

THE FACTORY AUTOMATION COMPANY

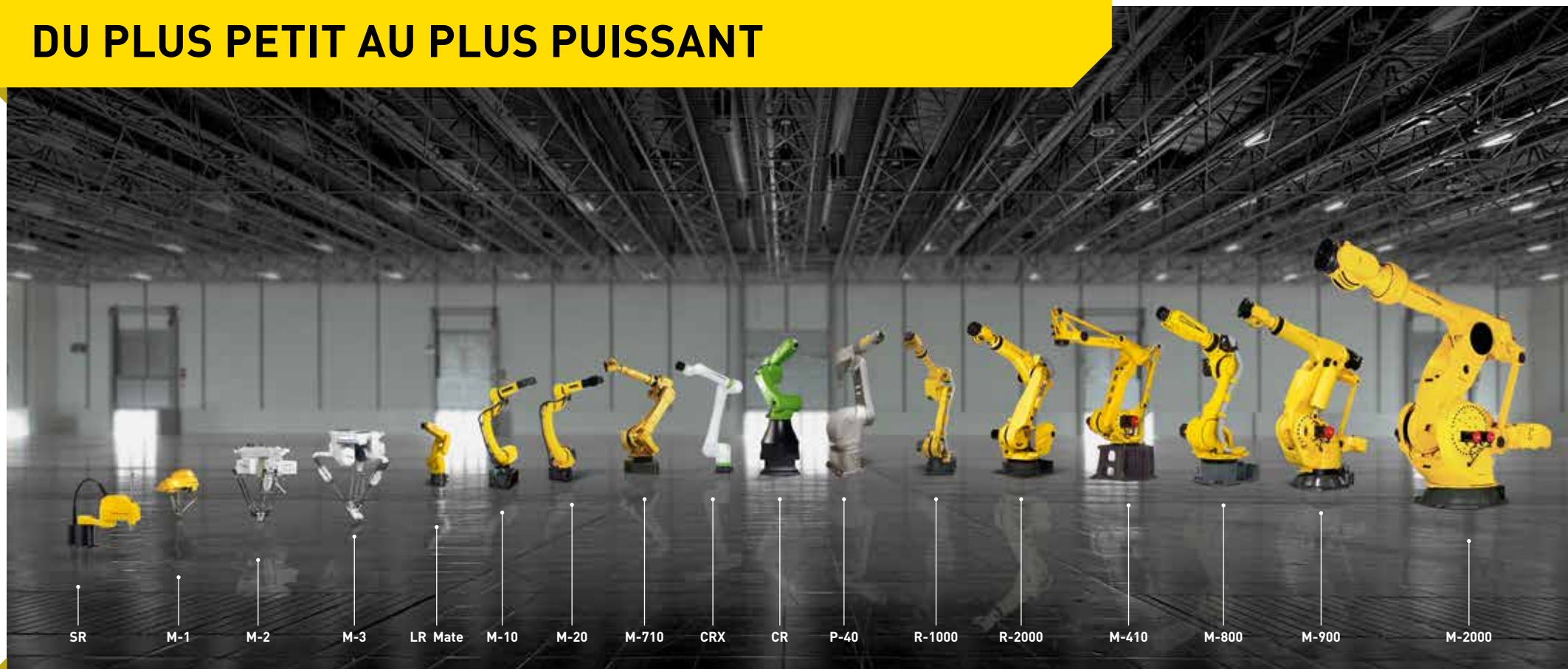
**FANUC**

# Robots

Gamme produits



# DU PLUS PETIT AU PLUS PUISSANT



## 100% FANUC

FANUC propose la plus vaste gamme de robots au monde, en réponse aux besoins de la multitude d'applications requises et des différents secteurs d'activité. C'est un outil standard et pourtant essentiel, totalement flexible, avec des options propres à chaque application et des périphériques dédiés, tel que le système de vision intégré FANUC.

Fort de plus de 40 ans d'expérience dans le développement des technologies robotiques et avec plus de 750 000 robots installés dans le monde, FANUC est sans conteste le leader mondial dans l'automatisation industrielle, capable de répondre aux exigences des clients aux quatre coins du monde.

### Vos avantages :

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

## Nous simplifions votre démarche dans l'automatisation

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

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

# UNE PLATEFORME DE COMMANDE COMMUNE : DES OPPORTUNITÉS INFINIES



plus de

**750 000**  
installations  
robotiques  
dans le monde

jusqu'à

**8,000**  
capacité de  
production  
robots par mois

# SOMMAIRE

## Robots Polyarticulés



## Robots Collaboratifs



## Robots Delta



## Robots SCARA



## Robots Palettisation



## Robots Soudage à l'arc



Série ARC Mate 50

page  
29



Série ARC Mate 100

page  
29



Série ARC Mate 120

page  
29



M-710iC/12L

page  
30



M-710iC/20L

page  
30

## Robots Peinture



Série Paint Mate 200

page  
32



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

page  
32



Série P-40

page  
32



Série P-50

page  
32



Série P-250

page  
32



Série P-350

page  
32

## Contrôleurs



Contrôleur  
R-30iB Plus

page  
33



iPendant Touch

page  
34



Tablet TP

page  
35

Accessoires et  
fonctions

page  
36

iRVision

page  
38

Zero Downtime

page  
39

ROBOGUIDE

page  
40

Service et  
assistance technique

page  
42

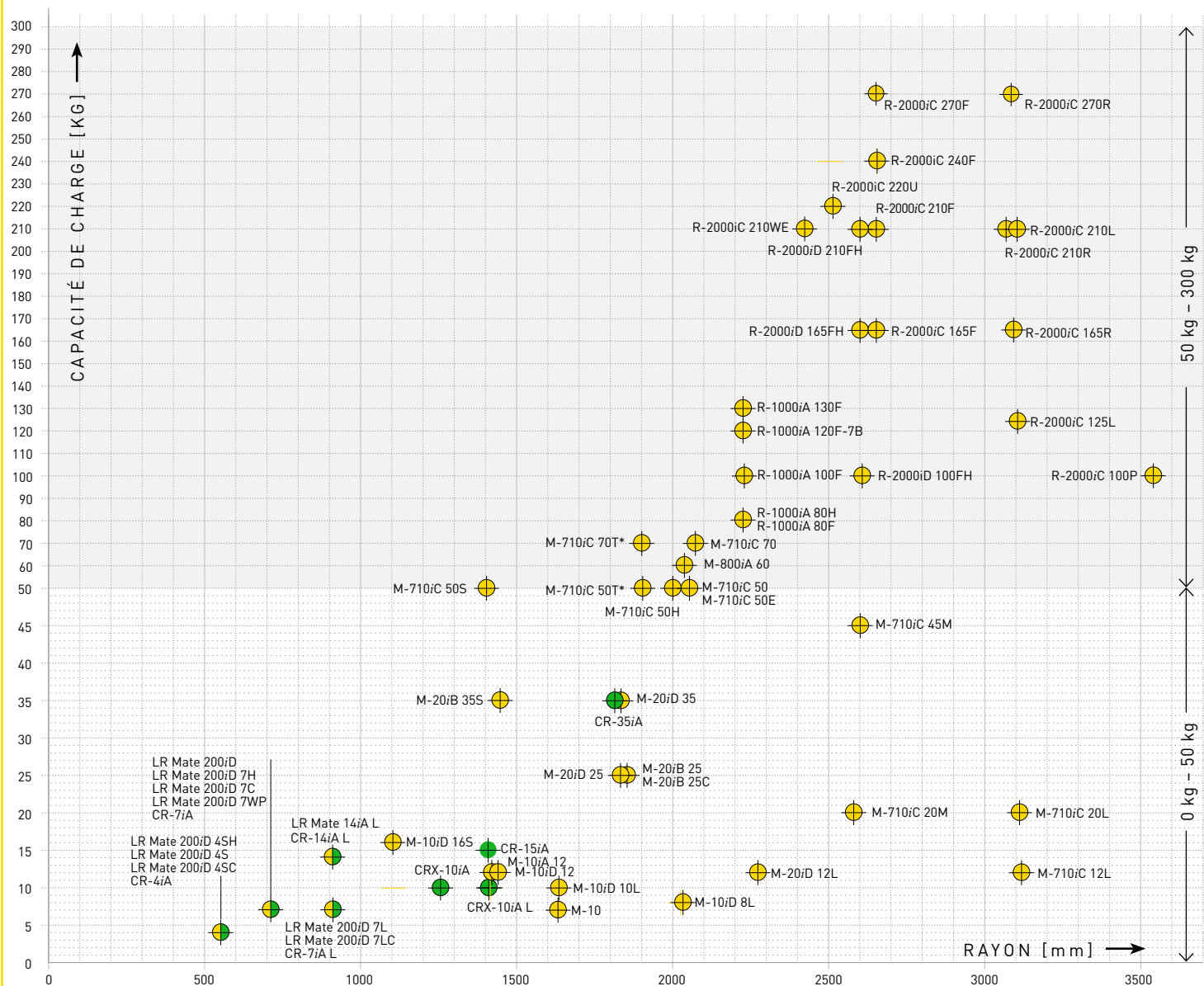
Gamme  
complète

page  
44

# TROUVEZ VOTRE

# ROBOT POLYARTICULÉ

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



**Série LR Mate**  
Page..... 8

**Série M-10**  
Page..... 10

**Série M-20**  
Page..... 11

**Série M-710**  
Page..... 12

**Série M-800**  
Page..... 14

**Série R-1000**  
Page..... 17

**Série R-2000**  
Page..... 18

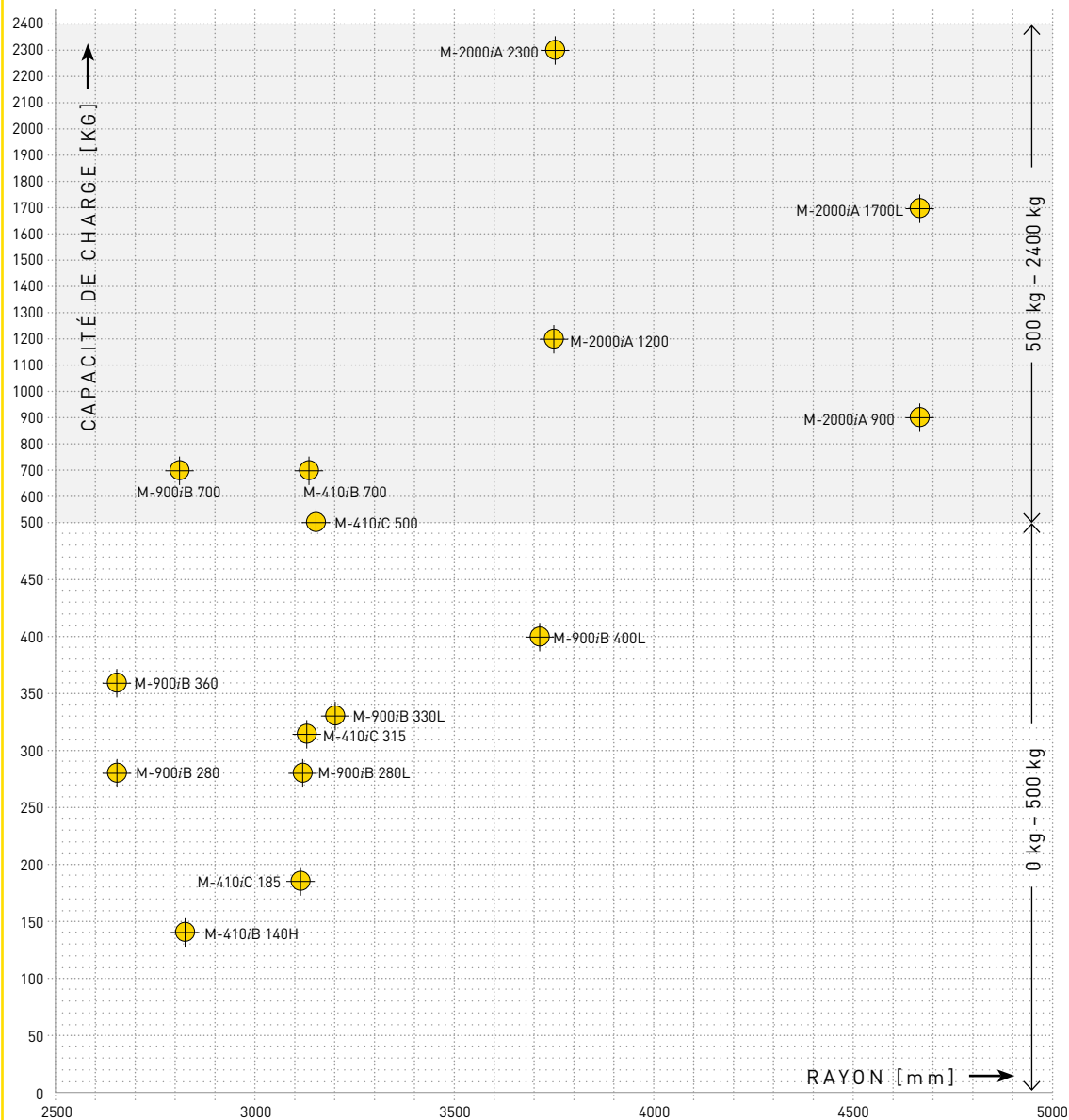
**Série CR**  
**Série CRX**  
Page..... 19

\*1) en fonction des caractéristiques du rail

# TROUVEZ VOTRE

# ROBOT POLYARTICULÉ

M-410 | M-900 | M-2000



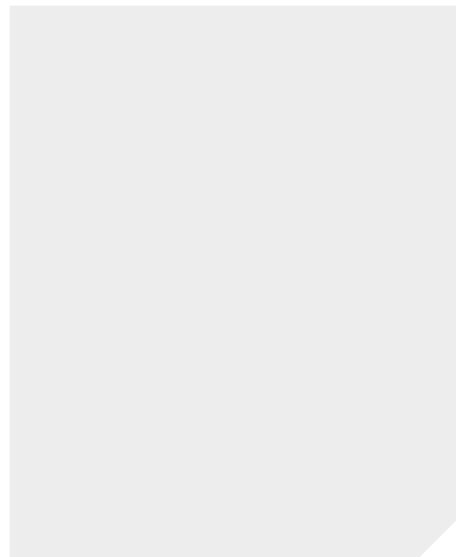
Série M-410  
Page..... 13



Série M-900  
Page..... 15



Série M-2000  
Page..... 16



\*1) en fonction des caractéristiques du rail

# Série LR Mate



Charge admissible  
au poignet : **14 kg**



Rayon max. :  
**911 mm**



LR Mate 200iD

## Versions robot disponibles :

LR Mate 200iD/4SH	Bras court, 5 axes (2 électrovannes intégrées)
LR Mate 200iD/4S	Bras court (2 électrovannes intégrées)
LR Mate 200iD/4SC	Bras court, salle propre, graisse alimentaire (2 électrovannes intégrées), peinture epoxy blanche
LR Mate 200iD/7H	5 axes, (2* électrovannes intégrées)
LR Mate 200iD/7C	Salle propre, graisse alimentaire (2 électrovannes intégrées), peinture epoxy blanche
LR Mate 200iD/7WP	Lavable
LR Mate 200iD	Modèle standard (2* électrovannes intégrées)
LR Mate 200iD/7L	Bras long (2* électrovannes intégrées)
LR Mate 200iD/7LC	Bras long, salle propre, graisse alimentaire (2 électrovannes intégrées), peinture epoxy blanche
LR Mate 200iD/14L	Bras long (2* électrovannes intégrées)



Robot			Contrôleur						Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)	Rayon (mm)	Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Amplitude des mouvements (°)						Vitesse de mouvement (°/s)*12						J4 Moment/Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J5 Moment/Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J6 Moment/Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	Consommation d'énergie moyenne (kW)	Protection	
Série	Version	Type	Version		Type d'armoire									J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Unité méca standard/option	Poignet et bras J3 standard/option
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	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	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	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	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	1000	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15	0.5	IP67	IP67	
LR Mate 200	iD	14L	●	-	○	●	-	-	14	911	6	± 0.01**	27	360	245	430	380	250	720	120	61	58	400	400	31.0/0.66	31.0/0.66	13.4/0.30	0.5	IP67/IP69K	IP67/IP69K	

● standard ○ sur demande - non disponible [ ] avec option matériel ou logiciel \* en option 3 vannes solénoïdes \*12 uniquement pour le LR Mate 200iD/14L : vitesse linéaire max. 500 mm/sec \*\* Basé sur ISO9283



# Package Education

## L'expertise robotique pour les écoles et universités

Toutes les compétences clés contenues dans un package dédié.

Conçu en collaboration avec des étudiants, il permet aux jeunes d'acquérir une première expérience dans la programmation et l'exploitation de robots industriels d'avant-garde. Le contenu de ces packages est extrêmement pertinent et adapté aux exigences pédagogiques.



ER-4iA

# Série M-10



Charge admissible  
au poignet : **16 kg**



Rayon max. :  
**2028 mm**

## Versions robot disponibles :

M-10iD/8L	Bras long, poignet creux/base creux
M-10iD/10L	Bras long, poignet creux/base creux
M-10iD/12	Poignet creux/base creux
M-10iD/16S	Bras court, poignet creux/base creuse



M-10iD/12



Robot			Contrôleur						Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)	Rayon (mm)	Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Amplitude des mouvements (°)						Vitesse de mouvement (°/s)						J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	Consommation d'énergie moyenne (kW)	Protection	
Série	Version	Type	Version	Type d'armoire										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Unité méca standard/option	Poignet et bras J3 standard/option
				R-30iB Plus	Compact	Open Air	Mate	A																							
M-10	iD	8L	●	-	-	○	●	○	8	2032	6	± 0.03**	180	340 (370)	235	455	380	360	900	210	210	220	430	450	720	16.1/0.63	16.1/0.63	5.9/0.061	1	IP54	IP67
M-10	iD	10L	●	-	-	○	●	○	10	1636	6	± 0.03**	150	340 (370)	235	455	380	360	900	260	240	260	430	450	720	22.0/0.65	22.0/0.65	9.8/0.17	1	IP54/IP65	IP67
M-10	iD	12	●	-	-	○	●	○	12	1441	6	± 0.02**	145	340 (370)	235	455	380	360	900	260	240	260	430	450	720	26.0/0.90	26.0/0.90	11.0/0.30	1	IP54/IP65	IP67
M-10	iD	16S	●	-	-	○	●	○	16	1103	6	± 0.02**	140	340 (370)	235	340	380	360	900	290	270	270	430	450	730	26.0/0.90	26.0/0.90	11.0/0.30	1	IP54 /IP65	IP67

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

# Série M-20



Charge admissible  
au poignet : **35 kg**



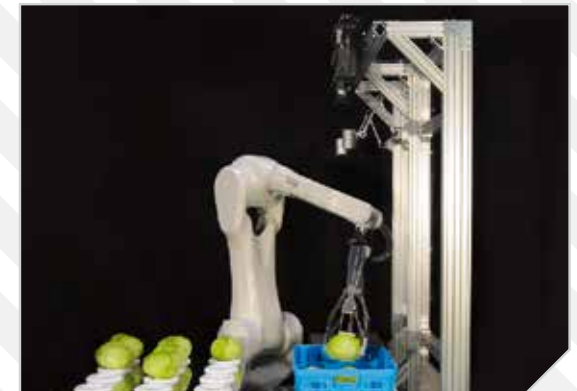
Rayon max. :  
**2272 mm**

## Versions robot disponibles :

M-20iD/12L	Bras long, poignet creux/base creux
M-20iB/25	Modèle standard (2 électrovannes intégrées)
M-20iD/25	Poignet creux/base creux
M-20iB/25C	Salle propre, graisse alimentaire, peinture epoxy blanche
M-20iB/35S	Bras court
M-20iD/35	Grande inertie, poignet creux/base creuse



M-20iD/12L



Robot			Contrôleur						Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)	Rayon (mm)	Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Amplitude des mouvements (°)						Vitesse de mouvement (°/s)						J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	Consommation d'énergie moyenne (kW)	Protection	
Série	Version	Type	Version		Type d'armoire									J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Unité méca standard/ option	Poignet et bras J3 standard/ option
			R-30iB Plus	Compact	Open Air	Mate	A	B																							
M-20	iD	12L	●	-	-	○	●	●	12	2272	6	± 0.03**	250	340 (370)	260	475	400	360	900	210	210	265	420	450	720	22.0/0.65	22.0/0.65	9.8/0.17	1	IP54/IP65	IP67
M-20	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	458	400	280 (360)	540 (900)	210	210	265	420	420	720	52.0/2.4	52.0/2.4	32.0/1.2	1	IP54/IP65	IP67
M-20	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	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
M-20	iD	35	●	-	-	○	●	○	35	1831	6	± 0.03**	250	340 (370)	260	458	400	280 (360)	540 (900)	180	180	200	350	350	400	110.0/4.0	110.0/4.0	60.0/1.5	1	IP54/IP65	IP67

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

# Série M-710



Charge admissible  
au poignet : **70 kg**



Rayon max. :  
**3123 mm**



M-710iC 50

## Versions robot disponibles :

M-710iC/12L, /20L	Bras long
M-710iC/20M, /45M	Grande inertie
M-710iC/50S	Bras court
M-710iC/50H	5 axes
M-710iC/50, /70	Modèle standard
M-710iC/50E	Poignet de compensation
M-710iC/50T, /70T	Top mount



Robot			Contrôleur						Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)	Rayon (mm)	Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Amplitude des mouvements (°)						Vitesse de mouvement (°/s)						J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	Consommation d'énergie moyenne (kW)	Protection	
Série	Version	Type	Version		Type d'armoire									J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Unité méca standard/ option	Poignet et bras J3 standard/ option
			R-30iB Plus	Compact	Open Air	Mate	A	B																							
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 <sup>*1)</sup>	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 <sup>*1)</sup>	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 ○ sur demande - non disponible [ ] avec option matériel ou logiciel \*1) en fonction des caractéristiques du rail \*\* Basé sur ISO9283

# Série M-410



Charge admissible  
au poignet : **700 kg**



Rayon max. :  
**3143 mm**



M-410iC/185

## Versions robot disponibles :

M-410iB/140H 5 axes, poignet en ligne

M-410iB/700 Poignet creux

M-410iC/110 Poignet en ligne

M-410iC/185, /315, /500 Poignet creux



Robot			Contrôleur					Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)	Rayon (mm)	Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Amplitude des mouvements [°]						Vitesse de mouvement [°/s]						J4 Moment/Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J5 Moment/Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J6 Moment/Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	Consommation d'énergie moyenne (kW)	Protection		
Série	Version	Type	Version	Type d'armoire									J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Unité méca standard/option	Poignet et bras J3 standard/option	
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	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 ○ sur demande - non disponible [ ] avec option matériel ou logiciel

# Série M-800



Charge admissible  
au poignet : **60 kg**



Rayon max. :  
**2040 mm**

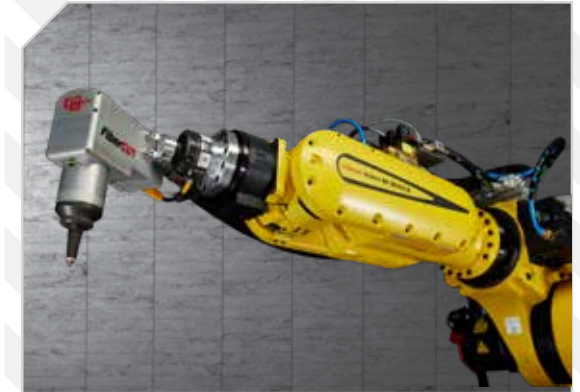
## Versions robot disponibles :

M-800iA/60

Modèle à haute rigidité



M-800iA/60



Robot			Contrôleur					Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)	Rayon (mm)	Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Amplitude des mouvements [°]						Vitesse de mouvement [°/s]						J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	Consommation d'énergie moyenne (kW)	Protection		
Série	Version	Type	Version		Type d'armoire								J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Unité méca standard/option	Poignet et bras J3 standard/option	
			R-30iB Plus	Compact	Open Air	Mate	A																								B
M-800	iA	60	●	-	-	-	●	○	60	2040	6	± 0.03**	820	370	225	340	720	250	720	150	150	150	260	260	400	210/30	210/30	130/20	2,5	-	-

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

# Série M-900



Charge admissible  
au poignet : **700 kg**



Rayon max. :  
**3704 mm**

## Versions robot disponibles :

M-900iB/280	Modèle à haute rigidité
M-900iB/360, /700	Modèle standard
M-900iB/280L, /330L, /400L	Bras long



M-900iB/700



Robot			Contrôleur						Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)	Rayon (mm)	Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Amplitude des mouvements (°)						Vitesse de mouvement (°/s)						J4 Moment/ Inertie [Nm/kgm <sup>2</sup> ]	J5 Moment/ Inertie [Nm/kgm <sup>2</sup> ]	J6 Moment/ Inertie [Nm/kgm <sup>2</sup> ]	Consommation d'énergie moyenne [kW]	Protection	
Série	Version	Type	Type d'armoire											J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Unité méca standard/ option	Poignet et bras J3 standard/ option
			R-30iB Plus	Compact	Open Air	Mate	A	B																							
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	330L	●	-	-	-	●	○	330	3203	6	± 0.1**	1780	370	151	164	720	250	720	100	85	85	90	85	165	2205/340	2205/340	1200/220	3	IP54 /IP56	IP67
M-900	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 ○ sur demande - non disponible ( ) avec option matériel ou logiciel \*\* Basé sur ISO9283

# Série M-2000



Charge admissible  
au poignet : **2300 kg**



Rayon max. :  
**4683 mm**

## Versions robot disponibles :

M-2000iA/900L, /1700L Bras long

M-2000iA/1200, /2300 Modèle standard



M-2000iA/1700L



Robot			Contrôleur					Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)	Rayon (mm)	Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Amplitude des mouvements (°)						Vitesse de mouvement (°/s)						J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	Consommation d'énergie moyenne (kW)	Protection		
Série	Version	Type	Version		Type d'armoires								J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Unité méca standard/option	Poignet et bras J3 standard/option	
			R-30iB Plus	Compact	Open Air	Mate	A																								B
M-2000	iA	900L	●	-	-	-	●	○	900	4683	6	± 0.18**	9600	330	160	165	720	240	720	45	30	30	50	50	70	14700/2989	14700/2989	4900/2195	8	IP54/IP56	IP67
M-2000	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 ○ sur demande - non disponible ( ) avec option matériel ou logiciel \*\* Basé sur ISO9283



# Série R-1000



Charge admissible  
au poignet : 120 kg



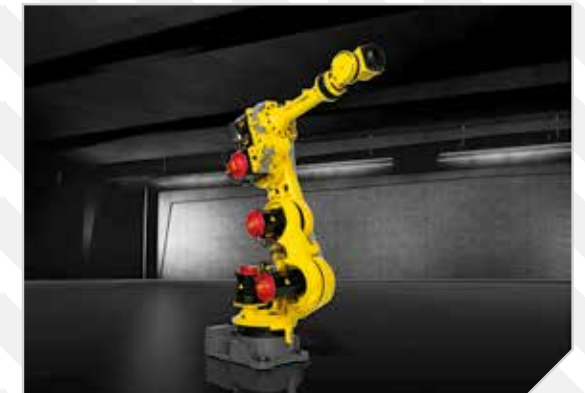
Rayon max. :  
2230 mm



R-1000iA

## Versions robot disponibles :

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



Robot			Contrôleur						Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)	Rayon (mm)	Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Amplitude des mouvements (°)							Vitesse de mouvement (°/s)							J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	Consommation d'énergie moyenne (kW)	Protection	
Série	Version	Type	Type d'armoire											J1	J2	J3	J4	J5	J6	J7	J1	J2	J3	J4	J5	J6	J7					Unité méca standard/ option	Poignet et bras J3 standard/ option
			R-30iB Plus	Compact	Open Air	Mate	A	B																									
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 ○ sur demande - non disponible ( ) avec option matériel ou logiciel \*\* Basé sur ISO9283

# Série R-2000



Charge admissible  
au poignet : **270 kg**



Rayon max. :  
**3540 mm**



R-2000iD/210FH

## Versions robot disponibles :

R-2000iC/100P	Montage sur socle
R-2000iC/125L, /210L	Bras long
R-2000iD/165FH, /210FH	Poignet creux
R-2000iC/220U	Montage inversé
R-2000iC/165F, /210F, /240F, /270F	Modèle standard
R-2000iC/165R, /210R, /270R	Rack mount
R-2000iC/210WE	Lavable



Robot			Contrôleur						Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)	Rayon (mm)	Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Amplitude des mouvements (°)						Vitesse de mouvement (°/s)						J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	Consommation d'énergie moyenne (kW)	Protection	
Série	Version	Type	Version	Type d'armoire										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Unité méca standard/ option	Poignet et bras J3 standard/ option
			R-30iB Plus	Compact	Open Air	Mate	A	B																							
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	iD	100FH	●	-	-	○	●	○	100	2605	6	± 0.05**	1150	370	140	234	420	250	420	105	130	130	200	160	300	850/90	850/90	450/50	2.5	IP54	IP67
R-2000	iC	125L	●	-	-	○	●	○	125	3100	6	± 0.05**	1115	370	136	301	720	250	720	130	115	125	180	180	260	710/72	710/72	355/40	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	iD	165FH	●	-	-	○	●	○	165	2605	6	± 0.05**	1130	370	140	234	420	250	420	130	110	115	175	170	280	1000/122	1000/122	620/100	2.5	IP54	IP67
R-2000	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	iC	210F	●	-	-	○	●	○	210	2655	6	± 0.05**	1090	370	136	312	720	250	720	120	105	110	140	140	220	1360/225.4	1360/225.4	735/196	2.5	IP54 /IP56	IP67
R-2000	iD	210FH	●	-	-	○	●	○	210	2605	6	± 0.05**	1130	370	140	234	420	250	420	120	90	100	140	130	220	1380/228	1380/228	735/196	2.5	IP54	IP67
R-2000	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	iC	240F	●	-	-	○	●	○	240	2655	6	± 0.05**	1090	370	136	312	720	250	720	115	90	105	130	130	210	1400/250	1400/250	800/200	3		
R-2000	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
R-2000	iC	270R	●	-	-	-	●	○	270	3095	6	± 0.05**	1590	370	200	375	720	250	720	105	85	85	120	120	200	1730/320	1730/320	900/230	3	IP54	IP67

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

# Série Collaborative



Charge admissible  
au poignet : **35 kg**



Rayon max. :  
**1813 mm**



CR-35iA

CRX-10iA/L

## Versions robot disponibles :

CR-35iA	Modèle standard
CR-15iA	Poignet creux
CR-14iA/L	Bras long
CR-7iA	Modèle standard
CR-7iA/L	Bras long
CR-4iA	Modèle standard
CRX-10iA	Modèle standard
CRX-10iA/L	Bras long



Robot			Contrôleur							Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)	Rayon (mm)	Axe	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Amplitude des mouvements (°)						Vitesse de mouvement (°/s)						Vitesse linéaire maximale (mm/s)	J4 Moment/Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J5 Moment/Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J6 Moment/Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	Consommation d'énergie moyenne (kWh)	Protection	
Série	Version	Type	Version	Type d'armoire				Rayon	Rayon						Rayon	J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5						J6	Unité méca standard/option
CR-35	iA		●	-	-	-	-	●	○	35	1813	6	± 0.03**	990	370	165	258	400	220	900						750 <sup>(*7)</sup>	110/4	110/4	60.0/1.5	1	IP54	IP67	
CR-15	iA		●	-	-	-	-	●	-	15	1441	6	± 0.02**	255	340	180	312	380	280	900						800/1500 <sup>(*14)</sup>	26.0/0.90	26.0/0.90	11.0/0.30	1	IP54	IP67	
CR-14	iA	L	●					●	-	14	911 <sup>(*15)</sup>	6	± 0.01**	55	340/360	166	383	380	240	720						500 <sup>(*16)</sup>	31.0/0.66	31.0/0.66	13.4/0.30	0.5	IP67	IP67	
CR-7	iA	L	●	-	-	○	●	-	-	7	911	6	± 0.01**	55	340/360	166	383	380	240	720						1000 <sup>(*7)</sup>	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	340/360	166	374	380	240	720						1000 <sup>(*7)</sup>	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	340/360	150	354	380	200	720						1000 <sup>(*7)</sup>	8.86/02	8.86/02	4.9/0.067	0.5	IP67	IP67	
CRX	iA	10	●	●	-	-	-	-	-	10	1249	6	± 0.04**	40	380	360	570	380	360	450	120	120	180	180	180	180	1000 <sup>(*17)</sup>	34.8 / 1.28	26.0 / 0.90	11.0 / 0.30	0.5	IP67	IP67
CRX	iA	10L	●	●	-	-	-	-	-	10	1418	6	± 0.04**	40	360	360	540	380	360	450	120	120	180	180	180	180	1000 <sup>(*17)</sup>	34.8 / 1.28	26.0 / 0.90	11.0 / 0.30	0.5	IP67	IP67

● standard ○ sur demande - non disponible

\*7) En cas de fixation au mur, l'espace de travail sera restreint en fonction de la charge embarquée.

\*14) Vitesse cartésienne max. 800 mm/s en mode collaboratif [1500 mm/s en mode high speed, avec sécurisation de la zone]

\*15) 911 mm [capacité de charge <12 kg] - 820 mm [capacité de charge ≥ 12 kg]

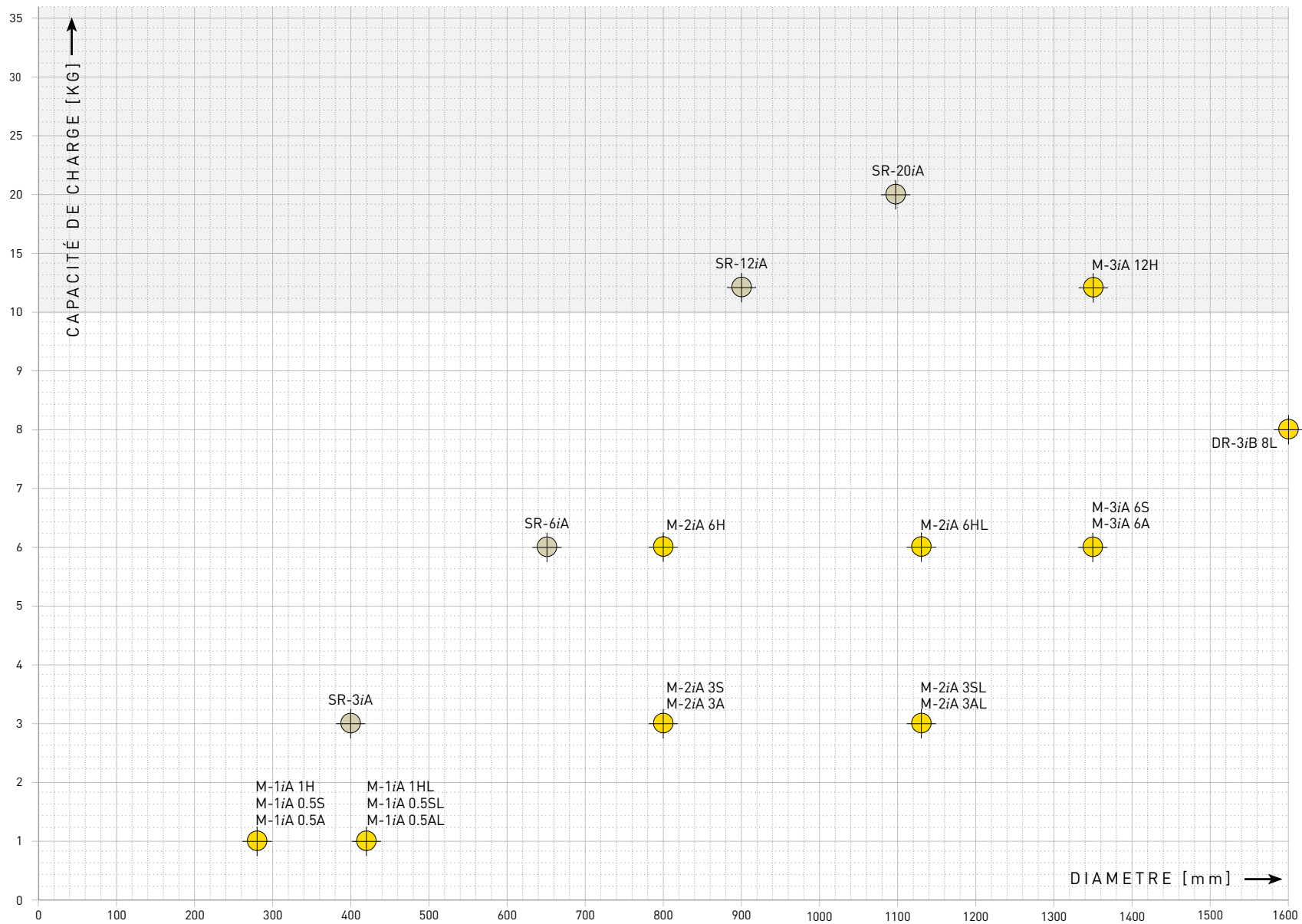
\*16) Lors de mouvements courts, la vitesse peut ne pas atteindre la valeur maximale indiquée.

\*17) 2000 mm/s en mode high speed

\*\* Basé sur ISO9283

# TROUVEZ VOTRE

# ROBOT DELTA ET ROBOT SCARA



M-1iA ..... Page 21



M-2iA ..... Page 22



M-3iA ..... Page 23



DR-3iB ..... Page 24



Série SR ..... Page 25

# Série M-1



Charge admissible  
au poignet : **1 kg**



Diamètre max. :  
**420 mm**

## Versions robot disponibles :

M-1iA/1H	3 axes
M-1iA/0.5S	4 axes
M-1iA/0.5A	6 axes
M-1iA/1HL	3 axes, bras long
M-1iA/0.5SL	4 axes, bras long
M-1iA/0.5AL	6 axes, bras long



M-1iA/0.5A



Robot			Contrôleur						Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)	Diamètre (mm)	Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Amplitude des mouvements (°)						Vitesse de mouvement (°/s)						J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	Consommation d'énergie moyenne (kW)	Protection							
Série	Versión	Type	Version	Type d'armoire										J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Unité méca standard/option	Poignet et bras J3 standard/option						
M-1	iA	1H	●	-	●	○	-	-	1	280	3	± 0.02	18 <sup>(*2)</sup>	∅ 280 x 100 <sup>(*3)</sup>	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	0.2	IP20	IP20		
M-1	iA	0.5S	●	-	●	○	-	-	0.5 (1)	280	4	± 0.02	20 <sup>(*2)</sup>	∅ 280 x 100 <sup>(*3)</sup>	720	-	-	-	-	-	3000	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	0.2	IP20	IP20	
M-1	iA	0.5A	●	-	●	○	-	-	0.5 (1)	280	6	± 0.02	23 <sup>(*2)</sup>	∅ 280 x 100 <sup>(*3)</sup>	720	300	720	-	-	-	1440	1440	1440	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	0.2	IP20	IP20	
M-1	iA	1HL	●	-	●	○	-	-	1	420	3	± 0.03	21 <sup>(*2)</sup>	∅ 420 x 150 <sup>(*3)</sup>	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	0.2	IP20	IP20	
M-1	iA	0.5SL	●	-	●	○	-	-	0.5 (1)	420	4	± 0.03	23 <sup>(*2)</sup>	∅ 420 x 150 <sup>(*3)</sup>	720	-	-	-	-	-	3000	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	0.2	IP20	IP20
M-1	iA	0.5AL	●	-	●	○	-	-	0.5 (1)	420	6	± 0.03	26 <sup>(*2)</sup>	∅ 420 x 150 <sup>(*3)</sup>	720	300	720	-	-	-	1440	1440	1440	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	0.2	IP20	IP20

● standard ○ sur demande - non disponible [ ] avec option matériel ou logiciel \*2) avec support de fixation \*3) ∅ en mm \*4) se référer au diagramme de charge du poignet

# Série M-2



Charge admissible  
au poignet : **6 kg**



Diamètre max. :  
**1130 mm**



M-2iA/3S

## Versions robot disponibles :

M-2iA/3S	4 axes, poignet creux
M-2iA/3SL	4 axes, bras long, poignet creux
M-2iA/3A	6 axes, poignet en ligne
M-2iA/3AL	6 axes, bras long, poignet en ligne
M-2iA/6H	3 axes, poignet creux
M-2iA/6HL	3 axes, bras long, poignet creux



Robot			Contrôleur					Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)	Diamètre (mm)	Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Amplitude des mouvements (°)						Vitesse de mouvement (°/s)						J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	Consommation d'énergie moyenne (kW)	Protection	
Série	Version	Type	Version	Type d'armoire									J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Unité méca standard/ option	Poignet et bras J3 standard/ option
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 ○ sur demande - non disponible ( ) avec option matériel ou logiciel \*3) Ø en mm \*4) se référer au diagramme de charge du poignet

# Série M-3



Charge admissible  
au poignet : **12 kg**



Diamètre max. :  
**1350 mm**

## Versions robot disponibles :

M-3iA/6S	4 axes, poignet creux
M-3iA/6A	6 axes, poignet en ligne
M-3iA/12H	3 axes, poignet creux



M-3iA/6S



Robot			Contrôleur					Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)	Diamètre (mm)	Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Amplitude des mouvements (°)						Vitesse de mouvement (°/s)						J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	Consommation d'énergie moyenne (kW)	Protection	
Série	Version	Type	Version		Type d'armoire								J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Unité méca standard/ option	Poignet et bras J3 standard/ option
			R-30iB Plus	Compact	Open Air	Mate	A																							
M-3	iA	6S	●	-	●	○	○	-	6 (8)	1350	4	± 0.1	160	∅ 1350 x 500 <sup>(*)3</sup>			720	-	-	-	-	-	4000	-	-	*4)	2.5	IP67	IP67	
M-3	iA	6A	●	-	●	○	○	-	6	1350	6	± 0.1	175	∅ 1350 x 500 <sup>(*)3</sup>			720	300	720	-	-	-	4000	2000	2000	*4)	2.5	IP67	IP67	
M-3	iA	12H	●	-	●	○	○	-	12	1350	3	± 0.1	155	∅ 1350 x 500 <sup>(*)3</sup>			-	-	-	-	-	-	-	-	-	*4)	2.5	IP67	IP67	

● standard ○ sur demande - non disponible ( ) avec option matériel ou logiciel <sup>(\*)3</sup> ∅ en mm <sup>(\*)4</sup> se référer au diagramme de charge du poignet

# Série DR-3



Charge admissible  
au poignet : **8 kg**



Diamètre max. :  
**1600 mm**

## Versions robot disponibles :

DR-3iB/8L 4-axes, bras long, poignet creux



DR-3iB/8L



Robot			Contrôleur					Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)	Diamètre (mm)	Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Amplitude des mouvements (°)						Vitesse de mouvement (°/s)						J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	Consommation d'énergie moyenne (kW)	Protection		
Série	Version	Type	Version	Type d'armoire									J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Unité méca standard/option	Poignet et bras J3 standard/option	
				R-30iB Plus	Compact	Open Air	Mate																								A
DR-3	iB	8L	●	-	●	-	○	-	8	1600	4	± 0.03**	170	ø 1600 x 500 (*3)			720	-	-	10000			2000	-	-	-- / 0.2	*4)		2.5	IP69K	IP69K



# Robots SCARA



Charge admissible  
au poignet : **20 kg**



Rayon max. :  
**1100 mm**

## Versions robot disponibles :

SR-3iA	4 axes, axe-Z creux
SR-3iA/H	3-axes, axe-Z creux
SR-6iA	4 axes, axe-Z creux
SR-6iA/H	3-axes, axe-Z creux
SR-12iA	4-axes, axe-Z creux/ type IP65 blanc en option
SR-20iA	4 axes, axe-Z creux



SR-3iA

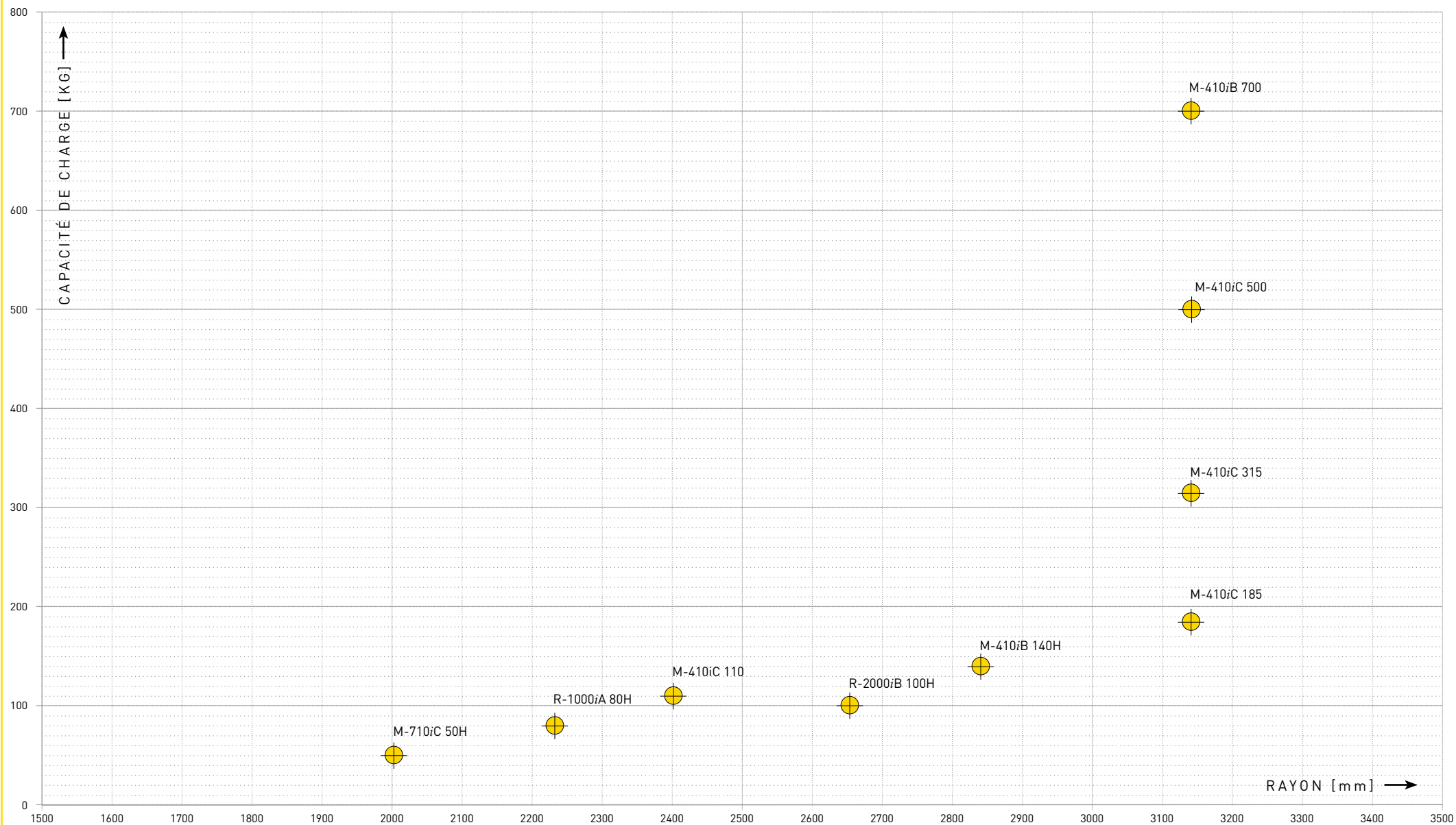


Robot			Contrôleur						Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)	Rayon (mm)	Axes	Répétabilité (mm)				Masse unité mécanique (kg)	Amplitude des mouvements (°)				Vitesse de mouvement (°/s)				J4 Moment/Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	Force maximale de poussée (N)	Consommation d'énergie moyenne (kW)	Protection	
Série	Version	Type	Version	Type d'armoire				J1				J2	J3	J4	J1		J2	J3	J4	J1	J2	J3	J4	Unité méca standard/option				Poignet et bras J3 standard/option	
SR-3	iA		●	●	-	-	-	-	3	400	4	± 0.01	± 0.01	± 0.01	0.004°	19	284	290	200 mm *	1400	720	780	1800 mm/s	3000	--/0.06	150	0.25	IP20	IP20
SR-3	iA	H	●	●	-	-	-	-	3	400	3	± 0.01	± 0.01	± 0.01		17	284	290	200 mm *	-	720	780	1800 mm/s	-	-	150	0.25	IP20	IP20
SR-6	iA		●	●	-	-	-	-	6	650	4	± 0.01	± 0.01	± 0.01	± 0.004°	30	296	300	210 mm *	1400	440	700	2000 mm/s	2500	--/0.12	200	0.35	IP20	IP20
SR-6	iA	H	●	●	-	-	-	-	6	650	3	± 0.01	± 0.01	± 0.01		28	296	300	210 mm *	-	440	700	2000 mm/s	-	-	200	0.35	IP20	IP20
SR-12	iA		●	●	-	-	-	-	12	900	4	± 0.015	± 0.015	± 0.01	± 0.005°	53	290	290	450 mm optional 300 mm	1400	440	510	2800 mm/s	2500	--/0.30	250	0.45	IP20 / IP65	IP20 / IP65
SR-20	iA		●	●	-	-	-	-	20	1100	4	± 0.02	± 0.02	± 0.01	± 0.005°	64	290	290	450 mm optional 300 mm	1700	400	500	2800 mm/s	1700	--/0.45	250	0.45	IP20 / IP65	IP20 / IP65

● standard ○ sur demande - non disponible [ ] avec option matériel ou logiciel \* axe z

# TROUVEZ VOTRE

# ROBOT DE PALETTISATION



# Robot de Palettisation



M-710iC/50H



M-410iC/110



R-1000iA/80H



M-410 Série

## Versions robot disponibles :

M-710iC/50H 5 axes, poignet en ligne

R-1000iA/80H 5 axes, poignet en ligne

M-410iC/110 Poignet en ligne

M-410iB/140H 5 axes, poignet en ligne

M-410iB/700 Poignet creux

M-410iC/185, /315, /500 Poignet creux



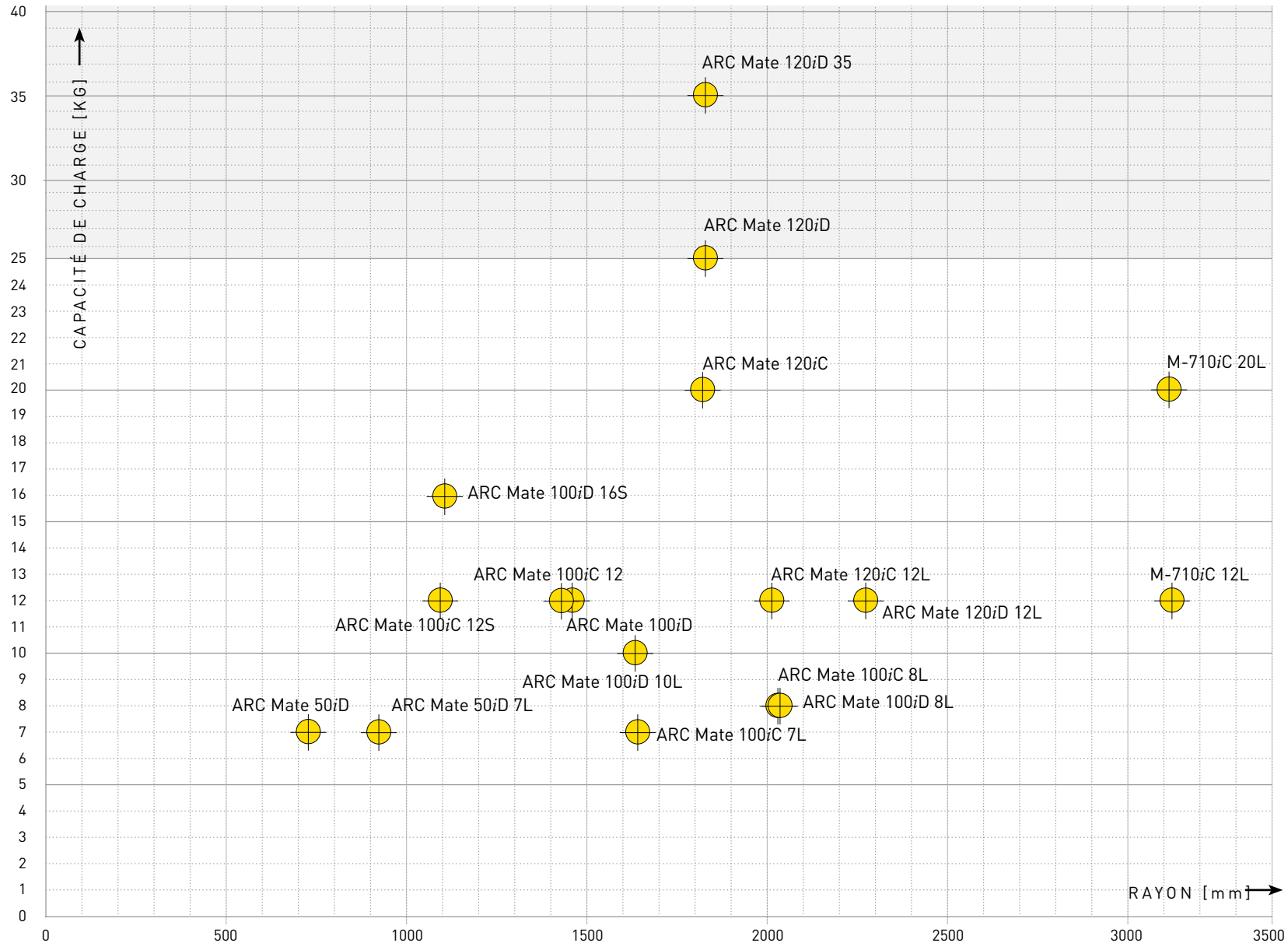
Robot			Contrôleur						Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)	Rayon (mm)	Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Amplitude des mouvements (°)						Vitesse de mouvement (°/s)						J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	Consommation d'énergie moyenne (kW)	Protection	
Série	Version	Type	Version		Type d'armoire									J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Unité méca standard/ option	Poignet et bras J3 standard/ option
			R-30iB Plus	Compact	Open Air	Mate	A	B																							
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
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	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 ○ sur demande - non disponible ( ) avec option matériel ou logiciel \*\* Basé sur ISO9283

# TROUVEZ VOTRE

# ROBOT DE SOUDAGE ARC

Robots de soudage arc



\*1) en fonction des caractéristiques du rail



Série Arc Mate 50 . . . . . Page 29



Série Arc Mate 100 . . . . . Page 29



Série Arc Mate 120 . . . . . Page 29



Série M-710. . . . . Page 29

# Robots de soudage Arc



Série ARC Mate 50



Série ARC Mate 100



Série ARC Mate 120

## Versions robot disponibles :

- ARC Mate 50iD      Modèle standard
- ARC Mate 50iD/7L    Bras long
- ARC Mate 100iD    Modèle standard, poignet/bras/base creux
- ARC Mate 100iD/10L   Bras long, poignet/bras/base creux
- ARC Mate 100iC/7L   Bras long, poignet/bras creux
- ARC Mate 100iC/8L   Bras long, poignet/bras creux
- ARC Mate 100iD/8L   Bras long, poignet/bras creux/base creux
- ARC Mate 100iC/12S   Bras court, poignet/bras creux
- ARC Mate 100iC/12   Modèle standard, poignet/bras creux
- ARC Mate 120iC/12L   Bras long, poignet/bras creux
- ARC Mate 120iD/12L   Bras long, poignet/bras creux/base creux
- ARC Mate 120iC      Modèle standard, poignet/bras creux
- ARC Mate 120iD      Poignet/bras creux/base creux



Robot			Contrôleur						Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)	Rayon (mm)	Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Amplitude des mouvements (°)						Vitesse de mouvement (°/s)						J4 Moment/Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J5 Moment/Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J6 Moment/Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	Consommation d'énergie moyenne (kW)	Protection	
Série	Version	Type	Version	Type d'armoire				J1						J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	Unité méca standard/option					Poignet et bras J3 standard/option	
			R-30iB Plus	Compact	Open Air	Mate	A	B																							
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	iD	8L	●	-	-	○	●	○	8	2032	6	± 0.03**	180	340 (370)	235	455	380	360	900	210	210	220	430	450	720	16.1/0.63	16.1/0.63	5.9/0.061	1	IP54	IP67
ARC Mate 100	iD	10L	●	-	-	○	●	○	10	1636	6	± 0.03**	150	340 (370)	235	455	380	360	900	260	240	260	430	450	720	22.0/0.65	22.0/0.65	9.8/0.17	1	IP54	IP67
ARC Mate 100	iD	16S	●	-	-	○	○	○	16	1103	6	± 0.02**	140	340 (370)	235	340	380	360	900	290	270	270	430	450	730	26.0/0.90	26.0/0.90	11.0/0.30	1	IP54	IP67
ARC Mate 100	iD		●	-	-	○	●	○	12	1441	6	± 0.02**	145	340 (370)	235	455	380	360	900	260	240	260	430	450	720	26.0/0.90	26.0/0.90	11.0/0.30	1	IP54	IP67
ARC Mate 120	iD	12L	●	-	-	○	●	○	12	2272	6	± 0.03**	250	340 (370)	260	475	400	360	900	210	210	265	420	450	720	22.0/0.65	22.0/0.65	9.8/0.17	1	IP54	IP67
ARC Mate 120	iD	35	●	-	-	○	○	○	35	1831	6	± 0.03**	250	340 (370)	260	458	400	280 (360)	540 (900)	180	180	200	350	350	400	110.0/4.0	110.0/4.0	60.0/1.5	1	IP54	IP67
ARC Mate 120	iD		●	-	-	○	●	○	25	1831	6	± 0.02**	250	340 (370)	260	458	400	280 (360)	540 (900)	210	210	265	420	420	720	52.0/2.4	52.0/2.4	32.0/1.2	1	IP54	IP67

● standard    ○ sur demande    - non disponible    [ ] avec option matériel ou logiciel    \*\* Basé sur ISO9283

# Robots de soudage Arc

## Versions robot disponibles :

M-710iC/12L Bras long, poignet/bras creux

M-710iC/20L Bras long

M-710iC/12L



M-710iC/20L

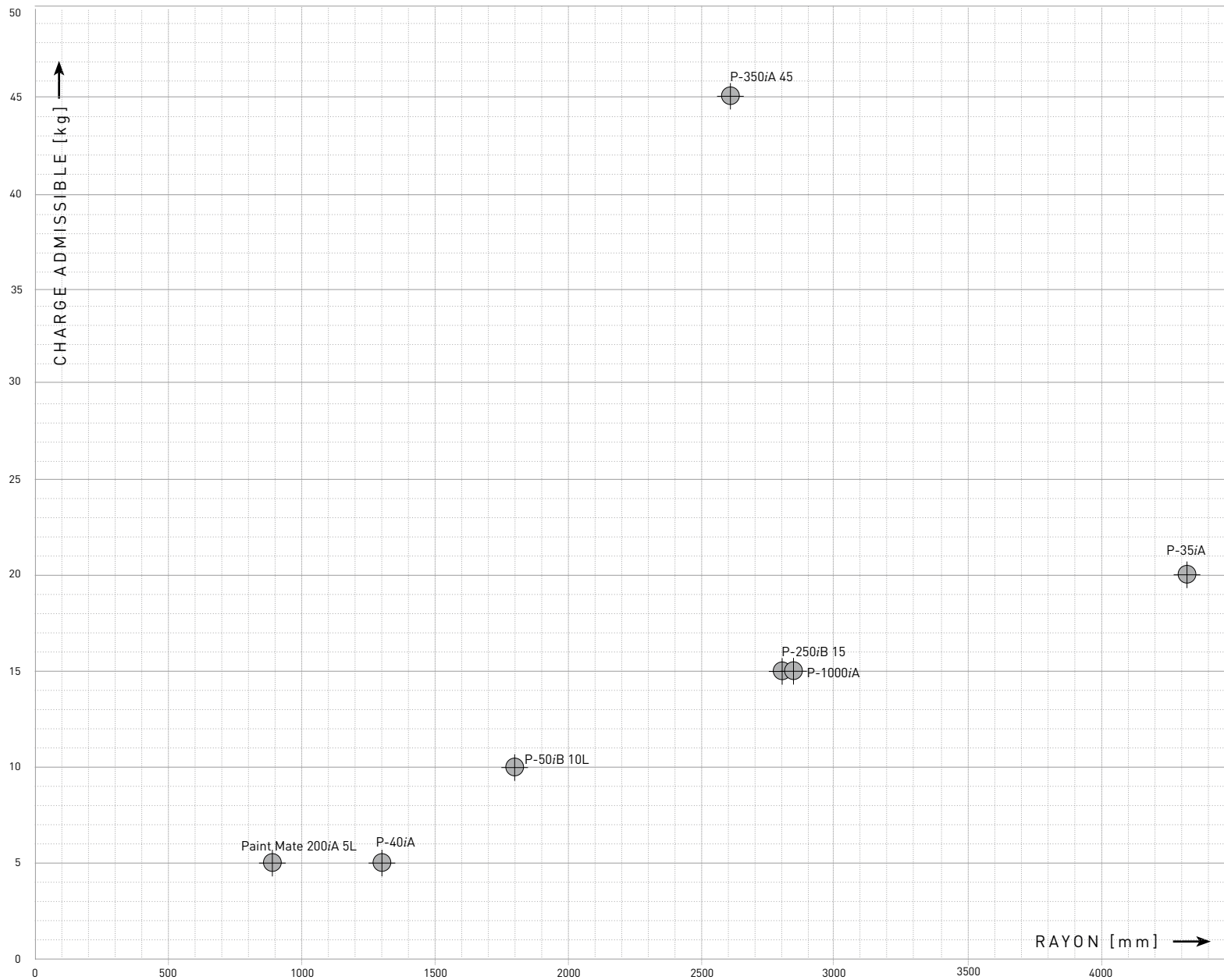


Robot			Contrôleur					Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)	Rayon (mm)	Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Amplitude des mouvements (°)						Vitesse de mouvement (°/s)						J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	Consommation d'énergie moyenne (kW)	Protection		
Série	Version	Type	Version		Type d'armoire								J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6					Unité méca standard/ option	Poignet et bras J3 standard/ option	
			R-30iB Plus	Compact	Open Air	Mate	A																								B
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 ○ sur demande - non disponible [ ] avec option matériel ou logiciel \*\* Basé sur ISO9283

# TROUVEZ VOTRE

# ROBOT PEINTURE



Série Paint Mate 200 . . . . Page 32



Série P-40 . . . . . Page 32



Série P-50 . . . . . Page 32



Série P-250 . . . . . Page 32



Série P-350 . . . . . Page 32

# Robots de peinture



Série Paint Mate 200



Série P-40



Série P-50

## Versions robot disponibles :

Paint Mate 200iA/5L	Bras long
P-40iA	Modèle standard
P-50iB/10L	Bras long
P-250iB/15	Modèle standard
P-350iA/45	Modèle standard
P-1000iA	Modèle standard



Série P-250



Série P-350



P-35/P-1000



Robot			Contrôleur						Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)	Rayon (mm)	Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Amplitude des mouvements (°)							Vitesse de mouvement (°/s)							J4 Moment/Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J5 Moment/Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J6 Moment/Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	Consommation d'énergie moyenne (kW)	Protection	
Série	Version	Type	Version		Type d'armoire									J1	J2	J3	J4	J5	J6	E1	J1	J2	J3	J4	J5	J6	E1					Unité méca standard/option	Poignet et bras J3 standard/option
			R-30iB Plus	Compact	Open Air	Mate	A	B																									
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	± 0.03 **	110	360	255	395	380	240	720	220	190	240	450	450	720	11.9/0.3	11.9/0.3	6.7/0.1	0.8	*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-250	iB	15	●	-	-	-	●	-	15	2800	6	± 0.2 **	530	360	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	360	206 / 28	206 / 28	127 / 20	2.5	*5)			
<b>Package Automobile</b>																																	
P-35	iA	Opener	-	-	-	-	●	-	20	4318	5	± 0.05 **	700	220	370	590	270	360		75	100	100	50	50						3.5	*5)		
P-1000	iA		-	-	-	-	●	-	15	2848	7	± 0.05 **	700	220	150	240	160	1440	1440	1440	125	125	120	120	200	200	200				3.5	*5)	

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



# Contrôleur R-30iB Plus



**Mini Plus**  
410 x 277 x 370 mm

**Armoire Compacte**  
440 x 85 x 260 mm

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

**Armoire Mate**  
470 x 400 x 322 mm

**Armoire Type B**  
740 x 1100 x 550 mm

**Armoire Type A**  
600 x 500 x 470 mm

## Le contrôleur R-30iB Plus représente le standard FANUC pour une productivité plus intelligente.

Une nouvelle génération à la pointe de la technologie intégrant plus de 250 fonctions logicielles pour des performances robots optimales en terme de temps de cycle, de vitesse, de précision et de sécurité. Faisant preuve d'une plus grande convivialité, il associe la faible consommation d'énergie à une productivité optimale. Dans le but de fournir une solution flexible et rentable, le R-30iB Plus se décline en différents types de contrôleurs. A la fois compacts et empilables, ils vous permettent de gagner de l'espace au sol et d'optimiser votre cellule de production.

## Vos avantages :

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

# iPendant Touch

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

## Vos avantages :

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



# Tablet TP

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

## Vos avantages :

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

### Nouvelle interface utilisateur

Interface intuitive pour les débutants avec l'accent mis sur des fonctions pour des opérations simples.

### Interface utilisateur de l'iPendant

Même interface que celle de l'iPendant Tactile comprenant des spécifications complètes et permettant d'assurer une transition simple de l'iPendant traditionnel à la tablet TP

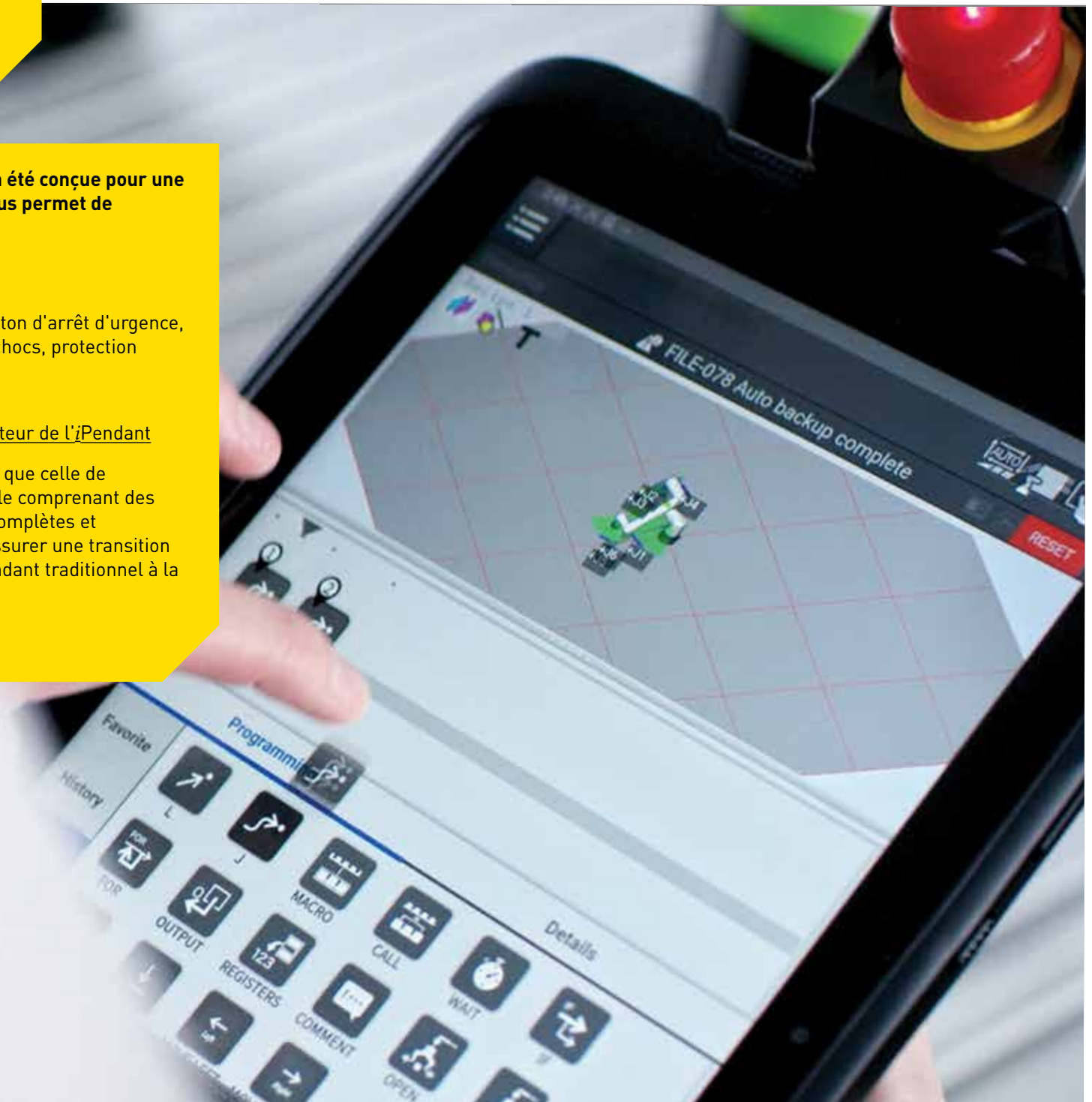
- support et attache disponibles en option



Nouvelle interface utilisateur



Interface utilisateur de l'iPendant



# ACCESSOIRES ET FONCTIONS INTELLIGENTES FANUC

## INTELLIGENCE

### **iRVision**

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

### **Capteurs d'effort**

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

### **iRPickTool (Visual line tracking)**

Gestion des files d'attente totalement intégrée à la baie robot pour la prise de pièces à la volée. Il combine la vision intégrée FANUC iRVision avec l'option "Line Tracking" pour augmenter la flexibilité lors de la prise de pièces sur un convoyeur en mouvement.

### **3D Vision Sensor**

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

### **Suite iRCalibration**

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

### **Fonctions intelligentes**

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



## MOTION

### **Axes auxiliaires intégrés**

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

### **Learning Vibration Control**

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

### **Multi-arm**

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

### **Fonctions d'asservissement**

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

### **Positionneurs**

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

### **Hand Guidance**

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



# SÉCURITÉ

## Sécurité de mouvement

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

## Détection de collision

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

## Fonctions de sécurité

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



# INTERFACES

## E/S numériques

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

## Bus de terrain

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

## Fonctions d'interface

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



# CONFORT

## iPendant Touch

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

## ROBOGUIDE

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

## Fonctions d'application

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



**CONTACTEZ VOTRE BUREAU FANUC LOCAL !**

# iRVision – nous donnons la vision à nos robots

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



## Une technologie Plug and play simple

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

## Simplicité d'utilisation

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

## Simulation facile

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



### 2D vision

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



### 2½D vision

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



### 3D laser vision

Détection d'objets positionnés et orientés par projection laser (X,Y,Z,W,P,R)



### 3D Vision Sensor

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



### iRPickTool

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



### iRCalibration

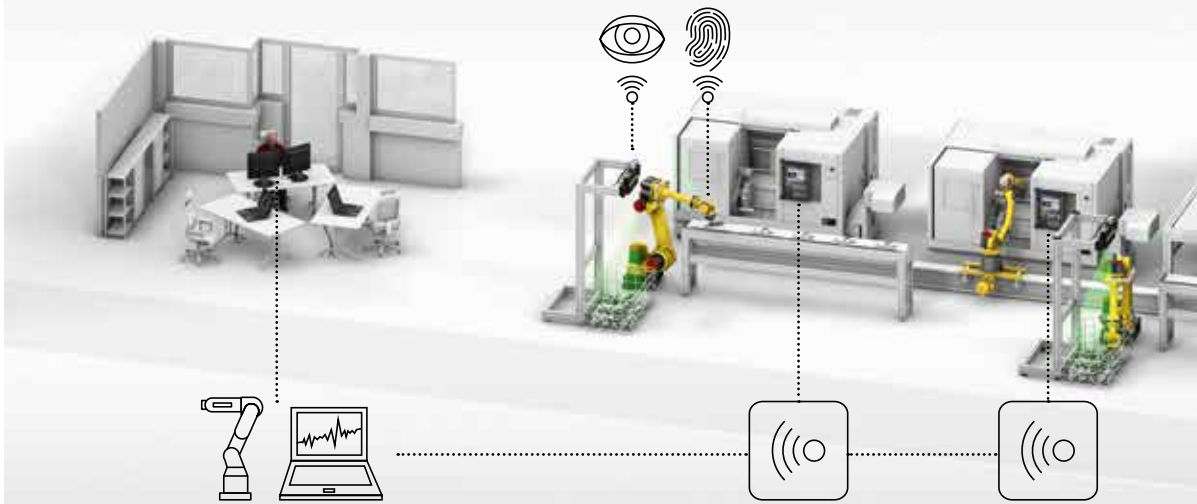
Les fonctions iRCalibration sont basées sur iRVision. Elles simplifient la configuration initiale et accélèrent l'intégration.



### iRVision Weld Tip Inspection / iRTorch-Mate

Inspection des électrodes de soudure en soudage par points

# Zero Downtime



## Diagnostic intelligent pour les robots

Les temps d'arrêt imprévus peuvent coûter jusqu'à 5 000 € par minute. Avec le nouvel outil de diagnostic ZDT de FANUC, nous veillons à prévenir les risques d'arrêt. Le ZDT surveille en permanence l'état mécanique, la maintenance et le bon déroulement du process pour chaque robot et en temps réel. Le ZDT détecte de manière proactive les problèmes potentiels du robot, du contrôleur et du process susceptibles d'apparaître durant le fonctionnement et permet d'éviter un arrêt imprévu. Les notifications peuvent être également envoyées sur smartphone.

## Fonctions ZDT

FANUC a développé une série de fonctions ZDT qui peuvent être utilisées pour connaître l'état d'un robot en surveillant et en indiquant des informations telles que:

- Paramètres d'asservissement des pinces à souder robotisées et contrôle de l'usure des électrodes
- Etat des réducteurs, des moteurs et des freins
- Données des couples moteurs par axes
- Données des arrêts de type "mise sur freins immédiate" (Arrêts d'urgence)
- Durée de fonctionnement des moteurs et rappels de remplacement des graisses
- Compteur de rotation pour chaque axe

## Informations en temps réel sur:

- **Diagnostic mécanique** des réducteurs, surveillance des couples moteurs, enregistrement des alarmes servo, etc.
- **Surveillance du process**, résultats de la détection *iRVision*, surveillance des pinces à souder robotisées, etc.
- **Informations sur l'état du système**, remontée des défauts, utilisation de la mémoire, utilisation CPU et connexion au réseau etc.
- **Maintenance**, alertes pour les remplacements des graisses et des batteries, graissage des roulements, etc.

Toutes les informations peuvent être centralisées sur un serveur et peuvent être envoyées en temps réel à des périphériques distants tels que des smartphones.

## Amélioration de la productivité :

- **Surveillance proactive des dysfonctionnements potentiels** des équipements avant des arrêts de production imprévus
- **Analyse et reporting avancés afin d'optimiser l'utilisation des équipements dans des domaines tels que:**
  - Notifications de maintenance intelligentes pour prolonger la durée de vie des équipements et optimiser les coûts de maintenance
  - Recommandation d'actions pour prolonger la durée de vie du robot, réduire les temps de cycle et la consommation d'énergie
- **Support technique** en vue d'améliorer et d'augmenter la productivité

# FANUC ROBOGUIDE

## LOGICIEL DE SIMULATION ROBOT 3D

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

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

### Évaluation des cellules et des temps de cycle

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

### Préprogrammation pour gagner du temps

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

### Configuration et test de systèmes complexes

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



# SIMULATION DE CELLULE ROBOTISÉE SANS ARRÊT DE PRODUCTION

## Dépannage rapide et efficace

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

## Fonction de vérification complète de processus

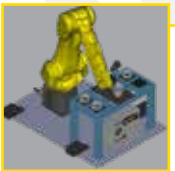
Le simulateur robot contient un ensemble complet d'outils de vérification de processus incluant : mouvement, exécution et validation du temps de cycle ainsi que détection de collision.

## Amélioration sans arrêt de production

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

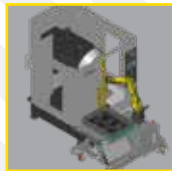
## De la conception à la validation - Interface haute précision et outils spécifiques

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



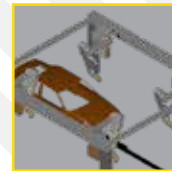
### ChamferingPRO

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



### HandlingPRO

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



### PaintPRO

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



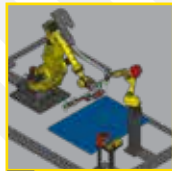
### OLPCPRO

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



### PalletPRO

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



### WeldPRO

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



### iRPickPRO

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

### Testez ROBOGUIDE dès maintenant

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

# NOS POINTS FORTS :

## SERVICE ET ASSISTANCE TECHNIQUE



### Pièces détachées

"Les pièces d'origine fabricant"

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



### Maintenance

"Adaptée à vos besoins"

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



**PARTOUT OÙ  
VOUS AVEZ  
BESOIN DE NOUS :  
NOUS SOMMES LÀ**



**FANUC Academy**  
"Optimisez votre productivité"

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



- Maintenance à vie
- Minimiser les temps d'arrêt
- Support international
  
- Fiable
- Prédicible
- Simple à réparer





## ROBOT SÉRIE

## LR MATE 200

## M-10



Version		iD										iD			
Type		4SH	4S	4SC	7H	7C	7WP	-	7L	7LC	14L *12	8L	10L	12	16S
CONTRÔLEUR	Contrôleur	R-30iB Plus													
	Compact	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Open Air	o	o	o	o	o	-	o	o	o	o	-	-	-	-
	Mate	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	o	o	o	o
	Type A	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	•	•	•	•
	Type B	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	o	o	o	o
Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)		4	4	4	7	7	7	7	7	7	14	8	10	12	16
Rayon (mm)		550	550	550	717	717	717	717	911	911	911	2032	1636	1441	1103
Axes		5	6	6	5	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
Répétabilité (mm)		± 0.013**	± 0.01**	± 0.013**	± 0.018**	± 0.018**	± 0.018**	± 0.01**	± 0.01**	± 0.018**	± 0.01**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.02**	± 0.02**
Masse unité mécanique (kg)		19	20	20	24	25	25	25	27	27	27	180	150	145	140
AMPLITUDE DES MOUVEMENTS (°)	J1	360	360	360	360	360	360	360	360	360	360	340 (370)	340 (370)	340 (370)	340 (370)
	J2	230	230	230	245	245	245	245	245	245	245	235	235	235	235
	J3	402	402	402	420	420	420	420	430	430	430	455	455	455	340
	J4	240	380	380	250	380	380	380	380	380	380	380	380	380	380
	J5	720	240	236	720	250	250	250	250	250	250	360	360	360	360
	J6	-	720	720	-	720	720	720	720	720	720	900	900	900	900
VITESSE DE MOUVEMENT (°/S)	J1	460	460	460	450	450	450	450	370	370	120	210	260	260	290
	J2	460	460	460	380	380	380	380	310	310	61	210	240	240	270
	J3	520	520	520	520	520	520	520	410	410	58	220	260	260	270
	J4	560	560	560	545	550	550	550	550	550	400	430	430	430	430
	J5	1500	560	560	1500	545	545	545	545	545	240	450	450	450	450
	J6	-	900	900	-	1000	1000	1000	1000	1000	1000	400	720	720	720
E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
J4 Moment/Inertie (Nm/kgm²)		8.86/02	8.86/02	8.86/02	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	31.0/0.66	16.1/0.63	22.0/0.65	26.0/0.90	26.0/0.90
J5 Moment/Inertie (Nm/kgm²)		4.0/0.046 (5.5/0.083)	8.86/02	8.86/02	4.0/0.046 (5.5/0.15)	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	16.6/0.47	31.0/0.66	16.1/0.63	22.0/0.65	26.0/0.90	26.0/0.90
J6 Moment/Inertie (Nm/kgm²)		-	4.9/0.067	4.9/0.067	-	9.4/0.15	9.4/0.15	9.4/0.15	9.4/0.15	9.4/0.15	13.4/0.30	5.9/0.061	9.8/0.17	11.0/0.30	11.0/0.30
Consommation d'énergie moyenne (Kw)		0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	1	1	1	1
PROTECTION	Unité méca standard/option	IP67	IP67	IP67	IP67/IP69K	IP67	IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP67	IP67	IP54	IP54/IP65	IP54/IP65	IP54 /IP65
	Poignet et bras J3 standard/option	IP67	IP67	IP67	IP67/IP69K	IP67	IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67



## M-20



## M-410



### ROBOT SÉRIE

Version		iD	iB	iD	iB	iB	iD	iB	iC			iB	
Type		12L	25	25	25C	35S	35	140H	110	185	315	500	700
CONTRÔLEUR	Contrôleur	R-30/iB Plus		•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Compact	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Open Air	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Mate	o	o	o	o	-	o	-	-	-	-	-	-
	Type A	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Type B	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o
Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)		12	25	25	25	35	35	140	110	185	315	500	700
Rayon (mm)		2272	1853	1831	1853	1445	1831	2850	2403	3143	3143	3143	3143
Axes		6	6	6	6	6	6	5	4	4	4	4	4
Répétabilité (mm)		± 0.03**	± 0.02**	± 0.02**	± 0.023**	± 0.02**	± 0.03**	± 0.2	± 0.05	± 0.5	± 0.5	± 0.5	± 0.5
Masse unité mécanique (kg)		250	210	250	210	205	250	1200	1030	1600*8 (1330*9)	1600*8 (1330*9)	2410*8 (1910*9)	2700
AMPLITUDE DES MOUVEMENTS (°)	J1	340 (370)	340 (360)	340 (370)	340 (360)	340 (360)	340 (370)	360	370	360	360	370	360
	J2	260	240	260	240	240	260	155	125	144	144	144	144
	J3	475	303	458	303	301.5	458	112	140	136	136	136	136
	J4	400	400	400	400	400	400	20	720	720	720	720	540
	J5	360	290	280 (360)	290	260	280 (360)	720	-	-	-	-	-
	J6	900	540	540 (900)	540	540	540 (900)	-	-	-	-	-	-
VITESSE DE MOUVEMENT (°/S)	J1	210	205	210	205	205	180	140	145	140	90	85	60
	J2	210	205	210	205	205	180	115	130	140	100	85	60
	J3	265	260	265	260	260	200	135	140	140	110	85	60
	J4	420	415	420	415	415	350	135	420	305	195	200	120
	J5	450	415	420	415	415	350	420	-	-	-	-	-
	J6	720	880	720	880	880	400	-	-	-	-	-	-
E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
J4 Moment/Inertie (Nm/kgm²)		22.0/0.65	51/2.2	52.0/2.4	51/2.2	51/2.2	110.0/4.0	147	53	88	155	250	490
J5 Moment/Inertie (Nm/kgm²)		22.0/0.65	51/2.2	52.0/2.4	51/2.2	51/2.2	110.0/4.0	53	-	-	-	-	-
J6 Moment/Inertie (Nm/kgm²)		9.8/0.17	31/1.2	32.0/1.2	31/1.2	31/1.2	60.0/1.5	-	-	-	-	-	-
Consommation d'énergie moyenne (Kw)		1	1	1	1	1	1	3	3	3	3	3	3
PROTECTION	Unité méca standard/option	IP54/IP65	IP67	IP54/IP65	IP67	IP67	IP54/IP65	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54
	Poignet et bras J3 standard/option	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54



# ROBOT SÉRIE

## M-710

## M-800



Version			iC										iA	
Type			12L	20L	20M	45M	50S	50T	50H	50	50E	70T	70	60
CONTRÔLEUR	Contrôleur	R-30iB Plus	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
	Compact		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Open Air		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Mate		○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	-
	Type A		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
	Type B		○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)			12	20	20	45	50	50	50	50	50	70	70	60
Rayon (mm)			3123	3110	2582	2606	1359	1900 *1)	2003	2050	2050	1900 *1)	2050	2040
Axes			6	6	6	6	6	6	5	6	6	6	6	6
Répétabilité (mm)			± 0.09**	± 0.06**	± 0.06**	± 0.06**	± 0.04**	± 0.07	± 0.15	± 0.03**	± 0.07	± 0.07	± 0.04**	± 0.03**
Masse unité mécanique (kg)			540	540	530	570	545	410	540	560	560	410	560	820
AMPLITUDE DES MOUVEMENTS (°)	J1		360	360	360	360	360	*1)	360	360	360	*1)	360	370
	J2		225	225	225	225	169	261	225	225	225	261	225	225
	J3		434	432	435	440	376	491	440	440	440	491	440	340
	J4		400	400	400	800	720	720	234	720	720	720	720	720
	J5		380	280	280	250	250	250	720	250	380	250	250	250
	J6		720	900	900	800	720	720	-	720	720	720	720	720
VITESSE DE MOUVEMENT (°/S)	J1		180	175	175	180	175	*1)	175	175	175	*1)	160	150
	J2		180	175	175	180	175	175	175	175	175	120	120	150
	J3		180	180	180	180	175	175	175	175	175	120	120	150
	J4		400	350	350	250	250	250	175	250	250	225	225	260
	J5		430	360	360	250	250	250	720	250	240	225	225	260
	J6		630	600	600	360	355	355	-	355	340	225	225	400
	E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
J4 Moment/Inertie (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	210/30
J5 Moment/Inertie (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	210/30
J6 Moment/Inertie (Nm/kgm²)			9.8/0.17	19.6/0.25	19.6/0.25	127/20	127/11	127/11	-	127/11	98/3.3	147/11	147/11	130/20
Consommation d'énergie moyenne (Kw)			2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	
PROTECTION	Unité méca standard/option		IP54/IP67	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54
	Poignet et bras J3 standard/option		IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP54



# ROBOT SÉRIE

## M-900



## M-2000



## R-1000



Version			iB							iA				iA				
Type			280	280L	330L	360	400L	700	900L	1200	1700L	2300	80H	80F	100F	120F-7B	130F	
CONTRÔLEUR	Contrôleur	R-30/iB Plus	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	
	Compact		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	Open Air		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	Mate		-	-	-	-	-	-	-	-	-	○	○	○	○	○	○	
	Type A		●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
	Type B		○	○	○	○	●	●	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)			280	280	330	360	400	700	900	1200(1350)	1700	2300	80	80	100	120	130	
Rayon (mm)			2655	3103	3203	2655	3704	2832	4683	3734	4683	3734	2230	2230	2230	2230	2230	
Axes			6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	5	6	6	7	6	
Répétabilité (mm)			± 0.1**	± 0.1**	± 0.1**	± 0.1**	± 0.1**	± 0.1**	± 0.18**	± 0.18**	± 0.27**	± 0.18**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.03**	
Masse unité mécanique (kg)			1700	1600	1780	1540	3150	2800	9600	8600	12500	11000	610	620	665	790	675	
AMPLITUDE DES MOUVEMENTS (°)	J1		370	370	370	370	360	360	330	330	330	330	360	360	360	360	360	
	J2		151	151	151	151	154	154	160	160	160	160	245	245	245	200	245	
	J3		224	224	164	224	160	160	165	165	165	165	215	360	360	385	360	
	J4		720	720	720	720	720	720	720	720	720	720	20	720	720	720	720	
	J5		250	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	
VITESSE DE MOUVEMENT (°/S)	J1		110	110	100	110	80	80	45	45	20	20	185	170	130	130	130	
	J2		105	105	85	105	80	80	30	30 (25)	14	14	180	140	110	110	110	
	J3		100	100	85	100	80	80	30	30	14	14	180	160	120	120	120	
	J4		110	125	90	110	100	100	50	50	18	18	180	230	170	170	170	
	J5		110	125	85	110	100	100	50	50	18	18	500	230	170	170	170	
	J6		180	205	165	180	160	160	70	70	40	40	-	350	250	250	250	
	E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	130	-	
J4 Moment/Inertie (Nm/kgm²)			1960/260(460)	1700/215(340)	2205/340	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 Moment/Inertie (Nm/kgm²)			1960/260(460)	1700/215(340)	2205/340	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 Moment/Inertie (Nm/kgm²)			1050/160(360)	950/140(260)	1200/220	1050/160(360)	1725/444	1725/444	4900/2195	4900/2195	8820/5500	8820/5500	-	200/20	260/32	360/38	360/38	
Consommation d'énergie moyenne (Kw)			3	3	3	3	5	5	8	8	8	8	2.5	2.5	2.5	2.5	3	
PROTECTION	Unité méca standard/option		IP54/IP56	IP54/IP56	IP54 /IP56	IP54/IP56	IP54/IP56	IP54/IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54 /IP56	
	Poignet et bras J3 standard/option		IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	



# R-2000

# COBOTS

## ROBOT SÉRIE



Version			iC	iD	iC	iC	iD	iC	iC	iD	iC						iA						
Type			100P	100FH	125L	165F	165FH	165R	210F	210FH	210L	210WE	210R	220U	240F	270F	270R	35	15	14L	7L	7	4
CONTRÔLEUR	Contrôleur	R-30iB Plus	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
	Mini Plus		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Compact		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Open Air		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	○	○	○	○
	Mate		-	○	○	○	○	-	○	○	-	-	-	-	○	-	-	-	-	●	●	●	●
	Type A		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	-	-
	Type B		○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	-	-	-	-
Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)			100	100	125	165	165	165	210	210	210	210	220	240	270	270	35	15	14	7	7	4	
Rayon (mm)			3540	2605	3100	2655	2605	3095	2655	2605	3100	2450	3095	2518	2655	2655	3095	1813	1441	911 <sup>[*15]</sup>	911	717	550
Axes			6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
Répétabilité (mm)			± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.1**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.05**	± 0.03**	± 0.02**	± 0.01**	± 0.01**	± 0.01**	± 0.01**
Masse unité mécanique (kg)			1470	1150	1115	1090	1130	1370	1090	1130	1350	1180	1370	1020	1090	1320	1590	990	255	55	55	53	48
AMPLITUDE DES MOUVEMENTS (°)	J1	J1	370	370	370	370	370	370	370	370	330	370	370	370	370	370	370	370	340	340/360	340/360	340/360	340/360
	J2	J2	200	140	136	136	140	200	136	140	136	141	200	136	136	136	200	165	180	166	166	166	150
	J3	J3	375	234	301	312	234	375	312	234	301	318	375	312	312	312	375	258	312	383	383	374	354
	J4	J4	720	420	720	720	420	720	720	420	720	720	720	720	720	720	720	400	380	380	380	380	380
	J5	J5	250	250	250	250	250	250	250	250	250	250	250	250	250	250	250	220	280	240	240	240	200
	J6	J6	720	420	720	720	420	720	720	420	720	720	720	720	720	720	720	900	900	720	720	720	720
VITESSE DE MOUVEMENT (°/s)	J1	J1	120	105	130	130	115	120	120	105	95	105	120	115	105	105	750 <sup>[*7]</sup>						
	J2	J2	100	130	115	115	110	110	105	90	90	85	100	85	90	90	85	750 <sup>[*7]</sup>					
	J3	J3	115	130	125	125	115	125	110	100	85	95	110	110	105	85	85	750 <sup>[*7]</sup>					
	J4	J4	140	200	180	180	175	180	140	140	120	120	140	140	130	120	120	750 <sup>[*7]</sup>					
	J5	J5	140	160	180	180	170	180	140	130	120	120	140	140	130	120	120	750 <sup>[*7]</sup>					
	J6	J6	210	300	260	260	280	260	220	220	200	190	220	220	210	200	200	750 <sup>[*7]</sup>					
Force maximale de poussée (N)																		800/1500 <sup>[*14]</sup>	500 <sup>[*16]</sup>	1000 <sup>[*7]</sup>	1000 <sup>[*7]</sup>	1000 <sup>[*7]</sup>	
J4 Moment/Inertie (Nm/kgm²)			1000/227	850/90	710/72	940/120	1000/122	940/89	1360/225.4	1380/228	1700/320	1333/141.1	1360/147	1360/147	1400/250	1730/320	1730/320	110/4	26.0/0.90	31.0/0.66	16.6/0.47	16.6/0.47	8.86/02
J5 Moment/Inertie (Nm/kgm²)			1000/227	850/90	710/72	940/120	1000/122	940/89	1360/225.4	1380/228	1700/320	1333/141.1	1360/147	1360/147	1400/250	1730/320	1730/320	110/4	26.0/0.90	31.0/0.66	16.6/0.47	16.6/0.47	8.86/02
J6 Moment/Inertie (Nm/kgm²)			706/196	450/50	355/40	490/100	620/100	490/46	735/196	735/196	900/230	706/78.4	735/82	735/82	800/200	900/230	900/230	60.0/1.5	11.0/0.30	13.4/0.30	9.4/0.15	9.4/0.15	4.9/0.067
Consommation d'énergie moyenne (Kw)			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	3	1	1	0.5	0.5	0.5	0.5
PROTECTION	Unité méca standard/option		IP54	IP54	IP54 /IP56	IP54 /IP56	IP54	IP54 /IP56	IP54/IP56	IP54	IP54/IP56	IP67	IP54/IP56	IP54		IP54/IP56	IP54	IP54	IP54	IP67	IP67	IP67	IP67
	Poignet et bras J3 standard/option		IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67





# ROBOT SÉRIE

## COBOTS M-1



## M-2



## M-3



Version		iA		iA						iA						iA			iB	
Type		10	10L	1H	0.5S	0.5A	1HL	0.5SL	0.5AL	3S	3A	3SL	3AL	6H	6HL	6S	6A	12H	8L	
CONTRÔLEUR	Contrôleur	R-30i/B Plus		•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	
	Mini Plus	•	•	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	Compact	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	Open Air	-	-	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	
	Mate	-	-	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	
	Type A	-	-	-	-	-	-	-	-	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	
	Type B	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)		10	10	1	0.5 (1)	0.5 (1)	1	0.5 (1)	0.5 (1)	3	3	3	3	6	6	6(8)	6	12	8	
Rayon (mm)		1249	1418	280	280	280	420	420	420	800	800	1130	1130	800	1130	1350	1350	1350	1600	
Axes		6	6	3	4	6	3	4	6	4	6	4	6	3	3	4	6	3	4	
Répétabilité (mm)		± 0.04**	± 0.04**	± 0.02	± 0.02	± 0.02	± 0.03	± 0.03	± 0.03	± 0.1	± 0.1	± 0.1	± 0.1	± 0.1	± 0.1	± 0.1	± 0.1	± 0.1	± 0.03**	
Masse unité mécanique (kg)		40	40	18 (*2)	20 (*2)	23 (*2)	21 (*2)	23 (*2)	26 (*2)	120	140	120	140	115	115	160	175	155	170	
AMPLITUDE DES MOUVEMENTS (°)	J1	380	360	∅ 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)	∅ 1600x500 (*3)	
	J2	360	360																	
	J3	570	540																	
	J4	380	380	-	720	720	-	720	720	720	720	720	-	-	720	720	-	720		
	J5	360	360	-	-	300	-	-	300	-	300	-	300	-	-	-	300	-	-	
	J6	450	450	-	-	720	-	-	720	-	720	-	720	-	-	-	720	-	-	
VITESSE DE MOUVEMENT (°/s)	J1	120	120	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	10000 mm/sec	
	J2	120	120	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
	J3	180	180	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
	J4	180	180	-	3000	1440	-	3000	1440	3500	1700	3500	1700	-	-	4000	4000	-		2000
	J5	180	180	-	-	1440	-	-	1440	-	1700	-	1700	-	-	-	2000	-		-
	J6	180	180	-	-	1440	-	-	1440	-	1700	-	1700	-	-	-	2000	-		-
Force maximale de poussée (N)		1000 (*17)	1000 (*17)	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
J4 Moment/Inertie (Nm/kgm²)		34.8 / 1.28	34.8 / 1.28	*4)						*4)						*4)			-- / 0.2	
J5 Moment/Inertie (Nm/kgm²)		26.0 / 0.90	26.0 / 0.90	*4)						*4)						*4)			*4)	
J6 Moment/Inertie (Nm/kgm²)		11.0 / 0.30	11.0 / 0.30	*4)						*4)						*4)			*4)	
Consommation d'énergie moyenne (Kw)		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	2.5	
PROTECTION	Unité méca standard/option	IP67	IP67	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K	IP67	IP67	IP67	IP69K	
	Poignet et bras J3 standard/option	IP67	IP67	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP69K	IP69K	IP69K	IP69K	IP69K	IP69K	IP67	IP67	IP67	IP69K	

● standard ○ sur demande - non disponible ( ) avec option matériel ou logiciel \*2) avec support de fixation \*3) ∅ en mm by \*4) se référer au diagramme de charge du poignet \*17) 2000 mm/s en mode high speed \*\* Basé sur ISO9283



# ROBOT SÉRIE

## SR



## PALETTISATION



Version		iA						iC	iA	iC	iB	iC			iB
Type		3	3H	6	6H	12	20	50H	80H	110	140H	185	315	500	700
CONTRÔLEUR	Contrôleur	R-30iB Plus													
	Compact	•	•	•	•	•	•	-	-	-	-	-	-	-	-
	Open Air	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Mate	-	-	-	-	-	-	○	○	-	-	-	-	-	-
	Type A	-	-	-	-	-	-	•	•	•	•	•	•	•	•
	Type B	-	-	-	-	-	-	○	○	○	○	○	○	○	○
Capacité de charge max. admissible au poignet (kg)		3	3	6	6	12	20	50	80	110	140	185	315	500	700
Rayon (mm)		400	400	650	650	900	1100	2003	2230	2403	2850	3143	3143	3143	3143
Axes		4	3	4	3	4	4	5	5	4	5	4	4	4	4
Répétabilité (mm)		± 0.01 [J1, J2] ± 0.01 [J3] ± 0.004° [J4]	± 0.01 [J1, J2] ± 0.01 [J3]	± 0.01 [J1, J2] ± 0.01 [J3] ± 0.004° [J4]	± 0.01 [J1, J2] ± 0.01 [J3]	± 0.015 [J1, J2] ± 0.01 [J3] ± 0.005° [J4]	± 0.02 [J1, J2] ± 0.01 [J3] ± 0.005° [J4]	± 0.15	± 0.03**	± 0.2	± 0.2	± 0.5	± 0.5	± 0.5	± 0.5
Masse unité mécanique (kg)		19	17	30	28	53	64	540	610	1030	1200	1600* <sup>8</sup> (1330* <sup>9</sup> )	1600* <sup>8</sup> (1330* <sup>9</sup> )	2410* <sup>8</sup> (1910* <sup>9</sup> )	2700
AMPLITUDE DES MOUVEMENTS (°)	J1	284	284	296	296	290	290	360	360	370	360	360	360	370	360
	J2	290	290	300	300	290	290	225	245	125	155	144	144	144	144
	J3	200 mm* <sup>13</sup>	200 mm* <sup>13</sup>	210 mm* <sup>13</sup>	210 mm* <sup>13</sup>	450 mm optional 300 mm	450 mm optional 300 mm	440	215	140	112	136	136	136	136
	J4	1440	-	1440	-	1440	1440	234	20	720	20	720	720	720	540
	J5	-	-	-	-	-	-	720	720	-	720	-	-	-	-
	J6	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
VITESSE DE MOUVEMENT (°/S)	J1	720	720	440	440	440	440	175	185	145	140	140	90	85	60
	J2	780	780	700	700	510	500	175	180	130	115	140	100	85	60
	J3	1800 mm/sec	1800 mm/sec	2000 mm/sec	2000 mm/sec	2800 mm/sec	2800 mm/sec	175	180	140	135	140	110	85	60
	J4	3000	-	2500	-	2500	1700	175	180	420	135	305	195	200	120
	J5	-	-	-	-	-	-	720	500	-	420	-	-	-	-
	J6	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	E1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
J4 Moment/Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )		--/0.06	-	--/0.12	-	--/0.30	--/0.45	150/6.3	-/48	53	147	88	155	250	490
J5 Moment/Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )		-	-	-	-	-	-	68/2.5	-/25	-	53	-	-	-	-
J6 Moment/Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Consommation d'énergie moyenne (Kw)		0.25	0.25	0.35	0.35	0.45	0.45	2.5	2.5	1	3	3	3	3	3
PROTECTION	Unité méca standard/option	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20 / IP65	IP20 / IP65	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54
	Poignet et bras J3 standard/option	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20 / IP65	IP20 / IP65	IP67	IP67	IP67	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54



## ROBOT SÉRIE

# SOUDAGE ARC

ARC MATE 50

ARC MATE 100

ARC MATE 120

# PEINTURE

PAINT MATE 200

P-40

P-50

P-250

P-350

Package Automobile  
P-35/P-1000



Version			iD										iA	iA	iB	iB	iB	iA	iA
Type			-	7L	8L	10L	16S	-	12L	35	-	5L		10L	15	45			
CONTRÔLEUR	Contrôleur	R-30iB Plus	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	
	Compact		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	Open Air		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	Mate		•	•	○	○	○	○	○	○	○	•	•	•	-	-	-	-	
	Type A		-	-	•	•	○	•	•	○	•	-	-	-	•	•	•	•	
	Type B		-	-	○	○	○	○	○	○	○	-	-	-	-	-	-	-	
Capacité de charge max.admissible au poignet (kg)			7	7	8	10	16	12	12	35	3 [25]	5	5	10	15	45	20	15	
Rayon (mm)			717	911	2032	1636	1103	1441	2272	1831	1831	892	1300	1800	2800	2606	4318	2848	
Axes			6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	5	7	
Répétabilité (mm)			± 0.018**	± 0.018**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.02**	± 0.02**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.03**	± 0.02**	± 0.03	± 0.2	± 0.2	± 0.2	± 0.1	± 0.05**	± 0.05**
Masse unité mécanique (kg)			25	27	180	150	140	145	250	250	250	37	110	331	530	590	700	700	
AMPLITUDE DES MOUVEMENTS (°)	J1		360	360	340 (370)	340 (370)	340 (370)	340 (370)	340 (370)	340 (370)	340 (370)	340	360	320	320	360	220	220	
	J2		245	245	235	235	235	235	260	260	260	230	255	240	280	225	370	150	
	J3		420	430	455	455	340	455	475	458	458	373	395	404	330	440	590	240	
	J4		380	380	380	380	380	380	400	400	400	380	380	1080	1080	800	270	160	
	J5		250	250	360	360	360	360	360	280 (360)	280(360)	240	240	1080	1080	250	360	1440	
	J6		720	720	900	900	900	900	900	540 (900)	540(900)	720	720	1080	1080	800	-	1440	
VITESSE DE MOUVEMENT (°/S)	E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	1440	
	J1		450	370	210	260	290	260	210	180	210	270	220	140	160	180	75	125	
	J2		380	310	210	240	270	240	210	180	210	270	190	140	160	180	100	125	
	J3		520	410	220	260	270	260	265	200	265	270	240	160	160	180	100	120	
	J4		550	550	430	430	430	430	420	350	420	450	450	375	375	250	50	120	
	J5		545	545	450	450	450	450	450	350	420	450	450	430	430	250	50	200	
	J6		1000	1000	720	720	730	720	720	400	720	720	720	545	545	250	-	200	
E1		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	200		
J4 Moment/Inertie (Nm/kgm²)			16.6/0.47	16.6/0.47	16.1/0.63	22.0/0.65	26.0/0.90	26.0/0.90	22.0/0.65	110.0/4.0	52.0/2.4	11.9/0.3	11.9/0.3	43.35/1.954	65.4/2.999	206 / 28			
J5 Moment/Inertie (Nm/kgm²)			16.6/0.47	16.6/0.47	16.1/0.63	22.0/0.65	26.0/0.90	26.0/0.90	22.0/0.65	110.0/4.0	52.0/2.4	11.9/0.3	11.9/0.3	36.86/1.413	55.3/2.158	206 / 28			
J6 Moment/Inertie (Nm/kgm²)			9.4/0.15	9.4/0.15	5.9/0.061	9.8/0.17	11.0/0.30	11.0/0.30	9.8/0.17	60.0/1.5	32.0/1.2	6.7/0.1	6.7/0.1	4.90/0.025	7.4/0.073	127 / 20			
Consommation d'énergie moyenne (Kw)			0.5	0.5	1	1	1	1	1	1	1	0.5	0.8	0.8	3.5	2.5	3.5		
PROTECTION	Unité méca standard/option		IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	*5)	*5)	*5)	*5)	*5)	*5)	*5)	
	Poignet et bras J3 standard/option		IP67/IP69K	IP67/IP69K	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	*5)	*5)	*5)	*5)	*5)	*5)	*5)	

# Une plateforme de commande commune –

Des opportunités infinies

**THAT'S FANUC!**



## **FA**

CNC,  
Servo-moteurs  
et Lasers

## **ROBOTS**

Robots industriels,  
Accessoires  
et Logiciels

## **ROBOCUT**

Machines  
d'électroérosion  
à fil

## **ROBODRILL**

Centres d'usinage  
CNC compactes

## **ROBOSHOT**

Machines  
d'injection plastique  
électrique

## **ROBONANO**

Machines  
Haute Précision

## **IoT**

Solutions  
Industrie 4.0



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