	60	60	120	-	-	490	-	-	3	IP54	IP54	

● standard ○ a richiesta - non disponibile ( ) con opzione hardware e / o software \*\* Basato su ISO9283

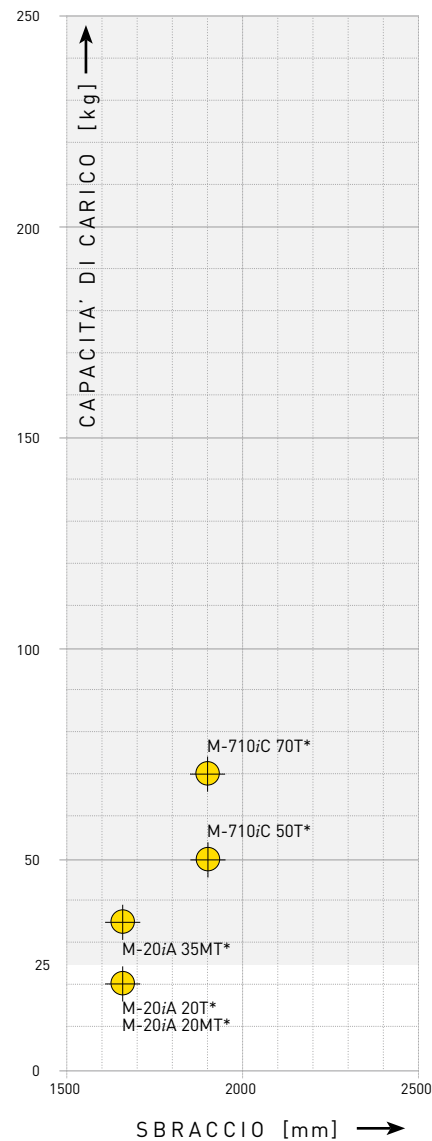
# TROVATE IL VOSTRO

## ROBOT DI SALDATURA AD ARCO, TOP-MOUNT E DI VERNICIATURA

Robot di saldatura ad arco e verniciatura



Robot top-mount



\*1) a seconda delle specifiche della rotaia

# Robot di saldatura ad arco



Serie ARC Mate 0



Serie ARC Mate 120



Serie ARC Mate 50



M-710iC/12L



Serie ARC Mate 100



M-710iC/20L

## Versioni disponibili:

ARC Mate 0iB      Modello standard

ARC Mate 50iD      Modello standard

ARC Mate 50iD/7L      Braccio lungo

ARC Mate 100iD      Modello standard

ARC Mate 100iD/10L      Braccio lungo

ARC Mate 100iC/7L      Braccio lungo

ARC Mate 100iC/8L      Braccio lungo

ARC Mate 100iC/12S      Braccio corto

ARC Mate 100iC/12      Modello standard

ARC Mate 120iC/12L      Braccio lungo

ARC Mate 120iC      Modello standard

ARC Mate 120iD      Polso / braccio cavo

M-710iC/12L      Braccio lungo

M-710iC/20L      Braccio lungo



Robot			Controllore						Portata massima al polso (kg)	Sbraccio (mm)	Assi controllati	Ripetibilità (mm)	Peso unità meccanica (kg)	Area di lavoro [°]						Velocità massima [°/s]						J4 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J5 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J6 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	Consumo medio di energia (kW)	Gradoli protezione		
Serie	Versione	Tipo	Versione	Tipo di cabinet										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Corpo standard/opzionale	Polso & braccio J3 standard/opzionale	
ARC Mate 0	iB		●		-	-	●	-	-	3	1437	6	± 0.08	145	360	250	455	380	280	720	225	215	225	425	425	625	8.9/0.28	8.9/0.28	3.0/0.035	1	IP54	IP54
ARC Mate 50	iD		●		-	-	●	-	-	7	717	6	± 0.018**	25	360	245	420	380	250	720	450	380	520	550	545	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K
ARC Mate 50	iD	7L	●		-	-	●	-	-	7	911	6	± 0.018**	27	360	245	430	380	250	720	370	310	410	550	545	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K
ARC Mate 100	iC	7L	●		-	-	○	●	○	3 (7)	1633	6	± 0.03**	135	340 (360)	250	447	380	280 (380)	540 (720)	230	225	230	430	430	630	7.7(22.0)/0.24(0.65)	7.7(22.0)/0.24(0.65)	0.2(9.8)/0.0027(0.17)	1	IP54	IP54
ARC Mate 100	iC	8L	●		-	-	○	●	○	3 (8)	2028	6	± 0.04**	150	340 (370)	255	462	400	280 (360)	540 (900)	200	200	210	430	430	630	7.7(22.0)/0.24(0.65)	7.7(22.0)/0.24(0.65)	0.2(9.8)/0.0027(0.17)	1	IP54	IP54
ARC Mate 100	iD	10L	●	●	-	-	○	●	○	10	1636	6	± 0.03**	150	340 (370)	235	450	380	380	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	iC	12S	●		-	-	○	●	○	3 (12)	1098	6	± 0.04**	130	340 (360)	250	340	380	280 (380)	540 (720)	260	280	315	430	430	630	7.7(22.0)/0.24(0.65)	7.7(22.0)/0.24(0.65)	0.2(9.8)/0.0027(0.17)	1	IP54	IP54
ARC Mate 100	iC	12	●		-	-	○	●	○	3 (12)	1420	6	± 0.03**	130	340 (360)	250	447	380	280 (380)	540 (720)	230	225	230	430	430	630	7.7(22.0)/0.24(0.65)	7.7(22.0)/0.24(0.65)	0.2(9.8)/0.0027(0.17)	1	IP54	IP54
ARC Mate 100	iD		●	●	-	-	○	●	○	12	1441	6	± 0.02**	145	340 (370)	235	450	380	380	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	iC	12L	●		-	-	○	●	○	3 (12)	2009	6	± 0.03**	250	370	260	460.6	400	280 (360)	540 (900)	200	175	190	430	430	630	7.7(22.0)/0.24(0.65)	7.7(22.0)/0.24(0.65)	0.2(9.8)/0.0027(0.17)	1	IP54	IP54
ARC Mate 120	iC		●		-	-	○	●	○	3 (20)	1811	6	± 0.03**	250	370	260	458	400	280 (360)	540 (900)	195	175	180	360	360	550	7.7(44)/0.24(1.04)	7.7(44)/0.24(1.04)	0.22(22)/0.0027(0.28)	1	IP54	IP54
ARC Mate 120	iD		●	●	-	-	○	●	○	3 (25)	1831	6	± 0.02**	250	340 (370)	260	475	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
M-710	iC	12L	●		-	-	○	●	○	12	3123	6	± 0.09**	540	360	225	434	400	380	720	180	180	180	400	430	630	22.0/0.65	22.0/0.65	9.8/0.17	2.5	IP54/IP67	IP67
M-710	iC	20L	●		-	-	○	●	○	20	3110	6	± 0.11**	540	360	225	432	400	280	900	175	175	180	350	360	600	39.2/0.88	39.2/0.88	19.6/0.25	2.5	IP54/IP67	IP67

● standard ○ a richiesta - non disponibile [ ] con opzione hardware e / o software \*\* Basato su IS09283

# Robot top-mount

M-20iA/20T  
M-20iA/20MT  
M-20iA/35MT



M-710iC/50T  
M-710iC/70T



## Versioni disponibili:

M-20iA/20T	Top mount
M-20iA/20MT	Top mount
M-20iA/35MT	Top mount
M-710iC/50T	Top mount
M-710iC/70T	Top mount



Robot			Controllore							Portata massima al polso (kg)	Sbraccio (mm)	Assi controllati	Ripetibilità (mm)	Peso unità meccanica (kg)	Area di lavoro [°]						Velocità massima [°/s]						Consumo medio di energia (kW)	Gradoli di protezione				
Serie	Versione	Tipo	Versione		Tipo di cabinet										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6		J4 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J5 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J6 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )	Corpo standard/opzionale	Polso & braccio J3 standard/opzionale
M-20	iA	20T	●		-	-	-	●	○	20	1662 *1)	6	± 0.04**	185	*1)	300	586	400	360	900	*1)	175	180	360	360	550	44/1.04	44/1.04	22/0.28	1	IP54	IP67
M-20	iA	20MT	●		-	-	-	●	○	20	1663 *1)	6	± 0.04**	185	*1)	300	586	400	280	900	*1)	175	180	405	405	615	45.1/2.01	45.1/2.01	30.0/1.01	1	IP54	IP67
M-20	iA	35MT	●		-	-	-	●	○	35	1663 *1)	6	± 0.04**	187	*1)	300	586	400	280	900	*1)	180	200	350	350	400	110/4	110/4	60.0/1.5	1	IP54	IP67
M-710	iC	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	iC	70T	●		-	-	○	●	○	70	1900 *1)	6	± 0.07	410	*1)	261	491	720	250	720	*1)	120	120	225	225	225	294/28	294/28	147/11	2.5	IP54/IP67	IP67

● standard ○ a richiesta - non disponibile [ ] con opzione hardware e / o software \*1) a seconda delle specifiche della rotai \*\* Basato su ISO9283

# Robot di verniciatura



Serie Paint Mate 200



Serie P-40



Serie P-50



Serie P-250



Serie P-350

## Versioni disponibili:

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



Robot			Controllore							Portata massima al polso (kg)	Sbraccio (mm)	Assi controllati	Ripetibilità (mm)	Peso unità meccanica (kg)	Area di lavoro [°]						Velocità massima [°/s]						J4 Momento/Inerzia [Nm/kgm <sup>2</sup> ]	J5 Momento/Inerzia [Nm/kgm <sup>2</sup> ]	J6 Momento/Inerzia [Nm/kgm <sup>2</sup> ]	Consumo medio di energia [kW]	Gradoli protezione	
Serie	Versione	Tipo	Versione		Tipo di cabinet										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Corpo standard/opzionale	Polso & braccio J3 standard/opzionale
			R-30iB	R-30iB Plus	Compact cabinet	Open air cabinet	Mate cabinet	A-cabinet	B-cabinet																							
Paint Mate 200	iA		●		-	-	●	-	-	5	704	6	± 0.2 **	35	340	200	388	380	240	720	350	350	400	450	450	720	11.9/0.3	11.9/0.3	6.7/0.1	0.5	*5)	
Paint Mate 200	iA	5L	●		-	-	●	-	-	5	892	6	± 0.03 **	37	340	230	373	380	240	720	270	270	270	450	450	720	11.9/0.3	11.9/0.3	6.7/0.1	0.5	*5)	
P-40	iA			●	-	-	-	-	-	5	1300	6	± 0.2	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	*5)	
P-50	iB	10L	●		-	-	●	-	-	10	1800	6	± 0.2 **	331	320	240	404	1080	1080	1080	140	140	160	375	430	545	43.35/1.954	36.86/1.413	4.90/0.025	0.8	*5)	
P-50	iB	15	●		-	-	●	-	-	15	1400	6	± 0.2 **	323	320	240	404	1080	1080	1080	140	140	160	375	430	545	65.02/2.931	55.29/2.119	7.36/0.038	0.8	*5)	
P-250	iB	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	*5)	
P-350	iB	45	●		-	-	-	●	-	45	2606	6	± 0.1 **	590	360	225	440	800	250	800	180	180	180	250	250	250	206 / 28	206 / 28	127 / 20	2.5	*5)	

● standard ○ a richiesta - non disponibile [ ] con opzione hardware e / o software \*5) Certificato ATEX Cat. II Group 2G e 2D \*\* Basato su ISO9283

# Controllore R-30iB Plus



**Compact Cabinet**  
440 x 85 x 260 mm

**Mate Open Air Cabinet**  
370 x 200 x 350 mm

**Mate Cabinet**  
470 x 400 x 322 mm

**B-cabinet**  
740 x 1100 x 550 mm

**A-cabinet**  
600 x 500 x 470 mm

## Il controllore FANUC R-30iB Plus è il nuovo standard FANUC per tutti i propri robot.

Al più elevato livello tecnologico, integra hardware FANUC potenziato ed oltre 250 funzioni software, chiave per ottenere le più elevate prestazioni in termini di tempi ciclo, velocità, accuratezza e sicurezza. L'interfaccia utente migliorata, consumo energetico ridotto e prestazioni di alto livello, consentono di massimizzare la produttività, accrescere l'affidabilità e ridurre i costi. Allo scopo di fornire soluzioni flessibili ed economicamente convenienti, sono disponibili diversi tipi di cabinet.

## Vantaggi:

- CPU e scheda madre ad alte prestazioni con maggiore memoria
- risparmio di spazio grazie al design compatto e impilabile
- semplice da utilizzare grazie all'iPendant Touch
- ampia gamma di bus di campo e di sicurezza
- pronto per funzioni intelligenti quali sistema di visione, sensore di forza, controllo interferenze, ecc.
- nuova interfaccia della fotocamera e configurazione semplificata del cavo per il sistema di visione
- facile diagnosi del sistema attraverso la funzione iRDiagnosics inclusa
- rete ad alta velocità e prestazioni USB per una maggiore trasmissione dei dati e backup più veloci
- risparmio energetico grazie all'ottimizzazione dell'efficienza e alla rigenerazione

# iPendant Touch

**iPendant Touch FANUC, leggero ed ergonomico con la sua intuitiva interfaccia iHMI fornisce una programmazione user-friendly per programmatori e operatori.**

## Vantaggi:

- facilità d'uso senza precedenti, facile configurazione e avanzata capacità di processo con nuova interfaccia utente iHMI
- grazie alla guida alla programmazione, gli utenti che utilizzano per la prima volta possono creare un programma ed eseguirlo in soli 30 minuti
- facile personalizzazione di schermate HTML definite dall'utente
- commutazione diretta fra gruppi di movimento mediante un nuovo tasto
- rende visibile, mediante la grafica 4D, il layout, le coordinate utensile ed i sistemi di riferimento, le zone di sicurezza, il percorso robot
- più informazioni fornite grazie alla visualizzazione di più finestre
- facilità di impostazione/modifica di iRVision via iPendant
- connessione USB per memory stick, mouse o videocamera



# FUNZIONI ED ACCESSORI SPECIALI FANUC

## INTELLIGENZA

### **iRVision**

Unico sistema di riconoscimento FANUC "plug & play" completamente integrato, riconoscimento delle parti in modalità 2D, 2<sup>1/2</sup>D, 3D, 3D-Laser, 3D-Map – indipendentemente dalle dimensioni, forma e posizione. Supportato anche nel simulatore SW ROBOGUIDE.

### **Force Sensors (Sensori di forza)**

Il sensore di forza integrato FANUC garantisce un controllo di forza estremamente sensibile per assemblaggio, sbavatura, lucidatura e molte altre applicazioni.

### **iRPickTool (tracking con visione)**

Gestione avanzata delle code, completamente integrato al controllore del robot per eseguire il pick & place di articoli su nastro in movimento. In combinazione con il sistema integrato FANUC iRVision con iRPickTool, permette un'ampia gamma di funzionalità in modo flessibile.

### **3D Area Sensor**

Esclusivo sistema integrato di rilevazione 3D ad alta velocità per presa di pezzi direttamente da cassone e depallettizzazione

### **Suite iRCalibration**

Grazie a iRVision, iRCalibration fornisce diverse funzioni di servizio che consentono di semplificare la gestione e la riconfigurazione dei robot, le impostazioni UFrame e UTool, lo spostamento Frame e le impostazioni di coppie coordinate (configurazione precisa e semplice di robot e/o posizionatori coordinati).

### **Funzioni intelligenti**

Funzioni speciali con istruzioni, interfaccia e caratteristiche dedicate, per semplificare e migliorare la programmazione, l'interfacciamento e l'utilizzo del robot.



## MOVIMENTO

### **Assi ausiliari**

Pacchetto totalmente integrato per la gestione di assi ausiliari (fino a 72), per un facile utilizzo in soluzioni con assi esterni (robot rail, manipolatori ad hoc, ...).

### **Multi-arm**

Per la gestione di più robot ed assi totalmente coordinati, con un singolo controllore.

### **Assi ausiliari**

Un'ampia gamma di posizionatori FANUC integrati. La soluzione ideale per i movimenti coordinati e la manipolazione dei pezzi.

### **Learning Vibration Control (Controllo intelligente delle vibrazioni)**

Ottimizzazione del movimento e riduzione del tempo ciclo grazie al controllo intelligente delle vibrazioni del braccio robot, mediante un sensore dedicato a rilevare e sopprimere le vibrazioni dell'utensile

### **Funzioni di controllo dei movimenti**

Funzioni speciali con istruzioni, interfaccia e caratteristiche dedicate, per semplificare e migliorare la programmazione, l'interfacciamento e l'utilizzo del robot.

### **Hand Guidance**

L'accessorio di guida manuale permette di muovere il robot operando sulla maniglia montata sul polso del robot. Può essere usato per prelevare e muovere un oggetto e per insegnare al robot semplici programmi.





## SICUREZZA

### Sicurezza dei movimenti

Controllo di sicurezza (Dual Check Safety = DCS) tridimensionale ed angolare della posizione e della velocità del robot. Grazie alla certificazione CE, garantisce maggiore sicurezza per gli operatori, le macchine e le periferiche.

### Collision guard (Controllo delle collisioni)

Rilevazione estremamente sensibile delle collisioni (High Sensitive Collision Detection = HSCD) per minimizzare i danni in caso di collisione, ottimizzare il tempo ciclo e il consumo energetico, con possibilità di rilevazione del carico al polso.

### Funzioni di sicurezza

Funzioni speciali con istruzioni, interfaccia e caratteristiche dedicate, per semplificare e migliorare la programmazione, l'interfacciamento e l'utilizzo del robot. Facile da connettere via bus di campo (DeviceNet Safety, EtherNet/IP Safety, PROFINET Safety).



## INTERFACCIAMENTO

### I/O digitali

Facile impostazione dello scambio di segnali fra il robot e le altre periferiche mediante gli I/O digitali

### Bus di campo

Impostazione rapida dei segnali I/O di scambio, mediante un'ampia varietà di bus di campo standard (Profibus, Modbus, Devicenet, Profinet, Ethernet ...)

### Funzioni di interfaccia

Funzioni speciali con istruzioni, interfaccia e caratteristiche dedicate, per semplificare e migliorare la programmazione, l'interfacciamento e l'utilizzo del robot.



## COMFORT

### iPendant Touch

Tastiera di programmazione con display grafico a colori e interfaccia touch screen, predisposta per la connessione a internet. La programmazione è resa ancora più semplice e veloce grazie a funzioni a pittogramma, e l'utilizzo del touch screen per applicazioni HMI personalizzate contribuisce alla riduzione dei costi.

### ROBOGUIDE

Software di simulazione per programmazione offline, semplice configurazione di celle robotizzate e studi di fattibilità grazie a una libreria completa di strumenti di simulazione.

### Application functions

Funzioni speciali con istruzioni, interfaccia e caratteristiche dedicate, per semplificare e migliorare la programmazione, l'interfacciamento e l'utilizzo del robot.



**CHIEDETE AL VOSTRO UFFICIO FANUC LOCALE!**

# iRVision – soluzione di visione per robot

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



## Tecnologia plug and play immediata

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

## Semplicità d'uso ottimale

La soluzione viene configurata in tempi rapidi, grazie alla guida passo per passo. Una numerosa serie di funzionalità di visione, integrate nel pacchetto iRVision standard, permette di sviluppare qualsiasi applicazione personalizzata.

## Simulazione semplice

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



### Visione 2D

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



### Visione 2½D

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



### Visione laser 3D

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



### Sensore di area 3D

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



### iRPickTool

Rilevamento istantaneo di oggetti nel tracciamento del nastro trasportatore (X, Y, R)



### iRCalibration

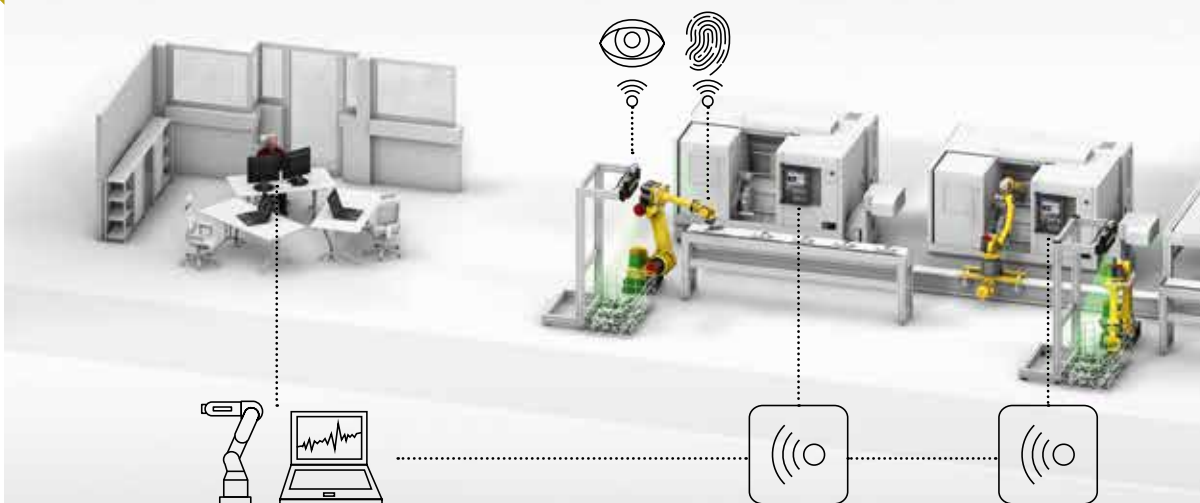
Le funzioni di iRCalibration semplificano la configurazione iniziale, velocizzando l'intera integrazione



### Ispezione della punta di saldatura iRVision/iRTorch-Mate

Supporto del controllo di usura e condizioni dell'ottica

# Zero Downtime



## Diagnostica intelligente per robot

Le interruzioni impreviste o fermi macchina possono costare fino a € 5.000 al minuto. Grazie al nuovo strumento di diagnostica ZDT di FANUC, garantiamo l'assenza di interruzioni o fermi macchina. ZDT monitora costantemente lo stato di integrità, meccanica, lo stato di manutenzione e i processi di ciascun robot in tempo reale, rilevando in modo proattivo i potenziali problemi relativi a robot, controller o processi prima che si verifichino interruzioni delle attività. Le notifiche sono visualizzabili anche tramite smartphone.

### Suite ZDT

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

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

### Offre informazioni in tempo reale su:

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

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

### Maggiore produttività grazie a:

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

# FANUC ROBOGUIDE

## SIMULAZIONE 3D INTELLIGENTE

FANUC ROBOGUIDE è un software per PC che simula sia i movimenti che i comandi del robot. Riducendo significativamente il tempo necessario per creare nuovi tracciati di movimento.

Per garantire un impatto minimo sulla produzione, le celle possono essere progettate, testate e modificate interamente offline. Modelli 3D possono essere importati per raggiungere facilmente una visione realistica del progetto. L'ampia libreria del software permette inoltre agli utenti, di modificare parti e dimensioni a piacere. Intuitivo ed estremamente facile da utilizzare ROBOGUIDE richiede pochissima formazione. Disponibile con altri strumenti per specifiche applicazioni.

### **Stimare le celle e i tempi di ciclo**

Per assicurare un design ottimale della cella, ROBOGUIDE permette di modificare il modello della cella e del robot più adatto all'applicazione desiderata. Con all'interno un controllore virtuale di misurazione, i tempi possono essere calcolati e convalidati in modo rapido e accurato.

### **Una programmazione preventiva ti fa risparmiare tempo**

ROBOGUIDE permette di programmare robot prima dell'installazione in una cella così come vedere e confermare le traiettorie dei robot e i parametri di sicurezza (DCS) prima di scaricare i programmi nell'applicazione reale del robot.

### **Impostare e testare sistemi complessi**

ROBOGUIDE's templates make setting up auxiliary axes, positioners and multigroup machines easy. These can then be tested for functionality to confirm cycle times, duty and power.

# SIMULAZIONE DELLE CELLE ROBOT SENZA TEMPI DI INATTIVITÀ

## Risoluzione dei problemi rapida ed economica

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

## Funzionalità di verifica completa dei processi

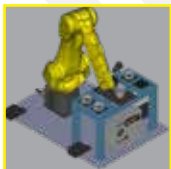
Il simulatore robot contiene un pacchetto completo di strumenti di verifica dei processi, tra cui convalida di movimento, esecuzione e tempo di ciclo, nonché rilevamento delle collisioni.

## Miglioramento senza tempi di inattività

Ottimizzazione e debugging durante la produzione senza rischio di inattività.

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

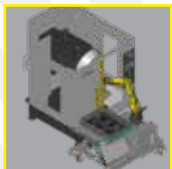
La libreria CAD integrata offre un accesso completo a tutti i robot, le macchine e gli strumenti semplificati di FANUC. La simulazione robot e la funzione di profilazione contengono un pacchetto completo di dettagli di verifica dei processi, tra cui convalida di movimenti, tempo di ciclo, nonché rilevamento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



### ChamferingPRO

Lo strumento di navigazione passo per passo consente di creare e simulare

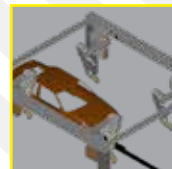
automaticamente i programmi di sbavatura. Per generare i percorsi di sbavatura, è sufficiente fare clic sulle linee su cui effettuare la sbavatura nei dati CAD 3D.



### HandlingPRO

Simula e testa i processi di movimentazione dei materiali e conduce studi di

fattibilità per applicazioni robotiche, eliminando requisiti fisici e spese della configurazione delle celle di lavoro dei prototipi.



### PaintPRO

Soluzione di programmazione offline grafica che semplifica la configurazione dei percorsi

robotici e lo sviluppo dei processi di verniciatura. La soluzione contiene funzionalità speciali per la configurazione di posizione della pistola di verniciatura, dimensioni dello spruzzo, sovrapposizione, schema di verniciatura, velocità di verniciatura e tempi di attivazione della pistola.



### OLPCPRO

Software di sviluppo di programmi per robot che supporta sviluppo

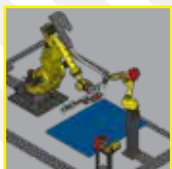
e manutenzione di KAREL e programmazione del Teach Pendant.



### PalletPRO

Possibilità di utilizzo per la realizzazione, il debug e il test delle applicazioni di pallettizzazione offline.

I dati creati in PalletPRO possono essere scaricati su controller fisici per robot contenenti il software PalletTool.



### WeldPRO

Simula un processo di saldatura ad arco robotico in ambiente 3D. Azionato esclusivamente dal

controller virtuale per robot FANUC, WeldPRO offre le informazioni sui tempi di ciclo e gli strumenti di programmazione più precisi disponibili in qualsiasi pacchetto di simulazione.



### iRPickPRO

L'ultimo plug-in di FANUC per lo strumento di programmazione offline ROBOGUIDE, consente agli

utenti di simulare applicazioni di prelievo e scarico ad alta velocità. iRPickPRO può essere scaricato su controller fisici per robot contenenti il software iRPickPRO.

### Prova ROBOGUIDE adesso

Affidati al know-how di FANUC e agli oltre 16 anni di esperienza nella simulazione 3D di ROBOGUIDE che viene continuamente ottimizzato e aggiornato. Contatta la sede FANUC locale per provare ROBOGUIDE

# I NOSTRI PUNTI DI FORZA: ASSISTENZA E SUPPORTO



## Parti

"Il produttore dell'apparecchiatura originale"

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



## Assistenza

"Su misura per le varie esigenze"

- Hot-line
- Contratti di assistenza con
  - a. **Servizi predittivi**  
"Monitoraggio ottimale delle apparecchiature"
  - b. **Servizio preventivo**  
"Estensione della durata delle apparecchiature"
  - c. **Servizio correttivo**  
"Servizi di emergenza"
  - d. **Servizio di riparazione**  
"Nuova vita per parti e macchinari"
  - e. **Servizio di rimessa a nuovo**  
"Estensione della durata delle apparecchiature"



**PRESENZA  
GLOBALE**



## **Accademia FANUC** "Ottimizzazione della produttività"

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



***Service First*** 

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



## SERIE ROBOT

### LR MATE 200



### M-430



### M-10



Tipo		4SH	4S	4SC	7H	7C	7WP	-	7L	7LC	2P	2PH	4FH	7L	8L	10MS	10M	10L	12S	12	12	
Versione		iD									iA			iA				iD	iA		iD	
CONTROLLORE	Versione del controllore	R-30i/B	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	●	-
		R-30iB Plus	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	●	-	-	●
	Compact Cabinet	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Open Air Cabinet	○	○	○	○	○	-	○	○	○	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Mate Cabinet	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	-	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	A-Cabinet	-	-	-	-	-	-	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
B-Cabinet	-	-	-	-	-	-	-	-	-	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	
Portata massima al polso (kg)		4	4	4	7	7	7	7	7	7	2	2	4	7	8	10	10	10	12	12	12	
Sbraccio (mm)		550	550	550	717	717	717	717	911	911	700	900	900	1633	2028	1101	1422	1636	1098	1420	1441	
Assi controllati		5	6	6	5	6	6	6	6	6	6	6	5	6	6	6	6	6	6	6	6	
Ripetibilità (mm)		± 0.013**	± 0.01**	± 0.013**	± 0.018**	± 0.018**	± 0.018**	± 0.01**	± 0.01**	± 0.018**	± 0.5	± 0.5	± 0.5	± 0.03**	± 0.04**	± 0.03**	± 0.03 [±0.04*11]	± 0.03**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.02**	
Peso unità meccanica (kg)		19	20	20	24	25	25	25	27	27	45	57	55	135	150	130	130	150	130	130	145	
AREA DI LAVORO (°)	J1	360	360	360	360	360	360	360	360	360	360	360	360	340(360)	340(370)	340(360)	340(360)	340 (370)	340(360)	340(360)	340 (370)	
	J2	230	230	230	245	245	245	245	245	245	230	230	230	250	255	250	250	235	250	250	235	
	J3	402	402	402	420	420	420	420	430	430	400	383	383	447	462	441	445	450	340	447	450	
	J4	240	380	380	250	380	380	380	380	380	380	380	300	380	400	380	400	380	380	380	380	
	J5	720	240	236	720	250	250	250	250	250	300	300	540	280(380)	280(360)	280	280	380	280(380)	280(380)	380	
	J6	-	720	720	-	720	720	720	720	720	540	540	-	540(720)	540(900)	720	720	900	540(720)	540(720)	900	
VELOCITÀ MASSIMA (°/S)	J1	460	460	460	450	450	450	450	370	370	300	300	300	230	200	260	225	260	260	230	260	
	J2	460	460	460	380	380	380	380	310	310	320	320	320	225	200	280	205	240	280	225	240	
	J3	520	520	520	520	520	520	520	410	410	340	320	320	230	210	315	225	260	315	230	260	
	J4	560	560	560	545	550	550	550	550	550	300	500	360	430	430	420	420	430	430	430	430	
	J5	1500	560	560	1500	545	545	545	545	545	300	500	2000	430	430	420	420	450	430	430	450	
	J6	-	900	900	-	1000	1000	1000	1000	1000	720	1700	-	630	630	720	700	720	630	630	720	
E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
J4 Momento/Inerzia (Nm/kgm²)		8.86/02	8.86/02	8.86/02	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	3.5/0.032	3.5/0.032	3.5/0.064	15.7/0.63	16.1/0.63	26.0/0.9	26.0/0.9	22.0/0.65	22.0/0.65	22.0/0.65	26.0/0.90	
J5 Momento/Inerzia (Nm/kgm²)		4.0/0.046 (5.5/0.083)	8.86/02	8.86/02	4.0/0.046 (5.5/0.15)	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	3.5/0.032	3.5/0.032	0/0.01	10.1/0.38	16.1/0.63	26.0/0.9	26.0/0.9	22.0/0.65	22.0/0.65	22.0/0.65	26.0/0.90	
J6 Momento/Inerzia (Nm/kgm²)		-	4.9/0.067	4.9/0.067	-	9.4/0.15	9.4/0.15	9.4/0.15	9.4/0.15	9.4/0.15	1.5/0.0065	1.5/0.0065	-	5.9/0.061	5.9/0.061	11.0/0.3	11.0/0.3	9.8/0.17	9.8/0.17	9.8/0.17	11.0/0.30	
Consumo medio di energia (Kw)		0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
PROTEZIONE	Corpo standard/opzionale	IP67	IP67	IP67	IP67/ IP69K	IP67	IP67/ IP69K	IP67/ IP69K	IP67/ IP69K	IP67	IP67	IP67	IP67	IP54/IP55	IP54/IP55	IP54/IP55	IP54/IP55	IP54/IP55	IP54/IP55	IP54/IP55	IP54/IP55	
	Polso & braccio J3 standard/opzionale	IP67	IP67	IP67	IP67/ IP69K	IP67	IP67/ IP69K	IP67/ IP69K	IP67/ IP69K	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	





SERIE ROBOT

M-20



M-410



Tipo		12L	20T		20M	20MT	25	25	25C	35M	35MT	35S	140H	110	185	315	450	500	700	
Versione		iA					iB	iD	iB	iA			iB	iB	iC	iC	iC	iB	iC	iB
CONTROLLORE	Versione del controllore	R-30/B	●	●	●	●	●	●	-	●	●	●	-	●	-	●	●	●	●	●
		R-30/B Plus	-	-	-	-	-	●	-	-	-	●	-	●	-	-	-	-	-	-
	Compact Cabinet	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Open Air Cabinet	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Mate Cabinet	○	-	○	○	-	○	○	○	○	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	A-Cabinet	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
B-Cabinet	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
Portata massima al polso (kg)		12	20	20	20	20	25	25	25	35	35	35	140	110	185	315	450	500	700	
Sbraccio (mm)		2009	1662 *1)	1811	1813	1663 *1)	1853	1831	1853	1813	1663 *1)	1445	2850	2403	3143	3143	3130	3143	3143	
Assi controllati		6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	5	4	4	4	4	4	4	
Ripetibilità (mm)		± 0.03**	± 0.04**	± 0.03**	±0.03 (±0.04 *11)	± 0.04**	± 0.02**	± 0.02**	± 0.023**	± 0.03**	± 0.04**	± 0.02**	± 0.2	± 0.05	± 0.5	± 0.5	± 0.5	± 0.5	± 0.5	
Peso unità meccanica (kg)		250	185	250	250	185	210	250	210	252	187	205	1200	1030	1600*8 (1330*9)	1600*8 (1330*9)	2430	2410*8 (1910*9)	2700	
AREA DI LAVORO (°)	J1	370	*1)	370	370	*1)	340 (360)	340 (370)	340 (360)	370	*1)	340 (360)	360	370	360	360	360	370	360	
	J2	260	300	260	260	300	240	260	240	260	300	240	155	125	144	144	145	144	144	
	J3	460,6	586	458	460,6	586	303	475	303	461,0	586	301,5	112	140	136	136	135	136	136	
	J4	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	20	720	720	720	540	720	540
	J5	360	360	360	280	280	290	280 (360)	290	280	280	260	720	-	-	-	-	-	-	-
	J6	900	900	900	900	900	540	540 (900)	540	900	900	540	-	-	-	-	-	-	-	-
VELOCITÀ MASSIMA (°/S)	J1	200	*1)	195	195	*1)	205	210	205	180	*1)	205	140	145	140	90	70	85	60	
	J2	175	175	175	175	175	205	210	205	180	180	205	115	130	140	100	70	85	60	
	J3	190	180	180	180	180	260	265	260	200	200	260	135	140	140	110	70	85	60	
	J4	430	360	360	405	405	415	420	415	350	350	415	135	420	305	195	180	200	120	
	J5	430	360	360	405	405	415	420	415	350	350	415	420	-	-	-	-	-	-	
	J6	630	550	550	615	615	880	720	880	400	400	880	-	-	-	-	-	-	-	
E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
J4 Momento/inerzia (Nm/kgm²)		22.0/0.65	44/1.04	44.0/1.04	45.1/2.01	45.1/2.01	51/2.2	52.0/2.4	51/2.2	110/4	110/4	51/2.2	147	53	88	155	196 (294)	250	490	
J5 Momento/inerzia (Nm/kgm²)		22.0/0.65	44/1.04	44.0/1.04	45.1/2.01	45.1/2.01	51/2.2	52.0/2.4	51/2.2	110/4	110/4	51/2.2	53	-	-	-	-	-	-	
J6 Momento/inerzia (Nm/kgm²)		9.8/0.17	22/0.28	22.0/0.28	30.0/1.01	30.0/1.01	31/1.2	32.0/1.2	31/1.2	60.0/1.5	60.0/1.5	31/1.2	-	-	-	-	-	-		
Consumo medio di energia (Kw)		1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	3	3	3	3	3	3	3	
PROTEZIONE	Corpo standard/opzionale	IP54/IP55	IP54	IP54/IP55	IP54/IP55	IP54	IP67	IP54/IP65	IP67	IP54/IP55	IP54	IP67	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	
	Polso & braccio J3 standard/opzionale	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	

● standard ○ a richiesta - non disponibile [ ] con opzione hardware e / o software \*1) a seconda delle specifiche della rotaia \*8) Su piedistallo (con controllore) \*9) Modello base compact (senza controllore) \*11) con opzione grasso commestibile \*\* Basato su ISO9283



# M-710

## SERIE ROBOT



Tipo		12L	20L	20M	45M	50S	50T	50H	50	50E	70T	70
Versione		iC										
CONTROLORE	Versione del controllore	R-30i/B	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
		R-30i/B Plus	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Compact Cabinet	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Open Air Cabinet	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Mate Cabinet	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o
	A-Cabinet	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	B-Cabinet	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o
Portata massima al polso (kg)		12	20	20	45	50	50	50	50	50	70	70
Sbraccio (mm)		3123	3110	2582	2606	1359	1900 *1)	2003	2050	2050	1900 *1)	2050
Assi controllati		6	6	6	6	6	6	5	6	6	6	6
Ripetibilità (mm)		± 0.09**	± 0.06**	± 0.06**	± 0.06**	± 0.04**	± 0.07	± 0.15	± 0.03**	± 0.07	± 0.07	± 0.04**
Peso unità meccanica (kg)		540	540	530	570	545	410	540	560	560	410	560
AREA DI LAVORO (°)	J1	360	360	360	360	360	*1)	360	360	360	*1)	360
	J2	225	225	225	225	169	261	225	225	225	261	225
	J3	434	432	435	440	376	491	440	440	440	491	440
	J4	400	400	400	800	720	720	234	720	720	720	720
	J5	380	280	280	250	250	250	720	250	380	250	250
	J6	720	900	900	800	720	720	-	720	720	720	720
VELOCITÀ MASSIMA (°/S)	J1	180	175	175	180	175	*1)	175	175	175	*1)	160
	J2	180	175	175	180	175	175	175	175	175	120	120
	J3	180	180	180	180	175	175	175	175	175	120	120
	J4	400	350	350	250	250	250	175	250	250	225	225
	J5	430	360	360	250	250	250	720	250	240	225	225
	J6	630	600	600	360	355	355	-	355	340	225	225
	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
J4 Momento/inerzia (Nm/kgm²)		22.0/0.65	39.2/0.88	39.2/0.88	206/28	206/28	206/28	150/6.3	206/28	206/28	294/28	294/28
J5 Momento/inerzia (Nm/kgm²)		22.0/0.65	39.2/0.88	39.2/0.88	206/28	206/28	206/28	68/2.5	206/28	176/10.8	294/28	294/28
J6 Momento/inerzia (Nm/kgm²)		9.8/0.17	19.6/0.25	19.6/0.25	127/20	127/11	127/11	-	127/11	98/3.3	147/11	147/11
Consumo medio di energia (Kw)		2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
PROTEZIONE	Corpo standard/opzionale	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54	IP54/IP67	IP54/IP67
	Polso & braccio J3 standard/opzionale	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67



## SERIE ROBOT

### M-900



### M-2000



### R-1000



Tipo		150P	200P	280	280L	360	400L	700	900L	1200	1700L	2300	80H	80F	100F	120F-7B	130F
Versione		iA	iA	iB	iB	iB	iB	iB	iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA
CONTROLLORE	Versione del controllore	R-30i/B	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	-	-	-
		R-30i/B Plus	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	●	●	●	●	●
	Compact Cabinet	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Open Air Cabinet	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Mate Cabinet	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	○	○	○	○	○
	A-Cabinet	●	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●
B-Cabinet	○	●	○	○	○	○	●	●	○	○	○	○	○	○	○	○	○
Portata massima al polso [kg]		150	200	280	280	360	400	700	900	1200(1350)	1700	2300	80	80	100	120	130
Sbraccio [mm]		3507	3507	2655	3103	2655	3704	2832	4683	3734	4683	3734	2230	2230	2230	2230	2230
Assi controllati		6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	5	6	6	7	6
Ripetibilità [mm]		± 0.3	± 0.3	± 0.1**	± 0.1**	± 0.1**	± 0.1**	± 0.1**	± 0.27**	± 0.18**	± 0.27**	± 0.18**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.03**
Peso unità meccanica [kg]		1860	2670	1700	1600	1540	3150	2800	9600	8600	12500	11000	610	620	665	790	675
AREA DI LAVORO [°]	J1	360	360	370	370	370	360	360	330	330	330	330	360	360	360	360	360
	J2	180	180	151	151	151	154	154	160	160	160	160	245	245	245	200	245
	J3	180	180	224	224	224	160	160	165	165	165	165	215	360	360	385	360
	J4	720	720	720	720	720	720	720	720	720	720	720	20	720	720	720	720
	J5	250	230	250	250	250	244	244	240	240	240	240	720	250	250	250	250
	J6	720	720	720	720	720	720	720	720	720	720	720	-	720	720	720	720
VELOCITÀ MASSIMA [°/S]	J1	110	110	110	110	110	80	80	45	45	20	20	185	170	130	130	130
	J2	95	95	105	105	105	80	80	30	30 (25)	14	14	180	140	110	110	110
	J3	95	95	100	100	100	80	80	30	30	14	14	180	160	120	120	120
	J4	120	95	110	125	110	100	100	50	50	18	18	180	230	170	170	170
	J5	120	95	110	125	110	100	100	50	50	18	18	500	230	170	170	170
	J6	200	165	180	205	180	160	160	70	70	40	40	-	350	250	250	250
E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	130	-
J4 Momento/inerzia [Nm/kgm²]		1666/313.6	2200/431.2	1960/260(460)	1700/215(340)	1960/260(460)	3400/1098	3400/1098	14700/2989	14700/2989	29400/7500	29400/7500	-/48	380/30	690/57	800/71	800/71
J5 Momento/inerzia [Nm/kgm²]		1666/313.6	2200/431.2	1960/260(460)	1700/215(340)	1960/260(460)	3400/1098	3400/1098	14700/2989	14700/2989	29400/7500	29400/7500	-/25	380/30	690/57	800/71	800/71
J6 Momento/inerzia [Nm/kgm²]		715.4/225.4	715/392	1050/160(360)	950/140(260)	1050/160(360)	1725/444	1725/444	4900/2195	4900/2195	8820/5500	8820/5500	-	200/20	260/32	360/38	360/38
Consumo medio di energia [Kw]		5	10	3	3	3	5	5	8	8	8	8	2.5	2.5	2.5	2.5	3
PROTEZIONE	Corpo standard/opzionale	IP54	IP54	IP54/IP56	IP54/IP56	IP54/IP56	IP54/IP56	IP54/IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56
	Polso & braccio J3 standard/opzionale	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67



# R-2000

## SERIE ROBOT



Tipo		100H	100P	100P	125L	165F	165R	175L	185L	210FS	210F	210L	210WE	210R	220U	220US	250F	270F	
Versione		iB	iB	iC	iC	iC	iC	iB	iB	iB	iC	iC	iC	iC	iC	iB	iB	iC	
CONTROLLORE	Versione del controllore	R-30i/B	●	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	-	-	-	●	●	-
		R-30i/B Plus	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	●	●	●	-	-	●
	Compact Cabinet	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Open Air Cabinet	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Mate Cabinet	-	-	-	○	○	-	-	-	-	○	-	-	-	-	-	-	-	-
	A-Cabinet	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
	B-Cabinet	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
Portata massima al polso (kg)		100	100	100	125	165	165	175	185	210	210	210	210	210	220	220	250	270	
Sbraccio (mm)		2655	3500	3540	3100	2655	3095	2852	3060	2605	2655	3100	2450	3095	2518	2443	2655	2655	
Assi controllati		5	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	
Ripetibilità (mm)		± 0.2	± 0.3	± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.3	± 0.3	± 0.3	± 0.05**	± 0.05**	± 0.1**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.3	± 0.3	± 0.05**	
Peso unità meccanica (kg)		1150	1560	1470	1115	1090	1370	1260	1290	1250	1370	1350	1180	1370	1020	1160	1270	1320	
AREA DI LAVORO (°)	J1	360	360	370	370	370	370	360	360	360	370	370	330	370	370	360	360	370	
	J2	136	185	200	136	136	200	136	136	136	136	136	141	200	136	136	136	136	
	J3	362	365	375	301	312	375	356	346	234	312	301	318	375	312	234	357	312	
	J4	250	720	720	720	720	720	720	720	420	720	720	720	720	720	720	420	720	720
	J5	720	250	250	250	250	250	250	250	250	250	250	250	250	250	250	250	250	250
	J6	-	720	720	720	720	720	720	720	720	420	720	720	720	720	720	420	720	720
VELOCITÀ MASSIMA (°/S)	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	J1	130	110	120	130	130	115	95	95	110	120	105	95	105	120	110	95	105	
	J2	130	90	100	115	115	110	90	85	90	105	90	85	100	85	85	85	90	
	J3	130	110	115	125	125	125	95	88	95	110	85	95	110	110	95	88	85	
	J4	170	120	140	180	180	180	120	120	130	140	120	120	140	140	130	120	120	
	J5	360	120	140	180	180	180	120	120	130	140	120	120	140	140	130	120	120	
	J6	-	190	210	260	260	260	190	190	200	220	200	190	220	220	200	190	200	
E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
J4 Momento/inerzia (Nm/kgm²)		441/39.2	980/225.4	1000/227	710/72	940/120	940/89	1225/225.4	1225/225.4	1333/141.1	1360/225.4	1700/320	1333/141.1	1360/147	1360/147	1333/141.1	1382/225.4	1730/320	
J5 Momento/inerzia (Nm/kgm²)		245/15.7	980/225.4	1000/227	710/72	940/120	940/89	1225/225.4	1225/225.4	1333/141.1	1360/225.4	1700/320	1333/141.1	1360/147	1360/147	1333/141.1	1382/225.4	1730/320	
J6 Momento/inerzia (Nm/kgm²)		-	706/196	706/196	355/40	490/100	490/46	706/196	706/196	706/78.4	735/196	900/230	706/78.4	735/82	735/82	706/78.4	715/196	900/230	
Consumo medio di energia (Kw)		2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	3	2.5	3	3	2.5	2.5	
PROTEZIONE	Corpo standard/opzionale	IP54	IP54	IP54	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP67	IP54 /IP56	IP54	IP54	IP54 /IP56	IP54 /IP56	
	Polso & braccio J3 standard/opzionale	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	



SERIE ROBOT

Collaborativi



M-1



M-2



M-3



Tipo		35	15	7L	7	4	1H	0.5S	0.5A	1HL	0.5SL	0.5AL	3S	3A	3SL	3AL	6H	6HL	6S	6A	12H
Versione		iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA	iA
CONTROLLORE	Versione del controllore	R-30i/B	•	-	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
		R-30i/B Plus	•	•	•	•	•	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Compact Cabinet	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	o	o	o	o	o	o	o	o	o
	Open Air Cabinet	-	-	-	-	-	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Mate Cabinet	-	-	•	•	•	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o
	A-Cabinet	•	•	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	o	o	o	o	o	o	o	o
	B-Cabinet	o	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Portata massima al polso (kg)		35	15	7	7	4	1	0.5 (1)	0.5 (1)	1	0.5 (1)	0.5 (1)	3	3	3	3	6	6	6(8)	6	12
Sbraccio (mm)		1813	1441	911	717	550	280	280	280	420	420	420	800	800	1130	1130	800	1130	1350	1350	1350
Assi controllati		6	6	6	6	6	3	4	6	3	4	6	4	6	4	6	3	3	4	6	3
Ripetibilità (mm)		± 0.03**	± 0.02**	± 0.01**	± 0.01**	± 0.01**	± 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
Peso unità meccanica (kg)		990	255	55	53	48	18 (*2)	20 (*2)	23 (*2)	21 (*2)	23 (*2)	26 (*2)	120	140	120	140	115	115	160	175	155
AREA DI LAVORO (°)	J1	370	340	340	340	340	∅	∅	∅	∅	∅	∅	∅	∅	∅	∅	∅	∅	∅	∅	∅
	J2	165	180	166	166	150	280x100 (*3)	280x100 (*3)	280x100 (*3)	420x150 (*3)	420x150 (*3)	420x150 (*3)	800x300 (*3)	800x300 (*3)	1130x400 (*3)	1130x400 (*3)	800x300 (*3)	1130x400 (*3)	1350x500 (*3)	1350x500 (*3)	1350x500 (*3)
	J3	258	305	383	373	354	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	J4	400	380	380	380	380	-	720	720	-	720	720	720	720	720	720	-	-	720	720	-
	J5	220	280	240	240	200	-	-	300	-	-	300	-	300	-	300	-	-	-	300	-
	J6	900	900	720	720	720	-	-	720	-	-	720	-	720	-	720	-	-	-	720	-
	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
VELOCITÀ MASSIMA (°/S)	J1	750 (*7)	800/1500(*14)	1000 (*7)	1000 (*7)	1000 (*7)	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	J2	750 (*7)	800/1500(*14)	1000 (*7)	1000 (*7)	1000 (*7)	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	J3	750 (*7)	800/1500(*14)	1000 (*7)	1000 (*7)	1000 (*7)	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	J4	750 (*7)	800/1500(*14)	1000 (*7)	1000 (*7)	1000 (*7)	-	3000	1440	-	3000	1440	3500	1700	3500	1700	-	-	4000	4000	-
	J5	750 (*7)	800/1500(*14)	1000 (*7)	1000 (*7)	1000 (*7)	-	-	1440	-	-	1440	-	1700	-	1700	-	-	-	2000	-
	J6	750 (*7)	800/1500(*14)	1000 (*7)	1000 (*7)	1000 (*7)	-	-	1440	-	-	1440	-	1700	-	1700	-	-	-	2000	-
	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
J4 Momento/inerzia (Nm/kgm²)		110/4	26.0/0.90	16.6/0.47	16.6/0.47	8.86/02	*4)						*4)						*4)		
J5 Momento/inerzia (Nm/kgm²)		110/4	26.0/0.90	16.6/0.47	16.6/0.47	8.86/02	*4)						*4)						*4)		
J6 Momento/inerzia (Nm/kgm²)		60.0/1.5	11.0/0.30	9.4/0.15	9.4/0.15	4.9/0.067	*4)						*4)						*4)		
Consumo medio di energia (Kw)		1	1	0.5	0.5	0.5	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
PROTEZIONE	Corpo standard/opzionale	IP54	IP54	IP67	IP67	IP67	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K
	Polso & braccio J3 standard/opzionale	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP69K	IP69K	IP69K	IP69K	IP69K	IP69K	IP69K	IP67	IP67

● standard ○ a richiesta - non disponibile ( ) con opzione hardware e / o software \*2) con basamento \*3) ∅ in mm per altezza in mm \*4) riferirsi al diagramma di carico al polso \*7) È necessario impostare una velocità di movimento in base alla valutazione dei rischi del sistema, considerando la possibilità di schiacciamento tra robot e ambiente circostante. \*14) velocità cartesiana massima 800 mm/sec (1500 mm/sec quando si monitora la sicurezza) \*\* Basato su ISO9283



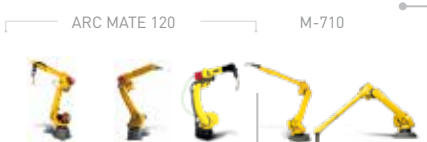
# SERIE ROBOT

## SR

## PALLETIZZATORI

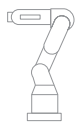
## SALDATURA AD ARCO

		SR		PALLETIZZATORI									SALDATURA AD ARCO										
		M-710		R-1000		R-2000			M-410				ARC MATE 0			ARC MATE 50			ARC MATE 100				
Tipo		3	6	50H	80H	100H	110	140H	185	315	450	500	700	-	-	7L	7L	8L	10L	12S	12	-	
Versione		iA	iA	iC	iA	iB	iC	iB	iC	iC	iB	iC	iB	iB	iD	iD	iC	iC	iD	iC	iC	iD	
CONTROLLORE	Versione del controllore	R-30iB	-	-	•	•	•	-	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	-	•	•	-	
		R-30iB Plus	•	•	-	-	-	•	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	•	-	-	•	
	Compact Cabinet	•	•	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	Open Air Cabinet	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	Mate Cabinet	-	-	o	o	-	-	-	-	-	-	-	-	•	•	•	o	o	o	o	o	o	
	A-Cabinet	-	-	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	-	-	-	•	•	•	•	•	•	
	B-Cabinet	-	-	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	-	-	-	o	o	o	o	o	o	
Portata massima al polso (kg)		3	6	50	80	100	110	140	185	315	450	500	700	3	7	7	3 (7)	3 (8)	10	3 (12)	3 (12)	12	
Sbraccio (mm)		400	650	2003	2230	2655	2403	2850	3143	3143	3130	3143	3143	1437	717	911	1633	2028	1636	1098	1420	1441	
Assi controllati		4	4	5	5	5	4	5	4	4	4	4	4	6	6	6	6	6	6	6	6	6	
Ripetibilità (mm)		± 0.01(J1, J2) ± 0.01(J1, J2) ± 0.01 (J3) ± 0.01 (J3) ± 0.004° (J4) ± 0.004° (J4)		± 0.15	± 0.03**	± 0.2	± 0.2	± 0.2	± 0.2	± 0.5	± 0.5	± 0.5	± 0.5	± 0.5	± 0.08	± 0.018**	± 0.018**	± 0.03	± 0.04**	± 0.03**	± 0.04**	± 0.03	± 0.02**
Peso unità meccanica (kg)		19	30	540	610	1150	1030	1200	1600* <sup>8</sup> (1330* <sup>9</sup> )	1600* <sup>8</sup> (1330* <sup>9</sup> )	2430	2410* <sup>8</sup> (1910* <sup>9</sup> )	2700	145	25	27	135	150	150	130	130	145	
AREA DI LAVORO (°)	J1	284	296	360	360	360	370	360	360	360	360	370	360	360	360	360	340(360)	340(370)	340(370)	340(360)	340(360)	340(370)	
	J2	290	300	225	245	136	125	155	144	144	145	144	144	250	245	245	250	255	235	250	250	235	
	J3	200 mm* <sup>13</sup>	210 mm* <sup>13</sup>	440	215	362	140	112	136	136	135	136	136	455	420	430	447	462	450	340	447	450	
	J4	720	720	234	20	250	720	20	720	720	540	720	540	380	380	380	380	400	380	380	380	380	
	J5	-	-	720	720	720	-	720	-	-	-	-	-	280	250	250	280(380)	280(360)	380	280(380)	280(380)	380	
	J6	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	720	720	720	540(720)	540(900)	900	540(720)	540(720)	900	
	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
VELOCITÀ MASSIMA (°/S)	J1	720	440	175	185	130	145	140	140	90	70	85	60	225	450	370	230	200	260	260	230	260	
	J2	780	700	175	180	130	130	115	140	100	70	85	60	215	380	310	225	200	240	280	225	240	
	J3	1800 mm/sec	2000 mm/sec	175	180	130	140	135	140	110	70	85	60	225	520	410	230	210	260	315	230	260	
	J4	3000	2500	175	180	170	420	135	305	195	180	200	120	425	550	550	430	430	430	430	430	430	
	J5	-	-	720	500	360	-	420	-	-	-	-	-	425	545	545	430	430	450	430	430	450	
	J6	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	625	1000	1000	630	630	720	630	630	720	
	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
J4 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )		--/0.06	--/0.12	150/6.3	-/48	441/39.2	53	147	88	155	196(294)	250	490	8.9/0.28	16.6/0.47	16.6/0.47	7.7(22.0)/ 0.24(0.65)	7.7(22.0)/ 0.24(0.65)	22.0/0.65	7.7(22.0)/ 0.24(0.65)	7.7(22.0)/ 0.24(0.65)	26.0/0.90	
J5 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )		-	-	68/2.5	-/25	245/15.7	-	53	-	-	-	-	-	8.9/0.28	16.6/0.47	16.6/0.47	7.7(22.0)/ 0.24(0.65)	7.7(22.0)/ 0.24(0.65)	22.0/0.65	7.7(22.0)/ 0.24(0.65)	7.7(22.0)/ 0.24(0.65)	26.0/0.90	
J6 Momento/Inerzia (Nm/kgm <sup>2</sup> )		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	3.0/0.035	9.4/0.15	9.4/0.15	0.2(9.8)/ 0.0027(0.17)	0.2(9.8)/ 0.0027(0.17)	9.8/0.17	0.2(9.8)/ 0.0027(0.17)	0.2(9.8)/ 0.0027(0.17)	11.0/0.30	
Consumo medio di energia (Kw)		0.2	0.2	2.5	2.5	2.5	1	3	3	3	3	3	3	1	0.5	0.5	1	1	1	1	1	1	
PROTEZIONE	Corpo standard/opzionale	IP20	IP20	IP54/ IP67	IP54/ IP67	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP67/ IP69K	IP67/ IP69K	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	
	Polso & braccio J3 standard/opzionale	IP20	IP20	IP67	IP67	IP67	IP67	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP67/ IP69K	IP67/ IP69K	IP54	IP54	IP67	IP54	IP54	IP67	



ARC MATE 120			M-710	
12L	-	-	12L	20L
iC	iC	iD	iC	iC
●	●	-	●	●
-	-	●	-	-
-	-	-	-	-
-	-	-	-	-
○	○	○	○	○
●	●	●	●	●
○	○	○	○	○
3 (12)	3 (20)	3 (25)	12	20
2009	1811	1831	3123	3110
6	6	6	6	6
± 0.03**	± 0.03**	± 0.02**	± 0.09**	± 0.11**
250	250	250	540	540
370	370	340 (370)	360	360
260	260	260	225	225
460.6	458	475	434	432
400	400	400	400	400
280(360)	280(360)	280(360)	380	280
540(900)	540(900)	540(900)	720	900
-	-	-	-	-
200	195	210	180	175
175	175	210	180	175
190	180	265	180	180
430	360	420	400	350
430	360	420	430	360
630	550	720	630	600
-	-	-	-	-
7.7(22.0)/ 0.24(0.65)	7.7(44)/ 0.24(1.04)	52.0/2.4	22.0/0.65	39.2/0.88
7.7(22.0)/ 0.24(0.65)	7.7(44)/ 0.24(1.04)	52.0/2.4	22.0/0.65	39.2/0.88
0.2(9.8)/ 0.0027(0.17)	0.22(122)/ 0.0027(0.28)	32.0/1.2	9.8/0.17	19.6/0.25
1	1	1	2.5	2.5
IP54	IP54	IP54	IP54/ IP67	IP54/ IP67
IP54	IP54	IP67	IP67	IP67

● standard ○ a richiesta - non disponibile [ ] con opzione hardware e / o software \*1) a seconda delle specifiche della ruota \*5) Certificato ATEX Cat. II Group 2G e 2D \*\* Basato su ISO9283



### SERIE ROBOT

Tipo		20T	20MT	35MT	50T	70T	-	5L	-	10L	15	15	45
Versione		iA	iA	iA	iC	iC	iA	iA	iA	iB	iB	iB	iB
CONTROLLORE	Versione del controllore	R-30iB	●	●	●	●	●	●	-	●	●	●	●
		R-30iB Plus	-	-	-	-	-	-	●	-	-	-	-
	Compact Cabinet	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Open Air Cabinet	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Mate Cabinet	-	-	-	○	○	●	●	●	●	●	-	-
	A-Cabinet	●	●	●	●	●	-	-	-	-	-	-	●
B-Cabinet	○	○	○	○	○	-	-	-	-	-	-	-	
Portata massima al polso (kg)		20	20	35	50	70	5	5	5	10	15	15	45
Sbraccio (mm)		1662 *1)	1663 *1)	1663 *1)	1900 *1)	1900 *1)	704	892	1300	1800	1400	2800	2606
Assi controllati		6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
Ripetibilità (mm)		± 0.04**	± 0.04**	± 0.04**	± 0.07	± 0.07	± 0.02	± 0.03	± 0.2	± 0.2	± 0.2	± 0.2	± 0.1
Peso unità meccanica (kg)		185	185	187	410	410	35	37	110	331	323	530	590
AREA DI LAVORO (°)	J1	*1)	*1)	*1)	*1)	*1)	340	340	360	320	320	320	360
	J2	300	300	300	261	261	200	230	255	240	240	280	225
	J3	586	586	586	491	491	388	373	395	404	404	330	440
	J4	400	400	400	720	720	380	380	380	1080	1080	1080	800
	J5	360	280	280	250	250	240	240	240	1080	1080	1080	250
	J6	900	900	900	720	720	720	720	720	1080	1080	1080	800
VELOCITÀ MASSIMA (°/S)	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	J1	*1)	*1)	*1)	*1)	*1)	350	270	220	140	140	160	180
	J2	175	175	180	175	120	350	270	190	140	140	160	180
	J3	180	180	200	175	120	400	270	240	160	160	160	180
	J4	360	405	350	250	225	450	450	450	375	375	375	250
	J5	360	405	350	250	225	450	450	450	430	430	430	250
	J6	550	615	400	355	225	720	720	720	545	545	545	250
E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
J4 Momento/Inerzia (Nm/kgm²)		44/1.04	45.1/2.01	110/4	206/28	294/28	11.9/0.3	11.9/0.3	11.9/0.3	43.35/1.954	65.02/2.931	65.4/2.999	206 / 28
J5 Momento/Inerzia (Nm/kgm²)		44/1.04	45.1/2.01	110/4	206/28	294/28	11.9/0.3	11.9/0.3	11.9/0.3	36.86/1.413	55.29/2.119	55.3/2.158	206 / 28
J6 Momento/Inerzia (Nm/kgm²)		22/0.28	30.0/1.01	60.0/1.5	127/11	147/11	6.7/0.1	6.7/0.1	6.7/0.1	4.90/0.025	7.36/0.038	7.4/0.073	127 / 20
Consumo medio di energia (Kw)		1	1	1	2.5	2.5	0.5	0.5	0.8	0.8	0.8	3.5	2.5
PROTEZIONE	Corpo standard/opzionale	IP54	IP54	IP54	IP54 /IP67	IP54 /IP67	*5)	*5)	*5)	*5)	*5)	*5)	*5)
	Polso & braccio J3 standard/opzionale	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	*5)	*5)	*5)	*5)	*5)	*5)	*5)

# Una piattaforma di servomotori e di controllo comune – Infinite opportunità **THAT'S FANUC!**



## **FA**

Controlli,  
Servomotori, e  
Sistemi laser

## **ROBOTS**

Robot Industriali,  
Accessori e  
Software

## **ROBOCUT**

Macchine per  
elettroerosione  
a filo CNC

## **ROBODRILL**

Centri di lavoro  
CNC compatti

## **ROBOSHOT**

Macchine per  
stampaggio a  
iniezione elettrica  
CNC

## **ROBONANO**

La macchina  
ultra precisa



[WWW.FANUC.EU](http://WWW.FANUC.EU)