

FANUC Robot DR series



特长

DR/05

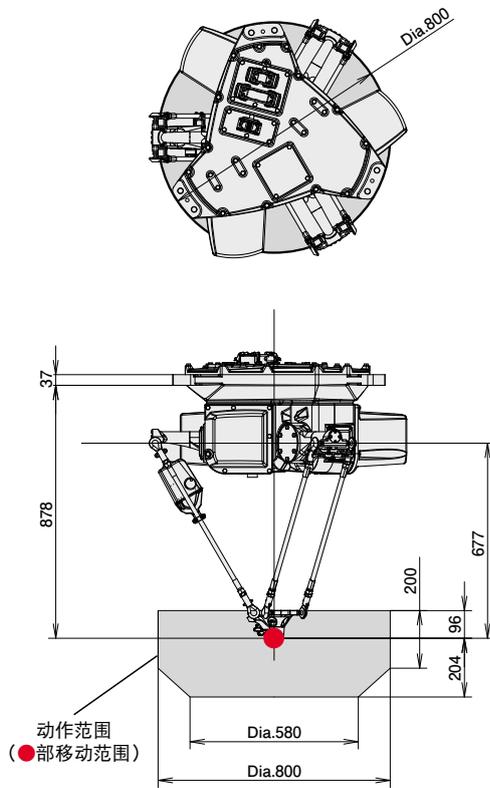
- 一款轻型、结构紧凑的Delta机构机器人。
- 可以从无支架安装、有支架安装、支架上下翻转安装中选择最佳的安装方式。可以被安装在任意的倾斜角度上，在狭窄的空间也能方便地安装到加工机械上。
- 根据用途可以选择适宜的手腕自由度(6轴、4轴)和动作范围(标准型、长臂型)。
- *i*RVision(内置视觉功能)的相机可以装在机构内部。

DR/3, /6, /8, /12

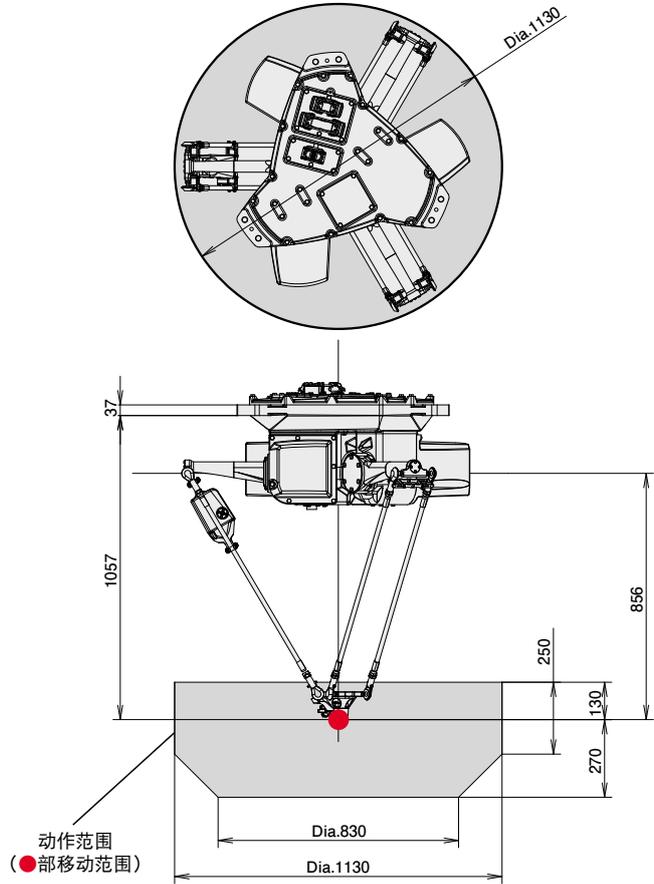
- 高速搬运用并联机器人
- 拥有从中型(动作范围 Φ 800mm)到大型(动作范围 Φ 1600mm)的丰富的产品线，可以根据使用用途、必要的动作范围、工件重量以及是否需要改变工件姿势等复杂作业进行选择。
- 采用完全密闭的构造，实现了IP67级别相当的环境耐受性能(防尘、防水)。还有对应IP69K级别相当的高压喷流清洗的选项可供选择(DR/3, DR/6-12B, DR/8-16B)。
- 全机种采用H1食品级机械专用润滑脂、润滑油，还可选用对应食品卫生的材料、表面处理(选项)。
- DR/6-12B Stainless 全机身表面金属均使用不锈钢材质，来抵御日常清洗、杀菌等生产环境中的高温及化学品，实现了优于其他机型的卫生性能。
- 可以使用*i*RVision(内置视觉功能)以及*i*RPickTool等各种智能化功能。

动作范围

DR/3-8A



DR/3-11A



规格

机型		DR/3-8A	DR/3-11A
机构		并联机构	
控制轴数		4轴 (J1, J2, J3, J4)	
安装方式		顶吊安装	
动作范围 (最高速度) 注释1)	J1-J3	直径 800 mm, 高度 300 mm	直径 1130 mm, 高度 400 mm
	J4	720° (3500°/s) 12.57 rad (61.06 rad/s)	
手腕部可搬运质量		3 kg	
重复定位精度 注释2)		± 0.03 mm	
驱动方式		使用伺服电机进行电气伺服驱动	
机器人质量 注释3)		130 kg	
安装条件		环境温度 : 0~45°C 环境湿度 : 通常在 75%RH以下 (无结露现象) 短期 (1个月以内) 在95%RH以下 (无结露现象) 振动加速度 : 4.9m/s ² (0.5G) 以下	

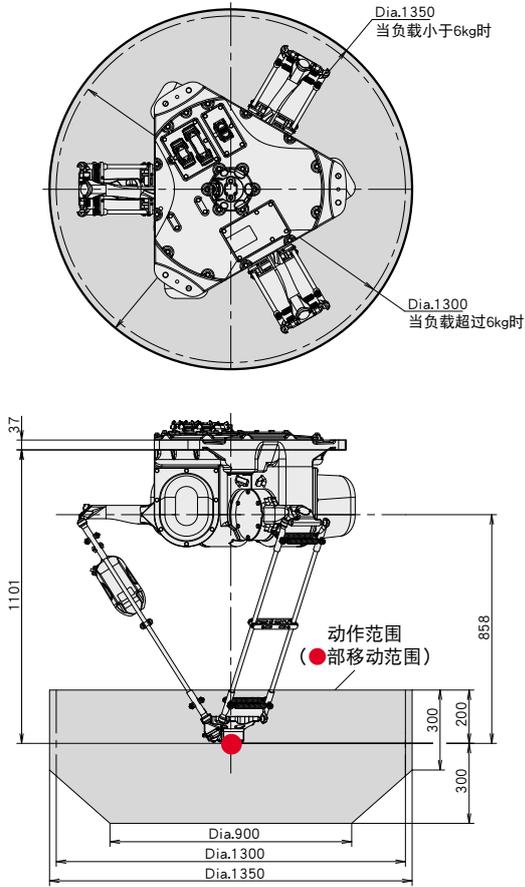
注释1) 短距离移动时有可能达不到最大动作速度。

注释2) 符合ISO 9283。

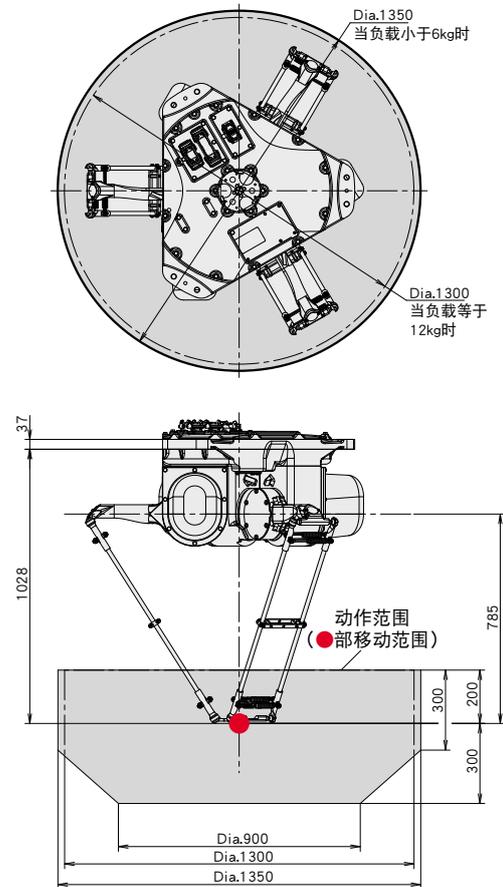
注释3) 不含控制装置质量。

动作范围

DR/6-14A



DR/12-14A-3X



规格

机 型		DR/6-14A	DR/12-14A-3X
机 构		并联机构	
控制轴数		4轴 (J1, J2, J3, J4)	3轴 (J1, J2, J3)
安装方式		顶吊设置	
动作范围 (最大动作速度)		直径 1350 mm、高 500 mm 注释4)	
注释1)	J1-J3	720° (4000°/s) 12.57 rad (69.81 rad/s)	—
	J4	—	—
手腕部可搬运质量		6 kg (选项8 kg)	12 kg
重复定位精度 注释2)		±0.03 mm	
驱动方式		使用伺服电机进行电气伺服驱动	
机器人质量 注释3)		160 kg	155 kg
安装条件		环境温度 : 0~45°C 环境湿度 : 通常在 75%RH以下 (无结露现象) 短期 (1个月以内) 在95%RH以下 (无结露现象) 振动加速度 : 4.9m/s ² (0.5G) 以下	

注释1) 短距离移动时有可能达不到最大动作速度。

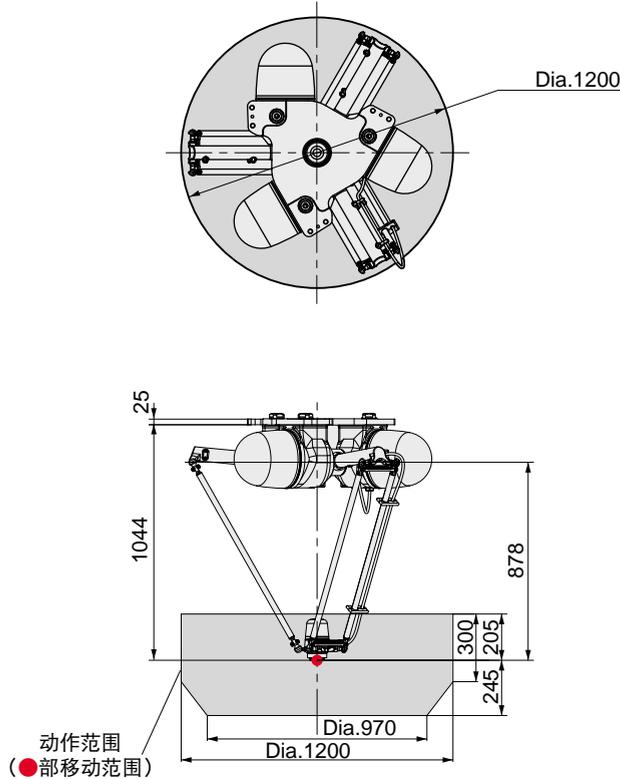
注释2) 符合ISO 9283。

注释3) 不含控制装置质量。

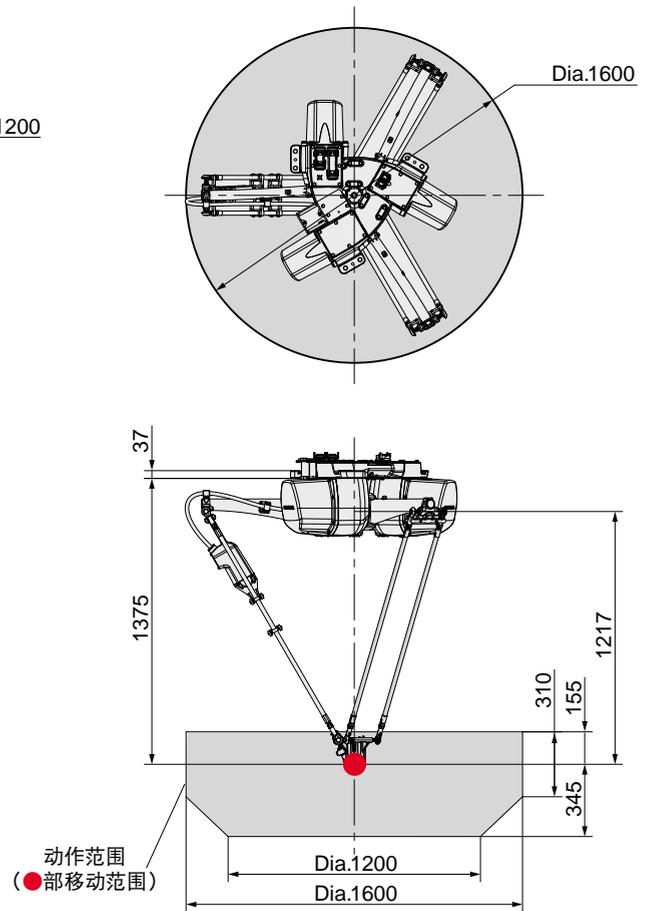
注释4) 当负载超过6 kg时, 有动作范围的限制。

动作范围

DR/6-12B Stainless



DR/8-16B



规格

机型	DR/6-12B Stainless DR/6-12B Stainless/Mirror 注释4)	DR/8-16B DR/8-16B Plated 注释5)
机构	并联机构	
控制轴数	4轴 (J1, J2, J3, J4)	
安装方式	顶吊	
动作范围 (最大动作速度) 注释1)	直径 1200 mm, 高度 450 mm	直径 1600 mm, 高度 500 mm
	J1-J3 720° (1714°/s) 12.57rad (29.91rad/s)	J4 720° (2000°/s) 12.57rad (34.91rad/s)
手腕部可搬运质量	6 kg	8 kg
重复定位精度 注释2)	±0.03 mm	
驱动方式	使用伺服电机进行电气伺服驱动	
机器人质量 注释3)	250 kg	170 kg
安装条件	环境温度 : 0~45°C 环境湿度 : 通常在 75%RH以下 (无结露现象) 短期 (1个月以内) 在95%RH以下 (无结露现象) 振动加速度 : 4.9m/s ² (0.5G) 以下	

注释1) 短距离移动时有可能达不到最大动作速度。

注释2) 符合ISO 9283。

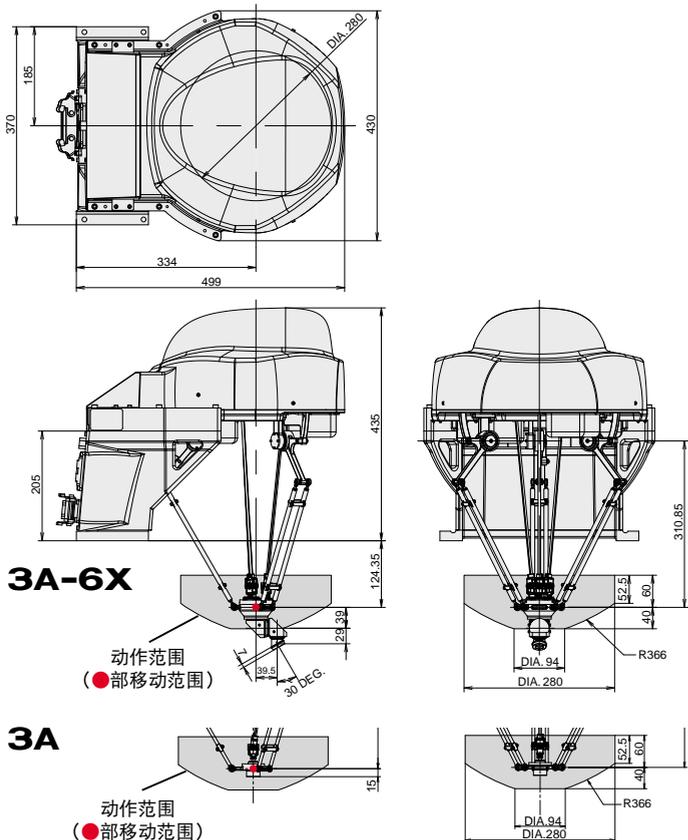
注释3) 不含控制装置质量。

注释4) 镜面处理。

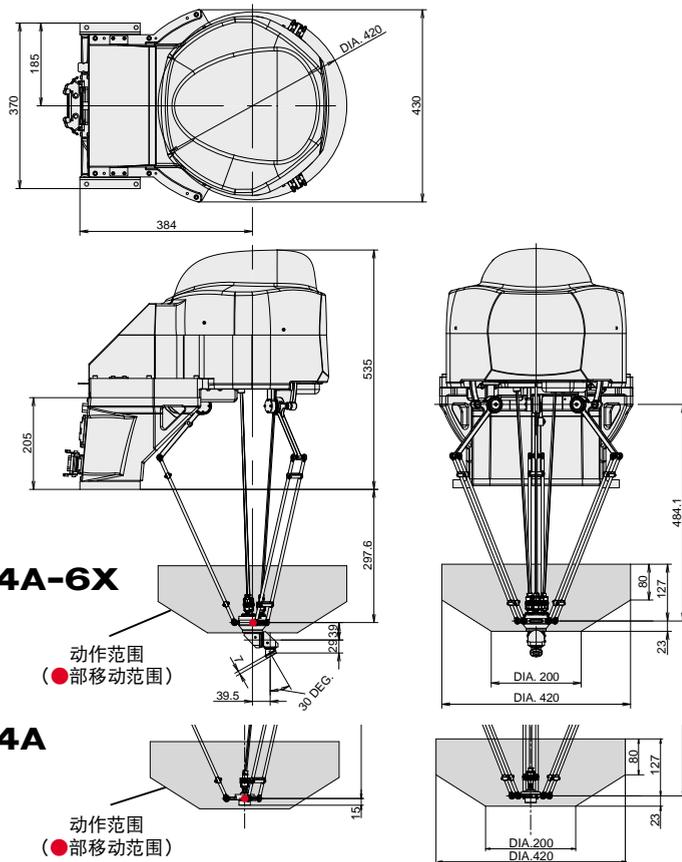
注释5) 电镀处理。

动作范围

DR/05-3A, /3A-6X



DR/05-4A, /4A-6X



规格

机 型	DR/05-3A-6X	DR/05-3A
机 构	并联机构	
控制轴数	6轴 (J1, J2, J3, J4, J5, J6)	4轴 (J1, J2, J3, J4)
安装方式	地面安装、倾斜角安装、顶吊安装	地面安装、顶吊安装
动作范围 (最高速度) 注释1)	J1-J3	直径 280 mm, 高100 mm
	J4	720° (1440°/s) 12.57 rad (25.13 rad/s)
	J5	300° (1440°/s) 5.24 rad (25.13 rad/s)
	J6	720° (1440°/s) 12.57 rad (25.13 rad/s)
手腕部可搬运质量	0.5 kg (购买对应选项后 1 kg)	
重复定位精度 注释2)	±0.02 mm	
驱动方式	使用伺服电机进行电气伺服驱动	
机器人质量 注释3)	17 kg	14 kg
安装条件	环境温度 : 0~45°C 环境湿度 : 通常在 75%RH以下 (无结露现象) 短期 (1个月以内) 在95%RH以下 (无结露现象) 振动加速度 : 4.9m/s ² (0.5G) 以下	

机 型	DR/05-4A-6X	DR/05-4A
机 构	并联机构	
控制轴数	6轴 (J1, J2, J3, J4, J5, J6)	4轴 (J1, J2, J3, J4)
安装方式	地面安装、倾斜角安装、顶吊安装	地面安装、顶吊安装
动作范围 (最高速度) 注释1)	J1-J3	直径 420 mm, 高150 mm
	J4	720° (1440°/s) 12.57 rad (25.13 rad/s)
	J5	300° (1440°/s) 5.24 rad (25.13 rad/s)
	J6	720° (1440°/s) 12.57 rad (25.13 rad/s)
手腕部可搬运质量	0.5 kg (购买对应选项后 1 kg)	
重复定位精度 注释2)	±0.02 mm	
驱动方式	使用伺服电机进行电气伺服驱动	
机器人质量 注释3)	20 kg	17 kg
安装条件	环境温度 : 0~45°C 环境湿度 : 通常在 75%RH以下 (无结露现象) 短期 (1个月以内) 在95%RH以下 (无结露现象) 振动加速度 : 4.9m/s ² (0.5G) 以下	

注释1) 短距离移动时有可能达不到最高速度。

注释2) 符合ISO 9283。

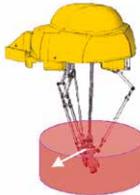
注释3) 不含支架质量。

省空间 DR/05

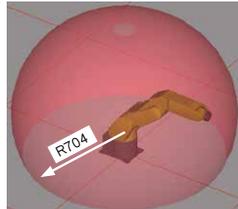
采用了经过严格挑选的，以作业对象为中心的动作范围，从而能够实现安装空间的紧凑化。
在生产线上可以合理地安排操作人员和机器人。



R140
(R210 for
long arm)



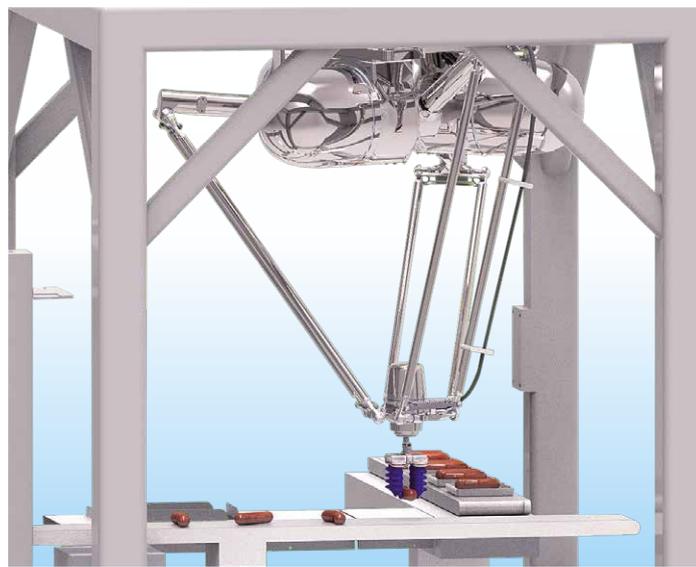
多关节机器人的工作空间



使用DR/8-16B Plated进行包装食品的整理



使用DR/6-14A进行食品的高速整理



使用DR/6-12B Stainless/Mirror进行生鲜食品的整理

FANUC CORPORATION

上海发那科机器人有限公司
台灣發那科股份有限公司
FANUC SINGAPORE PTE. LTD.
FANUC MECHATRONICS (MALAYSIA) SDN. BHD.

电话: (+86)21-5032-7700
電話: (+886)4-2359-0522
Phone: (+65)6567-8566
Phone: (+60)3-3082-1222

3580, Shibokusa, Oshino-mura, Minamitsuru-gun
Yamanashi, 401-0597, JAPAN
Phone: (+81)555-84-5555 <https://www.fanuc.co.jp/>

<https://www.shanghai-fanuc.com.cn/>

<https://www.fanuctaiwan.com.tw/>

<https://www.fanuc.com/fsp/>

<https://www.fanuc.com/fmm/>

- 本机的外观及规格如需改良而变更，恕不另行通知。
- 严禁擅自转载本商品目录中的内容。
- 本说明书中所载的产品受《外汇和外国贸易法》的管制。从日本出口到其他国家时，必须得到日本政府的出口许可。此外，将该产品再出口到其他国家时，必须得到再出口该产品的国家的政府许可。另外，该产品还同时受美国政府的再出口限制。在出口或再出口该类产品的时，请向FANUC（发那科）公司洽询。

© FANUC CORPORATION, 2024
RDR(C)-01, 2024.4, Printed in Japan