

FANUC Robot R-1000iA

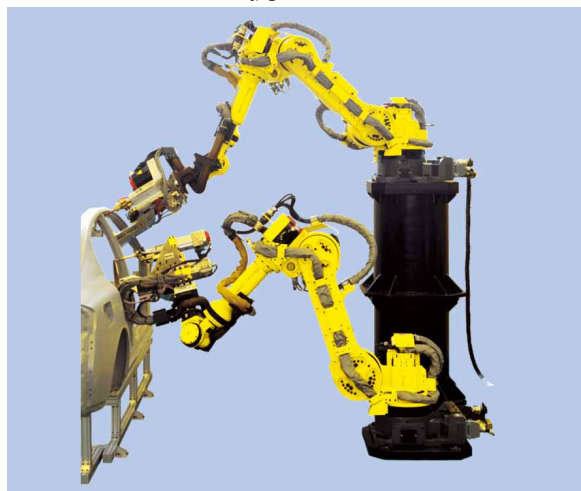


特長

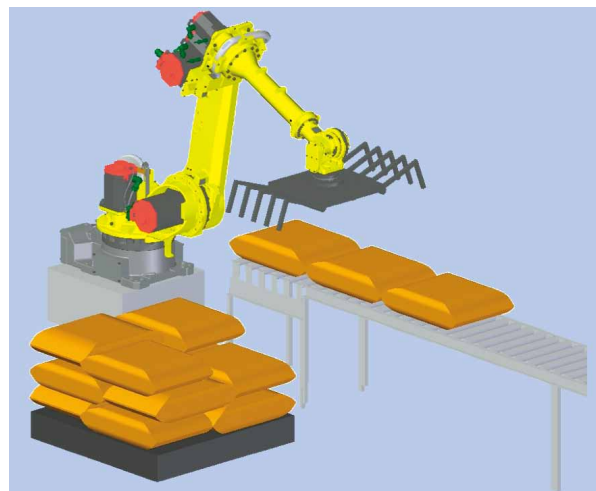
FANUC Robot R-1000iAは、可搬質量80~130kgの小型高速ロボットです。コンパクトな機構部と優れた動作性能により、密集したレイアウトでのハンドリング、スポット溶接、パレタイジングなど様々な用途に対応することができます。

- 用途に応じて4種類のタイプが選択可能です。
 - FANUC Robot R-1000iA/80F, /100F, /130F
ロボット背面や下方にもアクセス可能な広い動作範囲を持ち、天吊り設置も可能なロボットです。ロボット全幅を限界まで狭めているため、隣接ロボットや治具、ワークへの接近性に優れています。待機位置から作業位置への高速アプローチ、短ピッチ移動時の素早い位置決め動作により、作業工程のサイクルタイム短縮に貢献します。
 - FANUC Robot R-1000iA/80H
高い搬送能力を持ち、袋物などの高速パレタイジングに最適な5軸タイプのロボットです。コンパクトな機構部により、限られた工場内の設置スペースを有効に活用することができます。
- iRVision（内蔵ビジョン）や力センサとの組み合わせにより、最新の智能化機能を使用することができます。

アプリケーション例



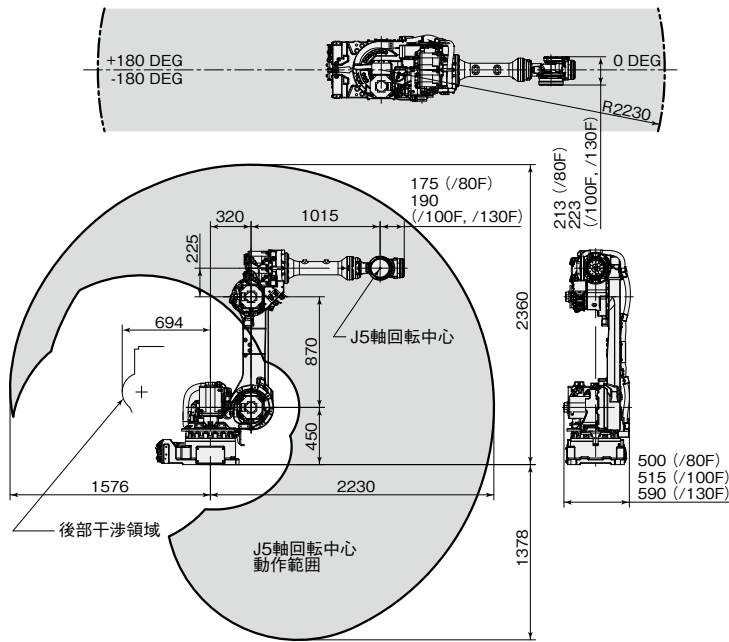
R-1000iA/80Fによる高速スポット溶接



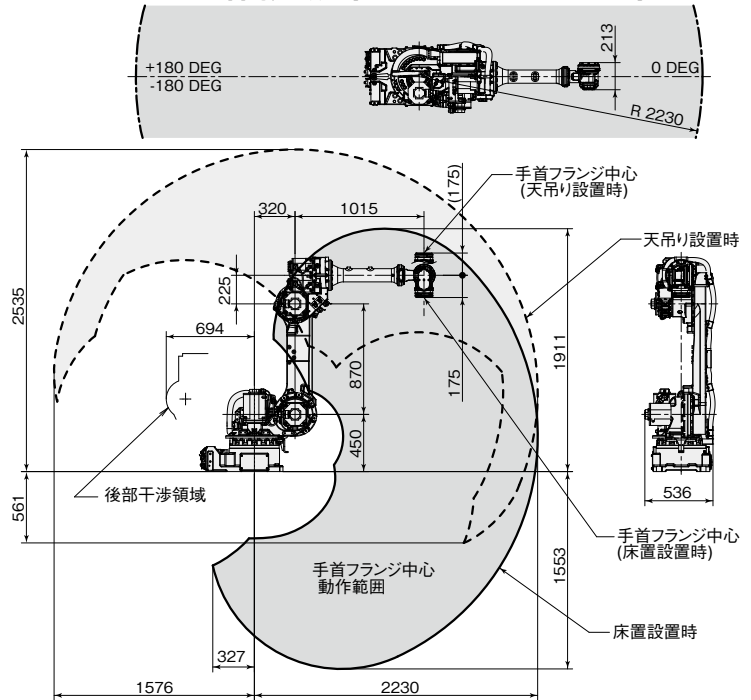
R-1000iA/80Hによる袋物のパレタイジング

FANUC Robot R-1000iA

動作領域 (R-1000iA/80F, /100F, /130F)



動作領域 (R-1000iA/80H)



仕様

機種		R-1000iA/80F	R-1000iA/100F	R-1000iA/130F	R-1000iA/80H
動作形態		多関節形ロボット			
制御軸		6軸 (J1, J2, J3, J4, J5, J6)			5軸 (J1, J2, J3, J4, J5)
リーチ		2230 mm			
設置形式		床置、天吊			
動作範囲 (最大動作速度) 注1)	J1軸旋回	360° (170°/s) 6.28 rad(2.97 rad/s)	360° (130°/s) 6.28 rad(2.27 rad/s)	360° (130°/s) 6.28 rad(2.27 rad/s)	360° (185°/s) 6.28 rad(3.23 rad/s)
	J2軸回転	245° (140°/s) 4.28 rad(2.44 rad/s)	245° (110°/s) 4.28 rad(1.92 rad/s)	245° (110°/s) 4.28 rad(1.92 rad/s)	245° (180°/s) 4.28 rad(3.14 rad/s)
	J3軸回転	360° (160°/s) 6.28 rad(2.79 rad/s)	360° (120°/s) 6.28 rad(2.09 rad/s)	360° (120°/s) 6.28 rad(2.09 rad/s)	215° (180°/s) 3.75 rad(3.14 rad/s)
	J4軸手首回転 (/80H:手首振り)	720° (230°/s) 12.57 rad(4.01 rad/s)	720° (170°/s) 12.57 rad(2.97 rad/s)	720° (170°/s) 12.57 rad(2.97 rad/s)	20° (180°/s) 0.35 rad(3.14 rad/s) 注2)
	J5軸手首振り (/80H:手首回転)	250° (230°/s) 4.36 rad(4.01 rad/s)	250° (170°/s) 4.36 rad(2.97 rad/s)	250° (170°/s) 4.36 rad(2.97 rad/s)	720° (500°/s) 12.57 rad(8.73 rad/s)
	J6軸手首回転	720° (350°/s) 12.57 rad(6.11 rad/s)	720° (250°/s) 12.57 rad(4.36 rad/s)	720° (250°/s) 12.57 rad(4.36 rad/s)	-
手首可搬質量		80 kg (A)	100 kg		80 kg (A)
J3アーム上可搬質量		-	20 kg (C)	20 kg (C)	-
J3ケーシング上可搬質量		15 kg (B)	20 kg (D)	20 kg (D)	15 kg (B)
手首許容 負荷モーメント	J4軸	380 N·m 38.8 kgf·m	690 N·m 70.4 kgf·m	800 N·m 81.6 kgf·m	注3)
	J5軸	380 N·m 38.8 kgf·m	690 N·m 70.4 kgf·m	800 N·m 81.6 kgf·m	
	J6軸	200 N·m 20.4 kgf·m	260 N·m 26.5 kgf·m	360 N·m 36.7 kgf·m	
手首許容 負荷イナーシャ	J4軸	30 kg·m ² 306.1 kgf·cm ²	57 kg·m ² 581.6 kgf·cm ²	71 kg·m ² 724.5 kgf·cm ²	48 kg·m ² 489.8 kgf·cm ²
	J5軸	30 kg·m ² 306.1 kgf·cm ²	57 kg·m ² 581.6 kgf·cm ²	71 kg·m ² 724.5 kgf·cm ²	25 kg·m ² 255.1 kgf·cm ²
	J6軸	20 kg·m ² 204.1 kgf·cm ²	32 kg·m ² 326.5 kgf·cm ²	38 kg·m ² 387.8 kgf·cm ²	-
駆動方式		ACサーボモータによる電気サーボ駆動			
位置繰返し精度 注4)		± 0.05 mm			
ロボット質量 注5)		620 kg	665 kg	675 kg	610 kg
設置条件		周囲温度 : 0 ~ 45°C 周囲湿度 : 通常 75%RH以下 (結露しないこと) 短期 95%RH以下 (1ヶ月以内) 振動加速度 : 4.9m/s ² (0.5G)以下			

- 注1) 短い動作距離では各軸の最高速度に達しないことがあります。
 注2) 手首フランジは常時下向きに制御されています。最大±10°の範囲で微調整できます。
 注3) 手首フランジ中心から負荷の重心位置までの距離は、手首負荷とイナーシャにより制限されます。手首負荷とイナーシャが最大の場合、負荷の重心は手首フランジ中心より、水平方向に254mm、垂直方向に400mmまでオフセットさせることができます。
 注4) ISO 9283に準拠します。
 注5) 制御部質量を含みません。

ファナック株式会社

本社 〒401-0597 山梨県忍野村 ☎(0555)84-5555(代) FAX 84-5512 <http://www.fanuc.co.jp>

- お問合せ先 下記のロボットセールス担当にご相談下さい。

中央テクニカルセンタ	〒401-0597	山梨県忍野村	☎(0555)84-6151	FAX 84-5544
日野支社	〒191-8509	日野市旭が丘 3-5-1	☎(042)589-8916	FAX 589-8959
名古屋支社	〒485-0077	小牧市西之島丁 1918-1	☎(0568)75-0475	FAX 73-3799
大阪支店	〒559-0034	大阪市住之江区南港北 1-3-41	☎(06)6614-2112	FAX 6614-2121
広島支店	〒732-0032	広島市東区上温品 1-7-3	☎(082)289-7972	FAX 289-7971
- ファナックトレーニングセンタ 〒401-0501 山梨県山中湖村 ☎(0555)84-6030 FAX 84-5540

- 本機の外觀及び仕様は改良のため予告なく変更することがあります。
- 本カタログからの無断転載を禁じます。
- 本カタログに記載された商品は、『外国為替及び外国貿易法』に基づく規制対象です。輸出には日本政府の許可が必要な場合があります。また、商品によっては米国政府の再輸出規制を受ける場合があります。本商品の輸出に当たっては当社までお問い合わせ下さい。