

FANUC Robot ARC Mate 100*i*C

FANUC Robot ARC Mate 120*i*C



特 长

FANUC Robot ARC Mate 100*i*C / 120*i*C是电缆内置式弧焊机器人。

- 根据用途的不同，可以选择以下机型。
ARC Mate 100*i*C: 标准型、短臂型（12S）、长臂型（7L）
ARC Mate 120*i*C: 标准型、长臂型（12L）
- 通过采用高刚性的手臂和高性能的伺服技术，提高了加减速性能，缩短了过度动作时间，从而提高了生产率。
- 手腕轴采用了专有的驱动机构，从而实现了苗条的电缆内置式手腕。
- 机器人的焊炬电缆装在易于维护的单侧悬臂上。通过稳定的送丝实现了高品质的焊接。
- 因为实现了稳定的焊炬电缆位置，所以可以使用ROBOGUIDE (选项)进行脱机示教，从而大幅度削减示教时间。
- 可以使用各种智能化功能，例如*i*RVision (内置视觉功能)或者和变位机装置的协调功能。

应用实例

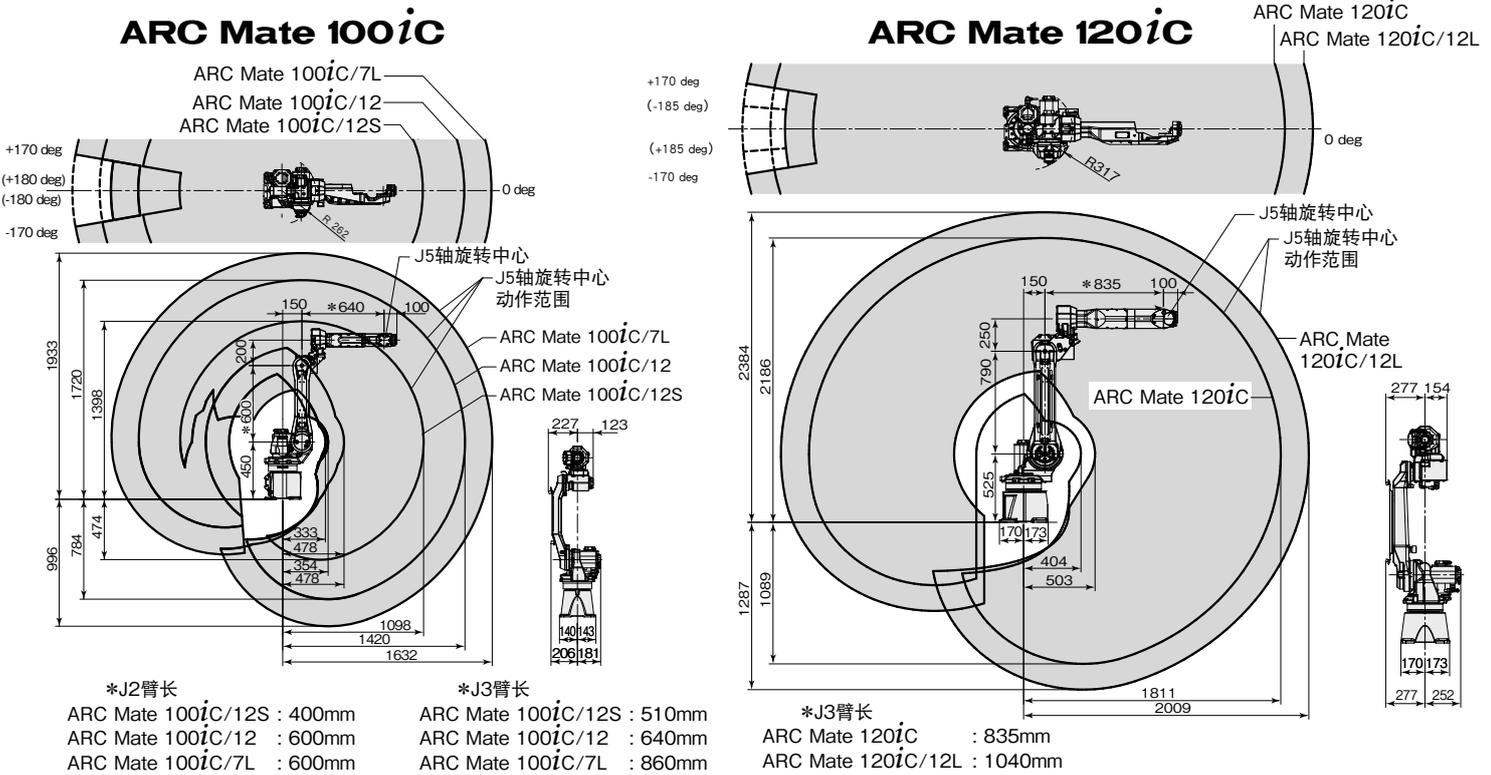


使用伺服焊炬进行汽车零件的弧焊



利用*i*RVision进行建材零件的弧焊

动作范围



规格

机 型	ARC Mate 100iC/12S	ARC Mate 100iC/12	ARC Mate 100iC/7L	ARC Mate 120iC	ARC Mate 120iC/12L	
控制轴数	6轴 (J1、J2、J3、J4、J5、J6)					
工作半径	1098mm	1420mm	1632mm	1811mm	2009mm	
安装方式	地面安装, 顶吊安装, 倾斜角安装					
动作范围 (最高速度) 注释1, 注释2)	J1轴旋转	340°/360° (选项) (260°/s) 5.93 rad/6.28 rad (选项) (4.54 rad/s)	340°/360° (选项) (230°/s) 5.93 rad/6.28 rad (选项) (4.01 rad/s)	340°/370° (选项) (195°/s) 5.93 rad/6.45 rad (选项) (3.40 rad/s)	340°/370° (选项) (200°/s) 5.93 rad/6.45 rad (选项) (3.49 rad/s)	
	J2轴旋转	250° (280°/s) 4.36 rad (4.89 rad/s)	250° (225°/s) 4.36 rad (3.93 rad/s)	260° (175°/s) 4.54 rad (3.05 rad/s)	260° (175°/s) 4.54 rad (3.05 rad/s)	
	J3轴旋转	340° (315°/s) 5.93 rad (5.50 rad/s)	445° (230°/s) 7.76 rad (4.01 rad/s)	447° (230°/s) 7.80 rad (4.01 rad/s)	458° (180°/s) 8.00 rad (3.14 rad/s)	460° (190°/s) 8.04 rad (3.32 rad/s)
	J4轴手腕旋转	380° (430°/s) 6.63 rad (7.50 rad/s)	380° (430°/s) 6.63 rad (7.50 rad/s)	400° (360°/s) 6.98 rad (6.28 rad/s)	400° (360°/s) 6.98 rad (6.28 rad/s)	400° (430°/s) 6.98 rad (7.50 rad/s)
	J5轴手腕摆动	380° (430°/s) 6.63 rad (7.50 rad/s)	380° (430°/s) 6.63 rad (7.50 rad/s)	360° (360°/s) 6.28 rad (6.28 rad/s)	360° (360°/s) 6.28 rad (6.28 rad/s)	360° (430°/s) 6.28 rad (7.50 rad/s)
	J6轴手腕旋转	720° (630°/s) 12.57 rad (11.0 rad/s)	720° (630°/s) 12.57 rad (11.0 rad/s)	900° (550°/s) 15.71 rad (9.60 rad/s)	900° (550°/s) 15.71 rad (9.60 rad/s)	900° (630°/s) 15.71 rad (11.0 rad/s)
手腕部可搬运质量	12 kg	12 kg	7 kg	20 kg	12 kg	
手腕允许负载 转矩	J4轴	22.0 N·m	22.0 N·m	15.7 N·m	44.0 N·m	22.0 N·m
	J5轴	22.0 N·m	22.0 N·m	10.1 N·m	44.0 N·m	22.0 N·m
	J6轴	9.8 N·m	9.8 N·m	5.9 N·m	22.0 N·m	9.8 N·m
手腕允许负载 转动惯量	J4轴	0.65 kg·m ²	0.65 kg·m ²	0.63 kg·m ²	1.04 kg·m ²	0.65 kg·m ²
	J5轴	0.65 kg·m ²	0.65 kg·m ²	0.38 kg·m ²	1.04 kg·m ²	0.65 kg·m ²
	J6轴	0.17 kg·m ²	0.17 kg·m ²	0.061 kg·m ²	0.28 kg·m ²	0.17 kg·m ²
重复定位精度 注释3)	± 0.03 mm					
机器人质量 注释4)	130 kg	130 kg	135 kg	250 kg	250 kg	
设置条件	环境温度: 0 ~ 45°C 环境湿度: 通常在75%RH以下 (无结露现象) 短期95%RH以下 (一个月以内) 振动加速度: 4.9m/s ² (0.5G) 以下					

注释1) 采用倾斜安装的时候, 对J1、J2轴的动作范围会有附加的限制。
注释2) 短距离移动时有可能达不到各轴的最高速度。
注释3) 符合ISO 9283。
注释4) 不包含控制装置的质量。

FANUC CORPORATION

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

上海发那科机器人有限公司

电话: (+86)21-5032-7700

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

台湾发那科股份有限公司

电话: (+886)4-2359-0522

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

FANUC SINGAPORE PTE. LTD.

Phone: (+65)6567-8566

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

FANUC MECHATRONICS (MALAYSIA) SDN. BHD.

Phone: (+60)3-3082-1222

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

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