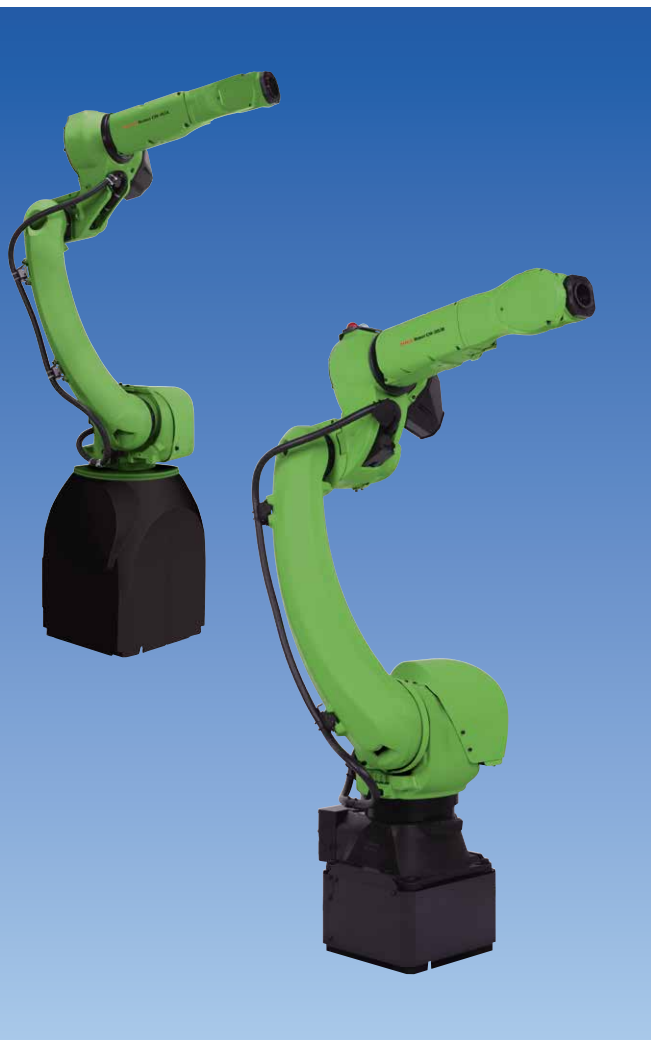


FANUC Robot CR-15iA

FANUC Robot CR-35iB



特长

FANUC Robot CR-15iA / CR-35iB是无需安全栅栏的可搬运质量为15kg / 35kg的协同作业机器人

协同作业

- 作业人员与机器人可以在没有安全栅栏隔离的状态下近距离作业。
- 人与机器人可以相互协作，从事零件装配、零件搬运等各种作业。
- 利用手持引导功能（选项）可以直接操作机器人，简单地完成示教。

安全功能

- 接触到人时，机器人会安全地停止。
- 机器人停止后，可以推开机器人使其避让。
- 已经取得符合国际标准ISO 10218-1的安全认证。

智能化和高可靠性

- iRVision(内置视觉功能)或力觉传感器等各种高度智能化功能均可使用。
- 采用与以往的机器人相同的高可靠性设计，用户可放心使用。

应用实例



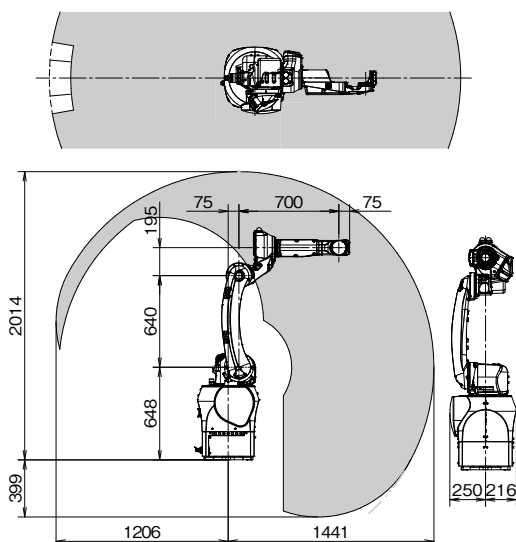
配备零件



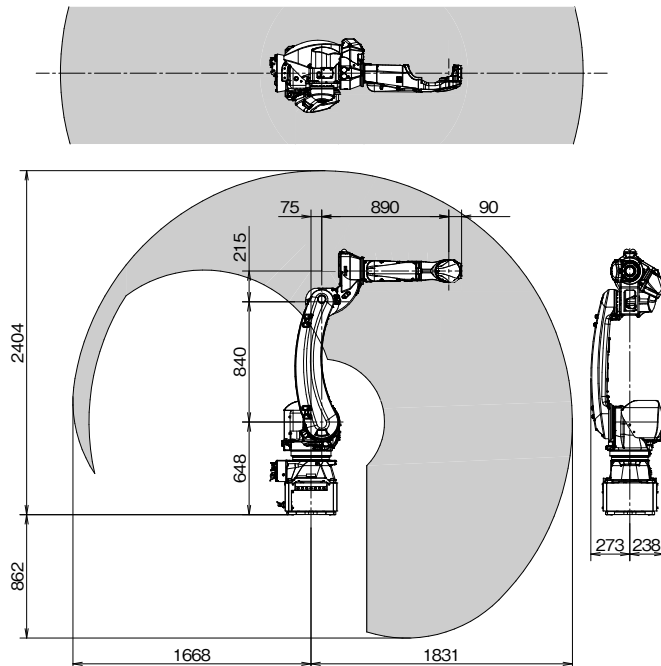
1 通过协同作业进行部品运送

动作范围

CR-15iA



CR-35iB



规格

机 型		CR-15iA	CR-35iB
控制轴数		6轴 (J1,J2,J3,J4,J5,J6)	
可达半径		1441 mm	1831 mm
安装方式		地面安装、顶吊安装、倾斜角安装	地面安装
动作范围 (注释1)	J1轴	340° / 370° 5.93 rad / 6.46 rad	370° 6.46 rad
	J2轴	180° 3.14 rad	215° 3.75 rad
	J3轴	312° 5.45 rad	338° 5.91 rad
	J4轴	380° 6.63 rad	400° 6.98 rad
	J5轴	280° 4.89 rad	280° 4.89 rad
	J6轴	900° 15.71 rad	900° 15.71 rad
手腕部可搬运质量		15 kg	35 kg
最高速度 (注释2)		800 mm/s (注释3) (最大 1500 mm/s (注释4))	750 mm/s (注释3) (注释4)
手腕允许负载 转矩	J4轴	26.0 N·m	110.0 N·m
	J5轴	26.0 N·m	110.0 N·m
	J6轴	11.0 N·m	60.0 N·m
手腕允许负载 转动惯量	J4轴	0.90 kg·m ²	4.00 kg·m ²
	J5轴	0.90 kg·m ²	4.00 kg·m ²
	J6轴	0.30 kg·m ²	1.50 kg·m ²
重复定位精度 (注释5)		± 0.02 mm	± 0.03 mm
机器人质量 (注释6)		255 kg	375 kg
安装条件		环境温度: 0 ~ 45°C 环境湿度: 通常在75%RH以下 (无结露现象) 短期 (1个月之内) 95%RH以下 (无结露现象)	

注释1) 倾斜角安装时, J1、J2轴的动作范围受到限制。

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) 需要根据系统的风险评估, 决定动作速度。

注释4) 利用安全传感器 (另外设置) 进行区域监视时。

注释5) 以ISO 9283标准测定。

注释6) 不包含控制装置质量。

FANUC CORPORATION

上海发那科机器人有限公司

台灣發那科股份有限公司

FANUC SINGAPORE PTE. LTD.

FANUC MECHATRONICS (MALAYSIA) SDN. BHD.

电话: (+86)21-5032-7700

電話: (+886)4-2359-0522

Phone: (+65)6567-8566

Phone: (+60)3-3082-1222

3580, Shibokusa, Oshino-mura, Minamitsuru-gun
Yamanashi, 401-0597, JAPAN

Phone: (+81)555-84-5555 <https://www.fanuc.co.jp/>

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

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

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

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

● 本机的外观及规格如需改良而变更, 恕不另行通知。

● 严禁擅自转载本商品目录中的内容。

● 本说明书中所载的产品受《外汇和外国贸易法》的管制。从日本出口到其他国家时, 必须得到日本政府的出口许可。此外, 将该产品再出口到其他国家时, 必须得到再出口该产品的国家的政府许可。另外, 该产品还同时受美国政府的再出口限制。在出口或再出口该类产品的时, 请向FANUC (发那科) 公司洽询。

© FANUC CORPORATION, 2018
RCR15iA(C)-03, 2022.3, Printed in Japan