

FANUC Robot R-2000iC



特 長

FANUC Robot R-2000iCは、長年に渡るファナックの経験と技術が凝縮された高い信頼性と優れたコストパフォーマンスを誇るロボットです。

スポット溶接、ハンドリング、組立など、多くの生産現場においてお客様のお役に立ちます。

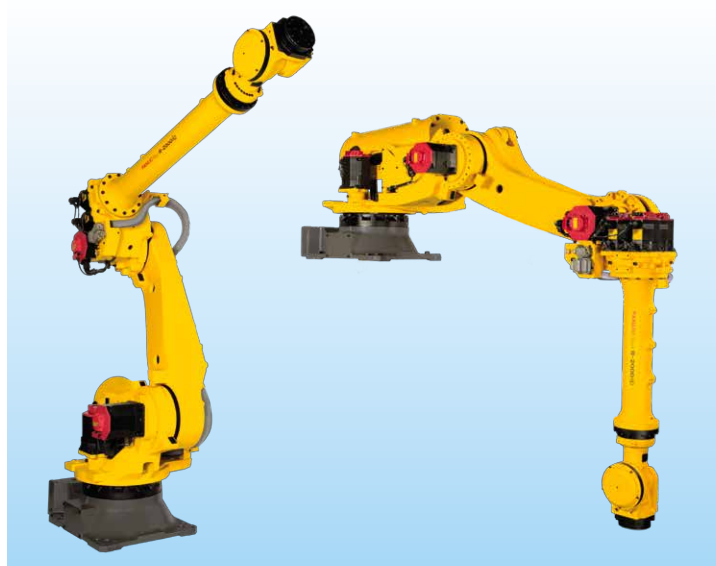
- ロボット機構部の軽量、スリム化を実現しました。
- 軽量化されたアームと高度な制御技術により、動作性能が大幅にアップしました。単位時間あたりの生産性向上に大きく寄与します。
- スポット溶接ソリューションアームをはじめ、お客様の用途に合わせた多様なオプションをご用意しています。
- R-30iB/R-30iB Plus制御装置により制御されます。電源回生オプションや小型化された制御装置キャビネットが省エネ、省スペースを可能にします。
- 学習ロボット、バラ積みロボット、力センサ、ビジュアルトラッキングなど、様々な知能化機能をご利用いただけます。

アプリケーション例



高速スポット溶接

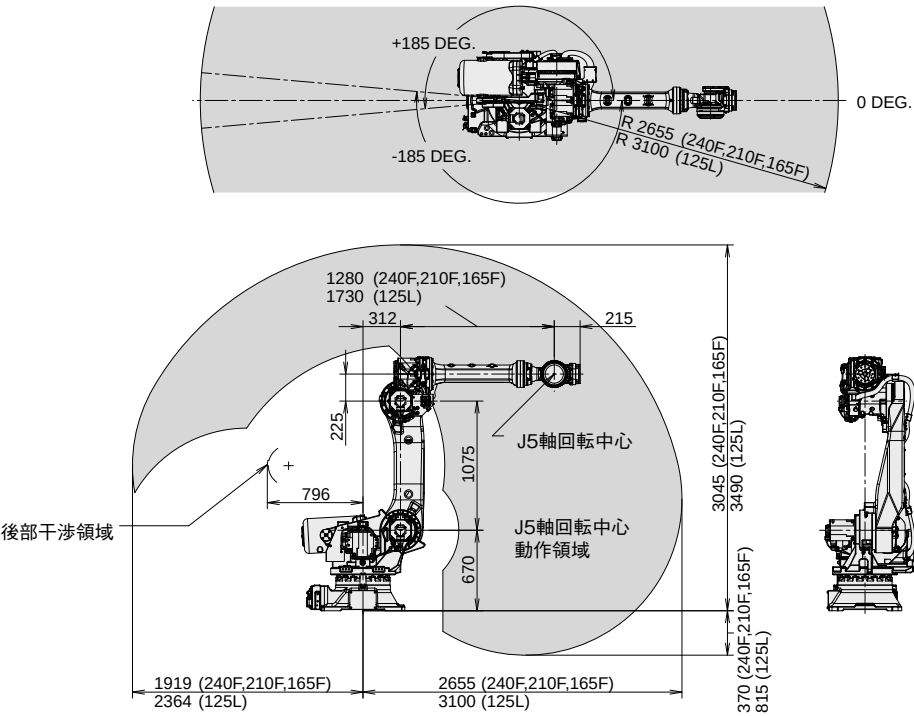
バリエーション



ロングリーチ/棚置き

動作領域

R-2000*i*C/240F,/210F,/165F,/125L



仕 様

機 種		R-2000 <i>i</i> C/240F	R-2000 <i>i</i> C/210F	R-2000 <i>i</i> C/165F	R-2000 <i>i</i> C/125L
動作形態		多関節形ロボット			
制御軸		6軸 (J1、J2、J3、J4、J5、J6)			
リーチ		2655 mm			3100 mm
設置形式		床置			
動作範囲 (最大動作速度) 注1)	J1軸旋回	370°(115°/s) 6.46 rad (2.01 rad/s)	370°(120°/s) 6.46 rad (2.09 rad/s)	370°(130°/s) 6.46 rad (2.27 rad/s)	
	J2軸回転	136°(90°/s) 2.37 rad (1.57 rad/s)	136°(105°/s) 2.37 rad (1.83 rad/s)	136°(115°/s) 2.37 rad (2.01 rad/s)	
	J3軸回転	312°(105°/s) 5.45 rad (1.83 rad/s)	312°(110°/s) 5.45 rad (1.92 rad/s)	312°(125°/s) 5.45 rad (2.18 rad/s)	301°(125°/s) 5.25 rad (2.18 rad/s)
	J4軸手首回転	720°(130°/s) 12.57 rad (2.27 rad/s)	720°(140°/s) 12.57 rad (2.44 rad/s)	720°(180°/s) 12.57 rad (3.14 rad/s)	
	J5軸手首振り	250°(130°/s) 4.36 rad (2.27 rad/s)	250°(140°/s) 4.36 rad (2.44 rad/s)	250°(180°/s) 4.36 rad (3.14 rad/s)	
	J6軸手首回転	720°(210°/s) 12.57 rad (3.67 rad/s)	720°(220°/s) 12.57 rad (3.84 rad/s)	720°(260°/s) 12.57 rad (4.54 rad/s)	
	J6軸手首回転	12.57 rad (3.67 rad/s)	12.57 rad (3.84 rad/s)	12.57 rad (4.54 rad/s)	
手首部可搬質量		240 kg	210 kg	165 kg	125 kg
J2ベース部可搬質量		550 kg	550 kg	550 kg	550 kg
J3アーム上可搬質量		25 kg (A)	25 kg (A)	25 kg (A)	25 kg (A)
J3ケーシング上可搬質量		50 kg (B)	50 kg (B)	50 kg (B)	40 kg (B)
		(A) + (B) ≤ 50 kg	(A) + (B) ≤ 50 kg	(A) + (B) ≤ 50 kg	(A) + (B) ≤ 40 kg
手首許容負荷 モーメント	J4軸	1400 N・m 143 kgf・m	1360 N・m 139 kgf・m	940 N・m 96 kgf・m	710 N・m 72 kgf・m
	J5軸	1400 N・m 143 kgf・m	1360 N・m 139 kgf・m	940 N・m 96 kgf・m	710 N・m 72 kgf・m
	J6軸	800 N・m 82 kgf・m	735 N・m 75 kgf・m	490 N・m 50 kgf・m	355 N・m 36 kgf・m
手首許容負荷 イナーシャ	J4軸	250 kg・m ² 2551 kgf・cm・s ²	147 kg・m ² 1500 kgf・cm・s ²	89 kg・m ² 908 kgf・cm・s ²	72 kg・m ² 735 kgf・cm・s ²
	J5軸	250 kg・m ² 2551 kgf・cm・s ²	147 kg・m ² 1500 kgf・cm・s ²	89 kg・m ² 908 kgf・cm・s ²	72 kg・m ² 735 kgf・cm・s ²
	J6軸	200 kg・m ² 2041 kgf・cm・s ²	82 kg・m ² 837 kgf・cm・s ²	46 kg・m ² 469 kgf・cm・s ²	40 kg・m ² 408 kgf・cm・s 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2)		± 0.05 mm			
ロボット質量 注3)		1090 kg	1090 kg	1090 kg	1115 kg
設置条件		周囲温度：0～45℃ 周囲湿度：通常 75 %RH以下（結露しないこと） 短期 95 %RH以下（1か月以内） 振動加速度：4.9 m/s ² (0.5G) 以下			

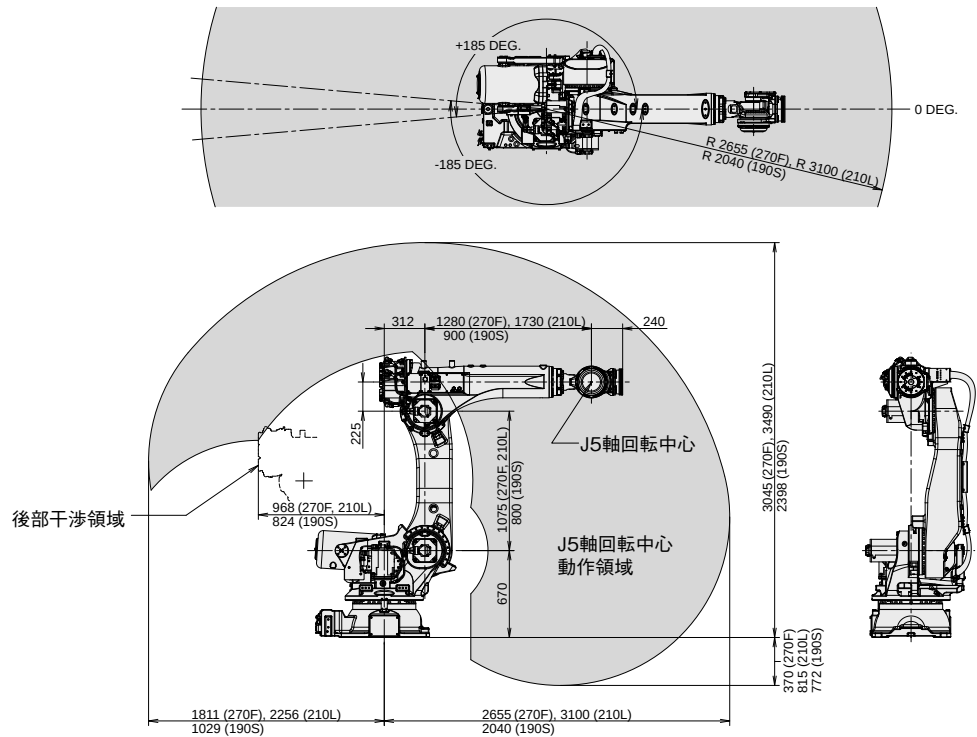
注1) 短い動作距離では各軸の最高速度に到達しないことがあります。

注2) ISO 9283に準拠しています。

注3) 制御部質量を含みません。

動作領域

R-2000iC/270F,/210L,/190S



仕 様

機 種		R-2000iC/270F		R-2000iC/210L		R-2000iC/190S	
動作形態		多関節形ロボット					
制御軸		6軸 (J1、J2、J3、J4、J5、J6)					
リーチ		2655 mm		3100 mm		2040 mm	
設置形式		床置				床置、天吊	
動作範囲 (最大動作速度) 注1)	J1軸旋回	370°(105°/s) 6.46 rad (1.83 rad/s)					
	J2軸回転	136°(90°/s) 2.37 rad (1.57 rad/s)				210°(90°/s) 3.67 rad (1.57 rad/s)	
	J3軸回転	312°(85°/s) 5.45 rad (1.48 rad/s)		301°(85°/s) 5.25 rad (1.48 rad/s)		340°(145°/s) 5.93 rad (2.53 rad/s)	
	J4軸手首回転	720°(120°/s) 12.57 rad (2.09 rad/s)					
	J5軸手首振り	250°(120°/s) 4.36 rad (2.09 rad/s)					
	J6軸手首回転	720°(200°/s) 12.57 rad (3.49 rad/s)					
手首部可搬質量		270 kg		210 kg		190 kg	
J2ベース部可搬質量		550 kg		550 kg		550 kg	
J3アーム上可搬質量		40 kg (A)	(A)×5/4+(B) ≤ 50 kg	20 kg (A)	(A)×5/2+(B) ≤ 50 kg	40 kg (A)	(A)×5/4+(B) ≤ 50 kg
J3ケーシング上可搬質量		50 kg (B)		50 kg (B)		50 kg (B)	
手首許容負荷 モーメント	J4軸	1730 N・m 177 kgf・m		1700 N・m 173 kgf・m		1200 N・m 122 kgf・m	
	J5軸	1730 N・m 177 kgf・m		1700 N・m 173 kgf・m		1200 N・m 122 kgf・m	
	J6軸	900 N・m 92 kgf・m		900 N・m 92 kgf・m		630 N・m 64 kgf・m	
手首許容負荷 イナーシャ	J4軸	320 kg・m ² 3265 kgf・cm・s ²		320 kg・m ² 3265 kgf・cm・s ²		200 kg・m ² 2041 kgf・cm・s ²	
	J5軸	320 kg・m ² 3265 kgf・cm・s ²		320 kg・m ² 3265 kgf・cm・s ²		200 kg・m ² 2041 kgf・cm・s ²	
	J6軸	230 kg・m ² 2347 kgf・cm・s ²		230 kg・m ² 2347 kgf・cm・s ²		180 kg・m ² 1837 kgf・cm・s 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2)		± 0.05 mm				± 0.03 mm	
ロボット質量 注3)		1320 kg		1350 kg		1120 kg	
設置条件		周 囲 温 度 : 0 ～ 45℃ 周 囲 湿 度 : 通常 75 %RH以下 (結露しないこと) 短期 95 %RH以下 (1か月以内) 振動加速度 : 4.9 m/s ² (0.5G) 以下					

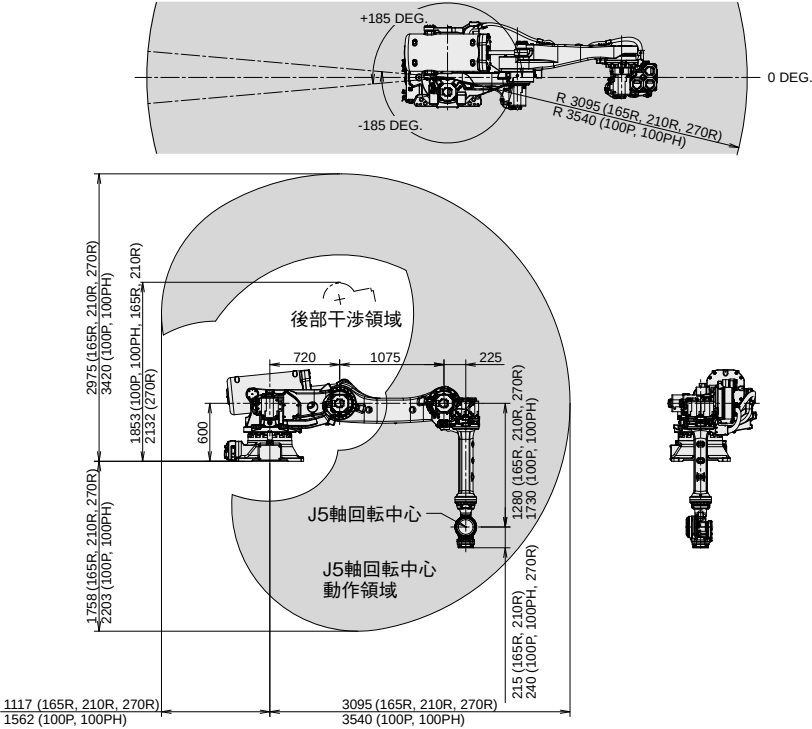
注1) 短い動作距離では各軸の最高速度に到達しないことがあります。

注2) ISO 9283に準拠しています。

注3) 制御部質量を含みません。

動作領域

R-2000*i*C/270R,/210R,/165R,/100P,/100PH



仕 様

機 種		R-2000 <i>i</i> C/270R		R-2000 <i>i</i> C/210R		R-2000 <i>i</i> C/165R		R-2000 <i>i</i> C/100P,100PH	
動作形態		多関節形ロボット							
制御軸		6軸 (J1、J2、J3、J4、J5、J6)							
リーチ		3095 mm						3540 mm	
設置形式		棚置							
動作範囲 (最大動作速度) 注1)	J1軸旋回	370°(105°/s) 6.46 rad (1.83 rad/s)		370°(105°/s) 6.46 rad (1.83 rad/s)		370°(115°/s) 6.46 rad (2.01 rad/s)		370°(120°/s) 6.46 rad (2.09 rad/s)	
	J2軸回転	200°(85°/s) 3.49 rad (1.48 rad/s)		200°(100°/s) 3.49 rad (1.75 rad/s)		200°(110°/s) 3.49 rad (1.92 rad/s)		200°(100°/s) 3.49 rad (1.75 rad/s)	
	J3軸回転	375°(85°/s) 6.54 rad (1.48 rad/s)		375°(110°/s) 6.54 rad (1.92 rad/s)		375°(125°/s) 6.54 rad (2.18 rad/s)		375°(115°/s) 6.54 rad (2.01 rad/s)	
	J4軸手首回転	720°(120°/s) 12.57 rad (2.09 rad/s)		720°(140°/s) 12.57 rad (2.44 rad/s)		720°(180°/s) 12.57 rad (3.14 rad/s)		720°(140°/s) 12.57 rad (2.44 rad/s)	
	J5軸手首振り	250°(120°/s) 4.36 rad (2.09 rad/s)		250°(140°/s) 4.36 rad (2.44 rad/s)		250°(180°/s) 4.36 rad (3.14 rad/s)		250°(140°/s) 4.36 rad (2.44 rad/s)	
	J6軸手首回転	720°(200°/s) 12.57 rad (3.49 rad/s)		720°(220°/s) 12.57 rad (3.84 rad/s)		720°(260°/s) 12.57 rad (4.54 rad/s)		720°(210°/s) 12.57 rad (3.66 rad/s)	
	J6軸手首回転	12.57 rad (3.49 rad/s)		12.57 rad (3.84 rad/s)		12.57 rad (4.54 rad/s)		12.57 rad (3.66 rad/s)	
手首部可搬質量		270 kg		210 kg		165 kg		100 kg	
J2ベース部可搬質量		550 kg		550 kg		550 kg		550 kg	
J3アーム上可搬質量		30 kg (A)	(A)×4/3+(B) ≤	30 kg (A)	(A)×4/3+(B) ≤	25 kg (A)	(A) + (B) ≤ 50 kg	25 kg (A)	(A)×2 + (B) ≤
J3ケーシング上可搬質量		40 kg (B)	40 kg	40 kg (B)	40 kg	50 kg (B)		50 kg (B)	50kg
手首許容負荷 モーメント	J4軸	1730 N・m 177 kgf・m		1360 N・m 139 kgf・m		940 N・m 96 kgf・m		1000 N・m 102 kgf・m	
	J5軸	1730 N・m 177 kgf・m		1360 N・m 139 kgf・m		940 N・m 96 kgf・m		1000 N・m 102 kgf・m	
	J6軸	900 N・m 92 kgf・m		735 N・m 75 kgf・m		490 N・m 50 kgf・m		706 N・m 72 kgf・m	
手首許容負荷 イナーシャ	J4軸	320 kg・m ²	3265 kgf・cm・s ²	147 kg・m ²	1500 kgf・cm・s ²	89 kg・m ²	908 kgf・cm・s ²	227 kg・m ²	2316 kgf・cm・s ²
	J5軸	320 kg・m ²	3265 kgf・cm・s ²	147 kg・m ²	1500 kgf・cm・s ²	89 kg・m ²	908 kgf・cm・s ²	227 kg・m ²	2316 kgf・cm・s ²
	J6軸	230 kg・m ²	2347 kgf・cm・s ²	82 kg・m ²	837 kgf・cm・s ²	46 kg・m ²	469 kgf・cm・s ²	196 kg・m ²	2000 kgf・cm・s 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2)		± 0.05 mm							
ロボット質量 注3)		1590 kg		1370 kg		1370 kg		1470 kg(/100P)/1495kg(/100PH)	
設置条件		周 囲 温 度 : 0 ~ 45℃ 周 囲 湿 度 : 通常 75 %RH以下 (結露しないこと) 短期 95 %RH以下 (1か月以内) 振動加速度 : 4.9 m/s ² (0.5G) 以下							

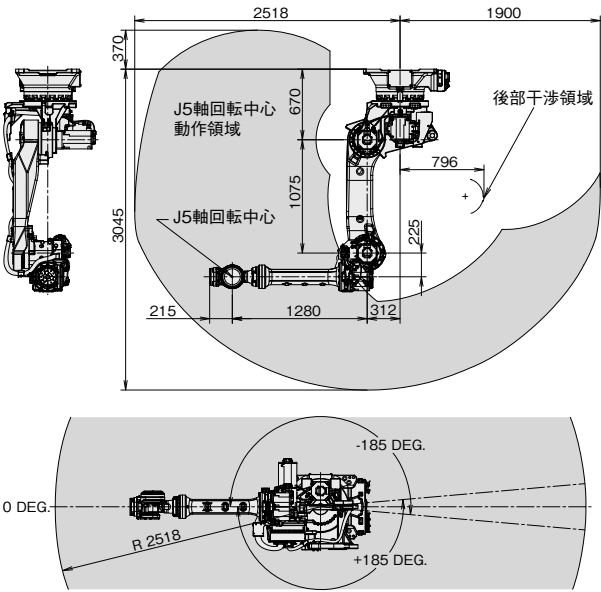
注1) 短い動作距離では各軸の最高速度に到達しないことがあります。

注2) ISO 9283に準拠しています。

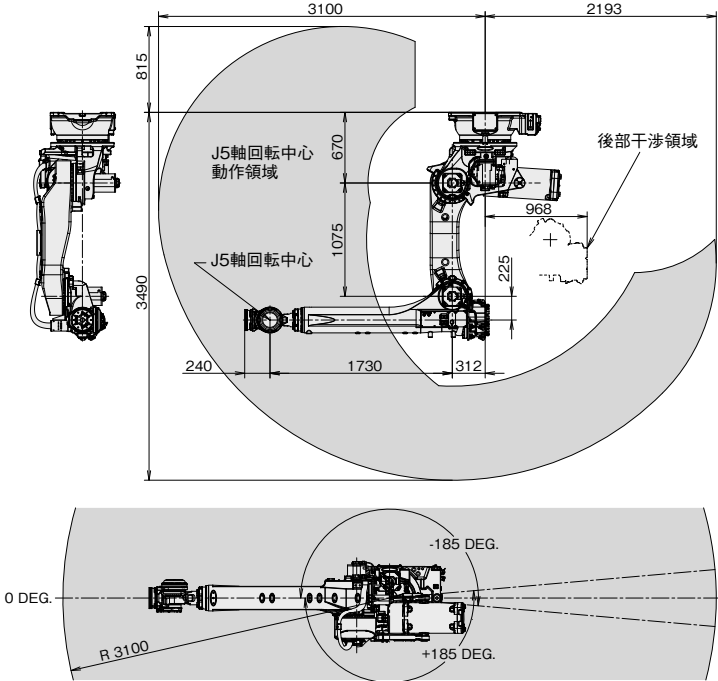
注3) 制御部質量を含みません。

動作領域

R-2000iC/220U



R-2000iC/190U



仕 様

機 種		R-2000iC/220U		R-2000iC/190U	
動作形態		多関節形ロボット			
制御軸		6軸 (J1、J2、J3、J4、J5、J6)			
リーチ		2518 mm		3100 mm	
設置形式		天吊			
動作範囲 (最大動作速度) 注1)	J1軸旋回	370°(120°/s) 6.46 rad (2.09 rad/s)		370°(105°/s) 6.46 rad (1.83 rad/s)	
	J2軸回転	136°(85°/s) 2.37 rad (1.48 rad/s)		136°(85°/s) 2.37 rad (1.48 rad/s)	
	J3軸回転	312°(110°/s) 5.45 rad (1.92 rad/s)		301°(85°/s) 5.25 rad (1.48 rad/s)	
	J4軸手首回転	720°(140°/s) 12.57 rad (2.44 rad/s)		720°(120°/s) 12.57 rad (2.09 rad/s)	
	J5軸手首振り	250°(140°/s) 4.36 rad (2.44 rad/s)		250°(120°/s) 4.36 rad (2.09 rad/s)	
	J6軸手首回転	720°(220°/s) 12.57 rad (3.84 rad/s)		720°(200°/s) 12.57 rad (3.49 rad/s)	
手首部可搬質量		220 kg		190 kg	
J2ベース部可搬質量		-			
J3アーム上可搬質量		25 kg (A)	(A)×6/5 + (B) ≤ 30kg	20 kg (A)	(A)×5/2 + (B) ≤ 50kg
J3ケーシング上可搬質量		30 kg (B)		50 kg (B)	
手首許容負荷 モーメント	J4軸	1360 N・m 139 kgf・m		1700 N・m 173 kgf・m	
	J5軸	1360 N・m 139 kgf・m		1700 N・m 173 kgf・m	
	J6軸	735 N・m 75 kgf・m		900 N・m 92 kgf・m	
手首許容負荷 イナーシャ	J4軸	147 kg・m ² 1500 kgf・cm・s ²		320 kg・m ² 3265 kgf・cm・s ²	
	J5軸	147 kg・m ² 1500 kgf・cm・s ²		320 kg・m ² 3265 kgf・cm・s ²	
	J6軸	82 kg・m ² 837 kgf・cm・s ²		230 kg・m ² 2347 kgf・cm・s 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2)		± 0.05 mm			
ロボット質量 注3)		1020 kg		1400 kg	
設置条件		周 囲 温 度 : 0 ~ 45℃ 周 囲 湿 度 : 通常 75 %RH以下 (結露しないこと) 短期 95 %RH以下 (1か月以内) 振動加速度 : 4.9 m/s ² (0.5G) 以下			

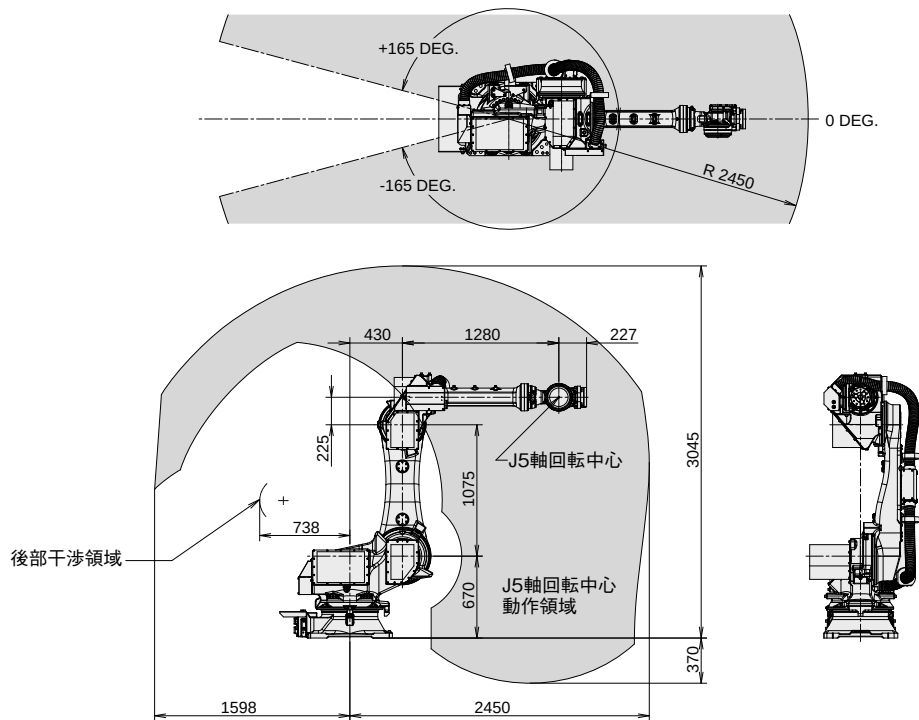
注1) 短い動作距離では各軸の最高速度に到達しないことがあります。

注2) ISO 9283に準拠しています。

注3) 制御部質量を含みません。

動作領域

R-2000iC/210WE



仕様

機種		R-2000iC/210WE	
動作形態		多関節形ロボット	
制御軸		6軸 (J1、J2、J3、J4、J5、J6)	
リーチ		2450 mm	
設置形式		床置	
動作範囲 (最大動作速度) 注1)	J1軸旋回	330°(95°/s)	5.76 rad (1.66 rad/s)
	J2軸回転	141°(85°/s)	2.46 rad (1.48 rad/s)
	J3軸回転	318°(95°/s)	5.55 rad (1.66 rad/s)
	J4軸手首回転	720°(120°/s)	12.57 rad (2.09 rad/s)
	J5軸手首振り	250°(120°/s)	4.36 rad (2.09 rad/s)
	J6軸手首回転	720°(190°/s)	12.57 rad (3.32 rad/s)
手首部可搬質量		210 kg	
J2ベース部可搬質量		550 kg	
J3アーム上可搬質量		-	
J3ケーシング上可搬質量		10 kg	
手首許容負荷 モーメント	J4軸	1333 N・m	136 kgf・m
	J5軸	1333 N・m	136 kgf・m
	J6軸	706 N・m	72 kgf・m
手首許容負荷 イナーシャ	J4軸	141.1 kg・m ²	1440 kgf・cm・s ²
	J5軸	141.1 kg・m ²	1440 kgf・cm・s ²
	J6軸	78.4 kg・m ²	800 kgf・cm・s 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2)		± 0.1 mm	
ロボット質量 注3)		1180 kg	
設置条件 注4)		周囲温度 : 0 ~ 55℃ (ロボット) 、 0 ~ 45℃ (制御装置) 洗浄液温度 : ~ 60℃ 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到達しないことがあります。

注2) ISO 9283に準拠しています。

注3) 制御部質量を含みません。

注4) エアバージが必要です。

ファナック株式会社

本社 〒401-0597 山梨県南都留郡忍野村忍草3580

☎ (0555)84-5555(代) FAX (0555)84-5512 <https://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ください。

本社(中央テクニカルセンタ) 〒401-0597 山梨県南都留郡忍野村忍草3580

日野支社 〒191-8509 東京都日野市旭が丘 3-5-1

名古屋支社 〒485-0077 愛知県小牧市西之島 1918-1

大阪支店 〒559-0034 大阪府大阪市住之江区南港北 1-3-41

広島支店 〒732-0032 広島県広島市東区上温品 1-7-3

●ファナックアカデミ 〒401-0597 山梨県南都留郡忍野村忍草3580

☎ (0555)84-6262 FAX (0555)84-6256

☎ (042)589-8916 FAX (042)589-8959

☎ (0568)75-0475 FAX (0568)75-0126

☎ (06)6614-2112 FAX (06)6614-2121

☎ (082)289-7972 FAX (082)289-7971

☎ (0555)84-6030 FAX (0555)84-5540

- 本機の外観およ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、『外国為替および外国貿易法』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ください。

© FANUC CORPORATION, 2013

RR-2000iC(J)-09a, 2022.4, Printed in Japan