

Robot *i* series

ROBOT

21世纪工厂的智能化、机器人化、低成本化

GENERAL CATALOG

FANUC

机器人化带来的竞争优势

· 在工厂内导入FANUC机器人会获得各种竞争优势。

提高生产效率

- 可以处理人力无法搬运的重物
- 与人工相比，可以高速地作业
- 夜间或休息日也可以进行作业

保证稳定的劳动力

- 可以取代工人完成复杂的作业
- 一经导入便可长期使用
- 不用担心突然请假或辞职

提高产品质量

- 与人工相比具有更高的作业精度
- 作业质量稳定

削减成本

- 引入机器人可以削减人工成本
- 可以简单方便地改变工序或变更系统

协同作业



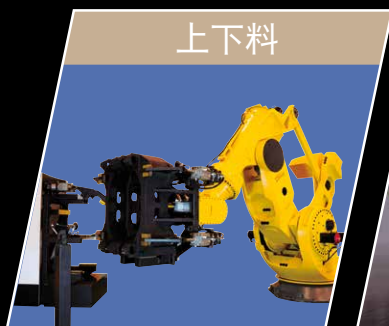
点焊



机器人的应用领域

- FANUC机器人种类丰富,可以应用于各种生产制造领域。
- FANUC丰富多彩的软件功能让您充分地利用机器人的灵活性。

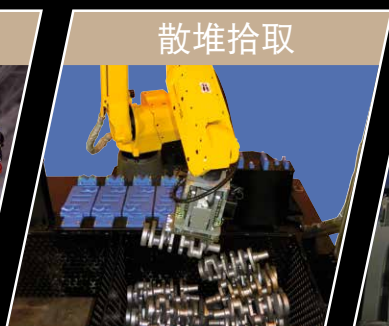
上下料



弧焊



散堆拾取



物流



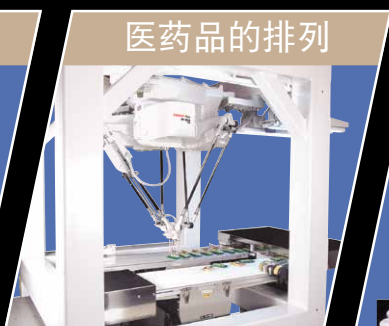
装配



去毛刺



医药品的排列



食品拾取摆放



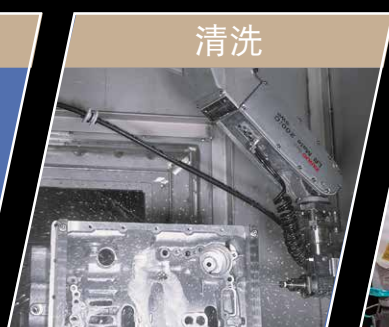
检查



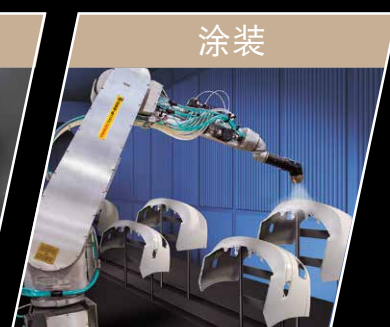
激光切割



清洗



涂装



FANUC Robot *i* series



协作机器人

FANUC Robot CRX series		CRX-3iA	CRX-5iA	CRX-10iA	CRX-10iA/L	CRX-20iA/L	CRX-30iA	
	控制轴数	6						
	手腕部可搬运质量	3kg	5kg	10kg		20kg	30kg	
	动作范围(X, Y) *法兰盘前缘(J4=+90°)	692mm, 1384mm	994mm, 1988mm	1249mm, 2498mm	1418mm, 2836mm		1756mm(30kg 负载模式时), 3778mm 1889mm(25kg 负载模式时), 3778mm	
	重复定位精度	±0.04mm						±0.05mm
	机器人机构部质量	11kg	25kg	40kg		41kg	135kg	
	安装方式 对应的控制装置 主要用途	地面、顶吊、倾斜角 R-30iB Mini Plus 搬运、组装、弧焊						

FANUC Robot CR-35iB		CR-35iB					
	控制轴数	6					
	手腕部可搬运质量	35kg (最大50kg)					
	动作范围(X, Y)	1831mm (35kg 负载模式时), 3266mm 1643mm (50kg 负载模式时), 3266mm					
	重复定位精度	±0.03mm					
	机器人机构部质量	386kg					
	安装方式 对应的控制装置 主要用途	地面 R-30iB Plus (A-控制柜) 搬运、组装					

SCARA 机器人

FANUC Robot SR series		SR-3iA	SR-3iA/H	SR-6iA	SR-6iA/H	SR-12iA	SR-20iA
	控制轴数	4	3	4	3	4	4
	手腕部可搬运质量	3kg		6kg		12kg	20kg
	动作范围(X, Y)	400mm, 800mm		650mm, 1300mm		900mm, 1800mm	1100mm, 2200mm
	行程(Z)	200mm		210mm		300mm(指定选项时450mm)	
	重复定位精度	±0.004°		±0.004°		±0.005°	
	机器人机构部质量 安装方式 对应的控制装置 主要用途	19kg	17kg	30kg	28kg	53kg	64kg

FANUC Robot SR series		SR-3iA/C	SR-6iA/C	SR-12iA/C	SR-3iA/U	SR-9iA/R
	控制轴数	4		4	4	
	手腕部可搬运质量	3kg		12kg	9kg	
	动作范围(X, Y)	400mm, 800mm		900mm, 1800mm	620mm, 1240mm	
	行程(Z)	200mm		300mm(指定选项时450mm)	200mm	
	重复定位精度	±0.004°		±0.005°	±0.004°	
	机器人机构部质量 安装方式 对应的控制装置 主要用途	21kg	32kg	56kg	27kg	76kg

Delta 机器人

FANUC Robot M-1iA		/0.5A	/0.5S	/0.5AL	/0.5SL
	控制轴数	6			
	手腕部可搬运质量	0.5kg(指定选项时1kg)			
	动作范围(X, Y)	φ280mm, 100mm		φ420mm, 150mm	
	重复定位精度	±0.02mm			
	机器人机构部质量(不包含支架)	17kg	14kg	20kg	17kg
	安装方式 对应的控制装置 主要用途	地面、顶吊、倾斜角 R-30iB Mate Plus(标准型、外气导入型) 搬运、组装			

FANUC Robot M-2iA		/3S	/3SL
	控制轴数	4	
	手腕部可搬运质量	3kg	
	动作范围(X, Y)	φ800mm, 300mm	φ1130mm, 400mm
	重复定位精度	±0.03mm	
	机器人机构部质量	130kg	
	安装方式 对应的控制装置 主要用途	顶吊 R-30iB Plus(A-控制柜)/R-30iB Mate Plus(标准型、外气导入型) 搬运	

FANUC Robot M-3iA		/6S	/12H
	控制轴数	4	
	手腕部可搬运质量	6kg(指定选项时8kg)	
	动作范围(X, Y)	φ1350mm, 500mm	
	重复定位精度	±0.03mm	
	机器人机构部质量	160kg	155kg
	安装方式 对应的控制装置 主要用途	顶吊 R-30iB Plus(A-控制柜)/R-30iB Mate Plus(标准型、外气导入型) 搬运	

FANUC Robot DR-3iB		/6 STAINLESS	/8L
	控制轴数	4	
	手腕部可搬运质量	6kg	
	动作范围(X, Y)	φ1200mm, 450mm	φ1600mm, 500mm
	重复定位精度	±0.03mm	
	机器人机构部质量	250kg	170kg
	安装方式 对应的控制装置 主要用途	顶吊 R-30iB Plus(A-控制柜), R-30iB Mate Plus(标准型) R-30iB Plus(A-控制柜), R-30iB Mate Plus(标准型、外气导入型) 搬运	



LR Mate 200iD/4S LR Mate 200iD LR Mate 200iD/7L LR-10iA/10 ARC Mate 100iD/16S M-10iD/16S ARC Mate 100iD M-10iD/12 ARC Mate 120iD M-20iD/25 ARC Mate 120iD/35 M-20iD/35 ARC Mate 120iD/12L M-20iD/12L M-20iB/25

迷你机器人

FANUC Robot LR Mate 200iD		200iD	/7L	/4S	/14L	
FANUC Robot ARC Mate 50iD						ER-4iA
FANUC Robot ER-4iA						
	控制轴数	6				
	手腕部可搬运质量	7kg		4kg	14kg	4kg
	动作范围 (X,Y)	717mm, 1274mm	911mm, 1643mm	550mm, 970mm	911mm(负载未滿12kg时), 1643mm 820mm(负载12kg以上时), 1643mm	
	重复定位精度	±0.01mm				
	机器人机构部质量	25kg	27kg	20kg	27kg	20kg
	安装方式	地面、顶吊、倾斜角				
	对应的控制装置	R-30iB Mate Plus(标准型、外气导入型)				
主要用途	搬运、组装、弧焊、涂胶、压铸的脱模剂喷涂、去毛刺毛边					
FANUC Robot LR Mate 200iD		/7WP	/7C	/7LC	/7H	
	控制轴数	6				5
	手腕部可搬运质量	7kg				
	动作范围 (X,Y)	717mm, 1274mm		911mm, 1643mm	717mm, 1274mm	
	重复定位精度	±0.01mm				
	机器人机构部质量	25kg		27kg	24kg	
	安装方式	地面、顶吊、倾斜角				
	对应的控制装置	R-30iB Mate Plus(标准型、外气导入型)				
主要用途	搬运、清洗	搬运、组装、洁净室		搬运		

中小型机器人

FANUC Robot LR-10iA			/10
	控制轴数	6	
	手腕部可搬运质量	10kg	
	动作范围 (X,Y)	1101mm, 1988mm	
	重复定位精度	±0.02mm	
	机器人机构部质量	46kg	
	安装方式	地面、顶吊、倾斜角	
	对应的控制装置	R-30iB Mate Plus(标准型、外气导入型)	
主要用途	搬运、组装、涂胶、压铸的脱模剂喷涂、去毛刺毛边		

弧焊机器人、中小型机器人

FANUC Robot ARC Mate 100iD		/16S	ARC Mate 100iD	/10L	/8L
FANUC Robot M-10iD			M-10iD/12		
	控制轴数	6			
	手腕部可搬运质量	16kg	12kg	10kg	8kg
	动作范围 (X,Y)	1103mm, 1977mm	1441mm, 2616mm	1636mm, 3006mm	2032mm, 3762mm
	重复定位精度	±0.02mm		±0.03mm	
	机器人机构部质量	145kg	150kg		180kg
	安装方式	地面、顶吊、倾斜角 * 地面、顶吊 对应4BK			
	对应的控制装置	R-30iB Plus(A-, B-控制柜)、R-30iB Mate Plus(标准型)			
主要用途	搬运、组装、弧焊、涂胶、去毛刺毛边				
FANUC Robot ARC Mate 120iD		ARC Mate 120iD	/35	/12L	
FANUC Robot M-20iD		M-20iD/25			
	控制轴数	6			
	手腕部可搬运质量	25kg	35kg	12kg	
	动作范围 (X,Y)	1831mm, 3461mm	1831mm, 3461mm	2272mm, 4343mm	
	重复定位精度	±0.02mm		±0.03mm	
	机器人机构部质量	250kg			
	安装方式	地面、顶吊、倾斜角			
	对应的控制装置	R-30iB Plus(A-, B-控制柜)、R-30iB Mate Plus(标准型)			
主要用途	搬运、组装、弧焊、涂胶、去毛刺毛边				

中小型机器人

FANUC Robot M-20iB		/25	/25C	/35S
	控制轴数	6		
	手腕部可搬运质量	25kg		35kg
	动作范围 (X,Y)	1853mm, 3345mm		1445mm, 2591mm
	重复定位精度	±0.02mm		
	机器人机构部质量	210kg		205kg
	安装方式	地面、顶吊、倾斜角		
	对应的控制装置	R-30iB Plus(A-, B-控制柜)、R-30iB Mate Plus(标准型)		
主要用途	搬运、组装、弧焊、涂胶、去毛刺毛边	搬运、组装、洁净室	搬运、组装、弧焊、涂胶、去毛刺毛边	



M-710iD/50M

M-710iC/20L

M-800iB/60

R-1000iA/80F

R-2000iC/210F

R-2000iC/165R

R-2000iD/210FH

R-2000iC/270F

中小型机器人

FANUC Robot M-710iD		/50M		/70								
FANUC Robot M-710iC						/12L		/20L		/20M		
										/50S		
										/50H		
	控制轴数	6										
	手腕部可搬运质量	50kg	70kg	12kg	20kg	20kg	50kg	50kg				
	动作范围(X,Y)	2606mm, 4758mm	2104mm, 3788mm	3123mm, 5609mm	3110mm, 5583mm	2582mm, 4609mm	1359mm, 2043mm	2003mm, 3451mm				
	重复定位精度	±0.06mm	±0.03mm	±0.06mm		±0.03mm						
	机器人机构部质量	600kg	580kg	540kg		530kg	545kg	540kg				
	安装方式	地面、顶吊、倾斜角										
	对应的控制装置	R-30iB Plus(A-, B-控制柜)、R-30iB Mate Plus(标准型)*										
主要用途	搬运、组装、弧焊、涂胶、点焊、去毛刺毛边										搬运	

* R-30iB Mate Plus 控制装置(标准型)不能用于/50H。

FANUC Robot M-800iB		/60									
	控制轴数	6									
	手腕部可搬运质量	60kg									
	动作范围(X,Y)	2040mm, 3221mm									
	重复定位精度	±0.015mm									
	机器人机构部质量	820kg									
	安装方式	地面									
	对应的控制装置	R-30iB Plus(A-, B-控制柜)									
主要用途	激光加工、涂胶、机械加工										

FANUC Robot R-1000iA		/80F		/100F		/130F		/120F-7B		/80H		
	控制轴数	6		6		7		5				
	手腕部可搬运质量	80kg	100kg	130kg	120kg	80kg						
	动作范围(X,Y)	2230mm, 3738mm				2230mm, 3779mm		2230mm, 3465mm				
	重复定位精度	±0.03mm										
	机器人机构部质量	620kg	665kg	675kg	790kg	610kg						
	安装方式	地面、顶吊										
	对应的控制装置	R-30iB Plus(A-, B-控制柜) R-30iB Mate Plus(标准型)					R-30iB Plus(A-, B-控制柜)					
主要用途	搬运、组装、涂胶、点焊										搬运	

大型机器人

FANUC Robot R-2000iD		/100FH		/165FH		/210FH						
FANUC Robot R-2000iC						/165F		/210F		/240F		
										/125L		
	控制轴数	6										
	手腕部可搬运质量	100kg	165kg	210kg	165kg	210kg	240kg	125kg				
	动作范围(X,Y)	2605mm, 3315mm				2655mm, 3414mm				3100mm, 4304mm		
	重复定位精度	±0.05mm										
	机器人机构部质量	1150kg					1090kg		1115kg			
	安装方式	地面										
	对应的控制装置	R-30iB Plus(A-, B-控制柜)、R-30iB Mate Plus(标准型)										
主要用途	搬运、组装、涂胶、点焊、冲压间工件的搬运、去毛刺毛边											

FANUC Robot R-2000iC		/270F		/210L		/165R		/210R		/270R		/100P		/100PH	
	控制轴数	6													
	手腕部可搬运质量	270kg(指定选项时300kg)	210kg	165kg	210kg	270kg	100kg								
	动作范围(X,Y)	2655mm, 3414mm	3100mm, 4304mm	3095mm, 4733mm				3540mm, 5623mm							
	重复定位精度	±0.05mm													
	机器人机构部质量	1320kg	1350kg	1370kg		1590kg	1470kg	1495kg							
	安装方式	地面						高台							
	对应的控制装置	R-30iB Plus(A-, B-控制柜)				R-30iB Plus(A-, B-控制柜) R-30iB Mate Plus(标准型)				R-30iB Plus(A-, B-控制柜)					
主要用途	搬运、组装、涂胶、点焊、冲压间工件的搬运、去毛刺毛边										冲压间工件的搬运				

FANUC Robot R-2000iC		/190S		/220U		/190U		/210WE						
	控制轴数	6												
	手腕部可搬运质量	190kg	220kg	190kg	210kg									
	动作范围(X,Y)	2040mm, 3170mm	2518mm, 3414mm	3100mm, 4304mm		2450mm, 3415mm								
	重复定位精度	±0.03mm	±0.05mm				±0.10mm							
	机器人机构部质量	1120kg	1020kg		1400kg	1180kg								
	安装方式	地面、顶吊		顶吊						地面				
	对应的控制装置	R-30iB Plus(A-, B-控制柜)												
主要用途	搬运、组装、涂胶、点焊、冲压间工件的搬运、去毛刺毛边										清洗			



大型机器人

FANUC Robot M-900iB		/360	/360E	/280L	/280	/330L	/700	/700E	/400L	
	控制轴数							6		
	手腕部可搬运质量	360kg		280kg		330kg		700kg		
	动作范围(X,Y)	2655mm, 3308mm		3103mm, 4200mm		2655mm, 3308mm		2832mm, 3288mm		
	重复定位精度	±0.1mm								
	机器人机构部质量	1540kg		1600kg		1700kg		1780kg		
	安装方式	地面、顶吊、倾斜角						地面		
	对应的控制装置	R-30iB Plus(A-, B-控制柜)						R-30iB Plus(B-控制柜)		
主要用途	搬运、组装、涂胶、点焊、冲压车间工件的搬运、去毛刺毛边									

注释) 手腕前端负载超过300kg时, 手腕轴的动作范围受到限制。

FANUC Robot M-950iA					/500					
FANUC Robot M-1000iA					M-1000iA					
	控制轴数							6		
	手腕部可搬运质量				500kg			1000kg		
	动作范围(X,Y)				2830mm, 3610mm			3253mm, 4297mm		
	重复定位精度				±0.08mm			±0.10mm		
	机器人机构部质量				2500kg			5300kg		
	安装方式							地面		
	对应的控制装置	R-30iB Plus(B-控制柜)						R-30iB Plus(A-, B-控制柜)		
主要用途	搬运									

FANUC Robot M-2000iA		/1200	/900L	/2300	/1700L	
	控制轴数					6
	手腕部可搬运质量	1200kg(指定选项时1350kg)		900kg		2300kg
	动作范围(X,Y)	3734mm, 4683mm		4683mm, 6209mm		3734mm, 4683mm
	重复定位精度			±0.18mm		±0.27mm
	机器人机构部质量	8600kg		9600kg		11000kg
	安装方式	地面				
	对应的控制装置	R-30iB Plus(A-, B-控制柜)				
主要用途	搬运					

大型码垛机器人

FANUC Robot M-410iC		/110		/185	/315	/500		
FANUC Robot M-410iB			/140H				/700	
	控制轴数	4		5		4		
	手腕部可搬运质量	110kg		140kg		500kg		
	动作范围(X,Y)	2403mm, 2238mm		2850mm, 3546mm		3143mm, 2958mm		
	重复定位精度	±0.05mm						
	机器人机构部质量	1030kg		1200kg		台架型 1600kg ^{注释1} 无台架 1330kg ^{注释2}		台架型 2410kg ^{注释1} 无台架 1910kg ^{注释2}
	安装方式	地面						
	对应的控制装置	R-30iB Plus(A-, B-控制柜)						
主要用途	搬运							

注释1) 包含控制装置质量(120kg)。 注释2) 不包含控制装置质量(120kg)。

喷涂机器人

FANUC Robot CRX		CRX-10iA/L Paint			
	控制轴数	6			
	手腕部可搬运质量	10kg			
	动作范围(X,Y)	1418mm, 2836mm			
	重复定位精度	±0.04mm			
	机器人机构部质量	47kg			
	安装方式	地面、顶吊、倾斜角			
	对应的控制装置	R-30iB Mini Plus			
主要用途	喷涂				

FANUC Robot P-40iA, 350iA, 250iB		P-40iA	P-350iA/45	P-250iB/15
	控制轴数	6		
	手腕部可搬运质量	5kg		15kg
	动作范围(X,Y)	1300mm, 2308mm		2606mm, 4575mm
	重复定位精度	±0.03mm		±0.2mm
	机器人机构部质量	110kg		530kg
	安装方式	地面、顶吊、壁挂、高台、倾斜角		
	对应的控制装置	R-30iB Plus(A-控制柜)		
主要用途	喷涂			

FANUC Robot P-1000iA		P-1000iA	
	控制轴数	7	
	手腕部可搬运质量	15kg	
	动作范围(X,Y)	3396mm, 4391mm(金属臂) 3348mm, 4343mm(塑料手臂)	
	重复定位精度	±0.08mm	
	机器人机构部质量	700kg	
	安装方式	壁挂	
	对应的控制装置	R-30iB Plus(A-控制柜)	
主要用途	喷涂		

FANUC机器人的特长

高
可靠性



高
生产效率

支持多种应用

高可靠性

无故障

机构部、伺服电机、控制装置、软件、传感器全部由FANUC设计生产，实现了高可靠性。在FANUC的工厂中使用着大量的机器人，通过实践证明FANUC机器人在工厂环境中长年使用时具有良好的耐久性。

故障前发出通知

丰富多样的故障诊断功能能够在异常出现的早期发出通知，可以在故障发生之前进行预防、维修。

高生产效率

学习机器人

学习机器人通过抑制振动的学习控制技术，实现平稳高速的动作。通过提高每台机器人的生产能力和生产线的生产效率，降低系统的成本。而且，学习机器人对容易产生振动的重型工件的搬运也十分有效。



支持多种应用

协作机器人

协作机器人，因为无需安全栅栏，人与机器人可以协同进行作业，从而提高生产效率并削减人力成本。与人发生碰触时，机器人会安全停止。可以直接操作机器人手臂进行作业，也可以进行示教。



iRVision - 内置视觉功能

标准配置在机器人控制装置里，只要连接照相机或3维传感器，即可使用2维补偿，3维补偿，提取颜色信息，检查，2维码识别等功能。并且，通过示教操作盘可进行视觉功能的示教和显示。



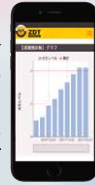
散堆拾取

通过视觉传感器检测出散乱堆放的工件位置、挑选出抓取对象后灵巧地取出。不再需要事先将工件排列整齐的准备作，并且还能够在灵活地对应工件种类的变更。通过实现高效率的工件供给的自动化，推进工厂的无人化。



零停机功能

· 零停机(ZDT)功能整合了多种有助于预防维护的功能，并在服务器上集中管理相关信息，助力于提高机器人的运转率。作为“在故障发生前发出通知”的预防维护功能，具有显著效果。



即使发生故障也能立即修复

· 重视机器人维护性的机构部设计。
· 通过故障诊断功能推断故障产生的原因，可以迅速地完成修复。

视觉追踪功能

使用视觉传感器检测出传送带上的工件位置后，机器人追踪工件的移动进行拾取。多台机器人能够通过网络连接分担拾取作业。能够应用于各种物流工程。



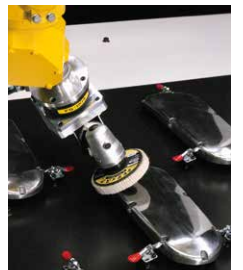
网络功能

支持OPC UA, MTConnect, Modbus 等的通信功能。可以跟计算机和PLC进行机器人数据的输入和输出操作。也支持ROS机器人操作系统。



力觉传感器的去毛刺、研磨功能

通过安装在机器人手腕上的6轴力觉传感器进行力觉控制，实现了在工具移动的同时保持指定按压力的机器人动作。为铸件的去毛刺作业和各种工件的表面研磨作业的自动化作出贡献。



ROBOGUIDE

ROBOGUIDE是一款电脑软件。针对各种机器人系统，它可以提供布局功能，机器人编程功能以及高精度仿真功能。



控制装置

	R-30iB Plus 控制装置		R-30iB Mini Plus 控制装置	R-30iB Mate Plus 控制装置		R-30iB Compact Plus 控制装置
	A-控制柜	B-控制柜		标准型	外气导入型	
额定电源电压	200~575V AC +10% -15% 50/60Hz ±1Hz、3相		NRTL (UL1740) 110~120V AC +10%, -15% 200~240V AC +10%, -15% Except NRTL (IEC60204-1) 100~120V AC +10%, -10% 200~240V AC +10%, -15% 50/60Hz ±1Hz 单相	200~230V AC +10% -15% 50/60Hz ±1Hz、单相/3相		200~240V AC +10% -15% 50/60Hz ±1Hz、单相
质量	120~140kg	180~200kg	20kg	40kg	20kg	9kg
尺寸 (长×宽×高)	600 x 470 x 500	740 x 550 x 1100	410 x 277 x 370	470 x 322 x 400 470 x 402 x 400 (注释1)	370 x 350 x 200 370 x 350 x 356 (注释1)	440x260x85.5
过电压分类/污染度	过电压分类 III, 污染度3, IEC60664-1, IEC/UL61010-1				过电压分类 II, 污染度2, (注释2) IEC60664-1, IEC/UL61010-1	过电压分类 II, III, (注释3) 污染度2, (注释2) IEC60664-1, IEC/UL61010-1
保护等级	IP54				IP20	
非常停止	非常停止功能 位置/速度检查功能		PL=e, Cat4 (ISO13849-1) PL=d, Cat3 (ISO13849-1)	SIL3 (IEC61508) SIL2 (IEC61508)		
外部记录装置	USB, PCMCIA		USB			
通信功能	FL-net, DeviceNet, PROFIBUS, PROFINET, CC-Link, CC-Link IE, EtherNet/IP, EtherCAT		FL-net, DeviceNet, PROFIBUS, PROFINET, CC-Link, EtherNet/IP, EtherCAT 外气导入型也能支持CC-Link IE。		FL-net, DeviceNet, PROFIBUS, PROFINET, CC-Link, EtherNet/IP, EtherCAT	

注释) 有关机器人型号和控制设备之间的对应关系, 请查阅各个机器人型号的说明。

注释1) 根据机型, 对应不同尺寸。

注释2) 外气导入型控制装置。请设置在IEC60664-1, IEC/UL61010-1标准规定的“污染度2”的环境中。“污染度2”的清洁程度相当于办公室的环境。

注释3) 过电压分类 II IEC 60664-1, 过电压分类 III IEC/UL 61010-1。

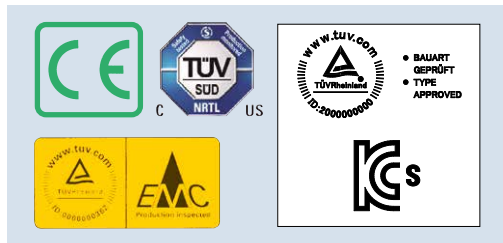
符合安全标准

符合各种安全标准

在具有高可靠性的技术基础上开发出来的机器人, 是在质量保证国际标准ISO9001认定的机器人工厂中, 在严密的质量管理之下制造出来的。

i 系列机器人遵循了欧洲、美国、韩国等各国的安全标准, 贴有安全标志-CE标志、NRTL标志、KCs标志 (安装有各国规格选项时使用)。

对于CE规格, 已取得规格认定审查更为严格的TUV标志, TÜV EMC标志。



服务与支持

完善的维修体制

FANUC以“高运转率”, “全球服务”和“终身维修”的基本方针为客户提供值得信赖的安心服务。

Service First

遵循“服务第一”的精神, 发那科通过遍布全球的270多个服务网点, 为100多个国家和地区提供发那科产品的终身维修服务。

高运转率

全球服务 终身维修

发那科学院

对于FANUC的机器人, 准备了以实际操作为中心的各种短期集中课程。为了便于用户掌握使用机器人进行自动化生产的专业知识, 准备了机器人生产所需要的机器人示教、操作、维护及适用设计等各种课程。

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.fanuc.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《外汇和对外贸易法》的管制。从日本出口到其他国家时, 必须得到日本国政府的出口许可。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。在出口或再出口该产品时, 请向FANUC (发那科) 公司洽询。