

# FANUC Robot DR series



FANUC Robot DRシリーズは、ファナックの技術を凝縮した、高速動作を得意とするロボットです。コンベヤ間の物品搬送や整列など、物流や大量生産品を扱う分野でお客様のお役に立ちます。

## 特長

### DR/05

軽量・コンパクトな高速パラレルリンクロボットです。

- スタンド無し、床置きスタンド、天吊りスタンドを選択でき、自由な傾斜角で設置できます。
- 適用に応じて、適切な関節自由度(6軸/4軸)と動作範囲(標準/ロングアーム)を選択できます。
- *i*RVision(内蔵ビジョン)のカメラを機構部に内蔵できます。

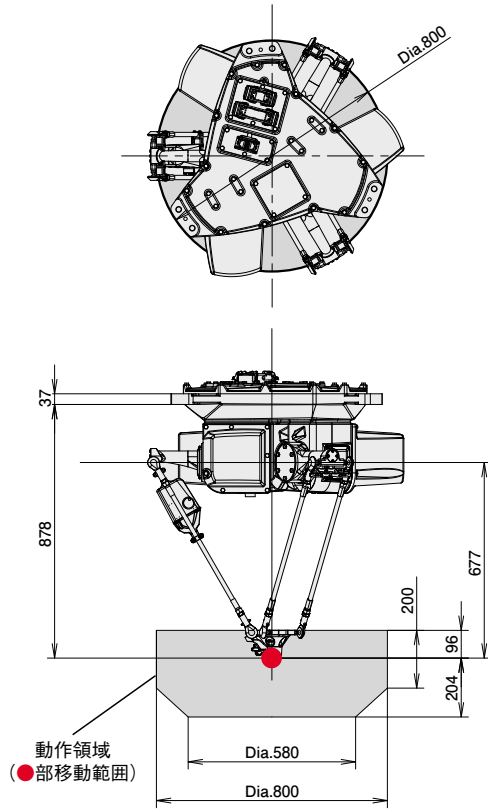
### DR/3, /6, /8, /12

高速搬送用パラレルリンクロボットです。

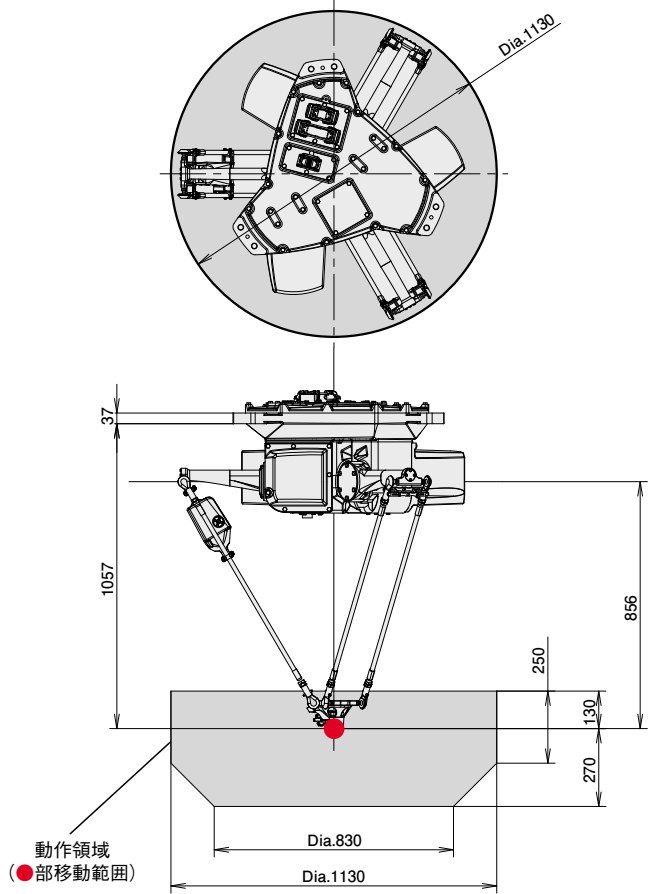
- 密閉構造により、IP67相当の耐環境性(防塵・防滴)を実現しています。IP69K相当の高圧噴流洗浄に耐えるオプションもございます(DR/3, DR/6-12B, DR/8-16B)。
- 潤滑剤には食品機械用H1グレードのオイル/グリースを使用しています(全機種)。食品衛生に配慮した素材、表面処理を指定できます(オプション)。
- DR/6-12B Stainless, DR/8-16B Stainlessはロボット本体表面の金属を全てステンレスとし、日常的な洗浄/殺菌に耐えます。より衛生的に運用が可能です。

## 動作領域

### DR/3-8A



### DR/3-11A



## 仕様

機種		DR/3-8A	DR/3-11A
動作形態		パラレルリンクメカニズム	
制御軸		4軸 (J1, J2, J3, J4)	
設置形式		天吊	
動作範囲 (最高速度)	J1-J3	直径 800 mm, 高さ 300 mm	直径 1130 mm, 高さ 400 mm
注1)	J4	720° (3500°/s) 12.57 rad (61.06 rad/s)	
手首部可搬質量		3 kg	
位置繰返し精度 注2)		± 0.03 mm	
防塵防滴構造		IP67準拠, IP69K 準拠 (オプション)	
駆動方式		サーボモータによる電気サーボ駆動	
ロボット質量 注3)		130 kg	
設置条件		周囲温度 : 0~45 °C 周囲湿度 : 通常 75 %RH以下 (結露しないこと) 短期 (1か月以内) 95 %RH以下 (結露しないこと) 振動値 : 4.9m/s <sup>2</sup> (0.5G) 以下	

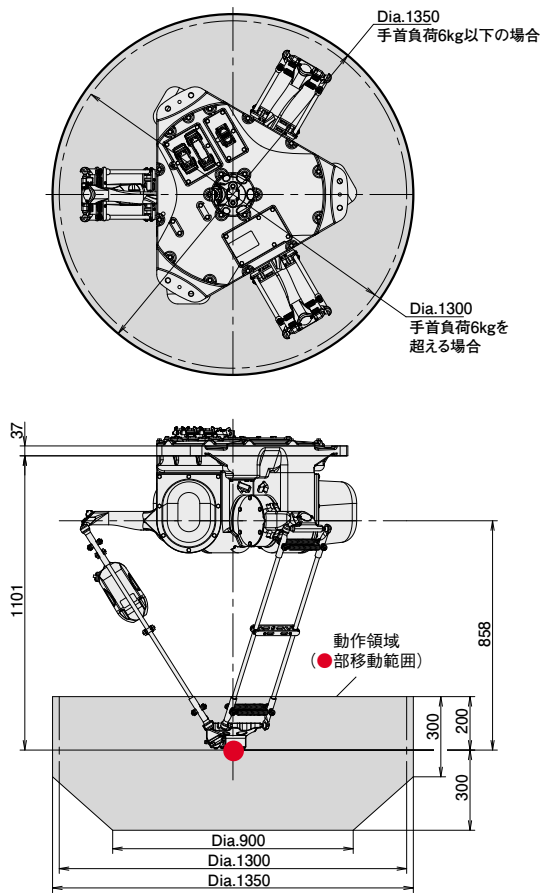
注1) 短い動作では最高速度に達しないことがあります。

注2) ISO9283に準拠しています。

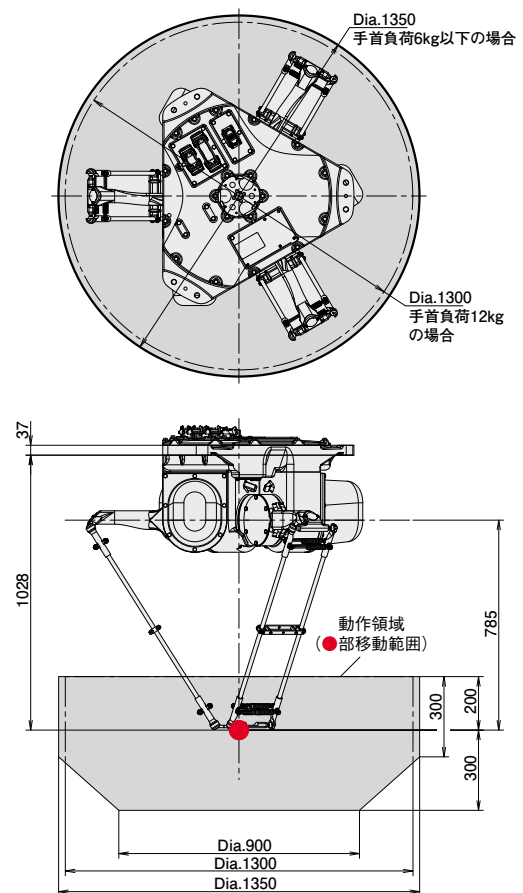
注3) 制御部質量を含みません。

## 動作領域

### DR/6-14A



### DR/12-14A-3X



## 仕様

機種		DR/6-14A	DR/12-14A-3X
動作形態		パラレルリンクメカニズム	
制御軸		4軸 (J1, J2, J3, J4)	3軸 (J1, J2, J3)
設置形式		天吊	
動作範囲 (最高速度) 注1)	J1-J3	直径 1350 mm、高さ 500 mm 注4)	
	J4	720° (4000°/s) 12.57 rad (69.81 rad/s)	
手首部可搬質量		6 kg (オプション指定時8 kg)	12 kg
位置繰返し精度 注2)		± 0.03 mm	
防塵防滴構造		IP67 準拠	
駆動方式		サーボモータによる電気サーボ駆動	
ロボット質量 注3)		160 kg	155 kg
設置条件		周囲温度 : 0 ~ 45 °C 周囲湿度 : 通常 75 %RH以下 (結露しないこと) 短期 (1か月以内) 95 %RH以下 (結露しないこと) 振動値 : 4.9m/s <sup>2</sup> (0.5G)以下	

注1) 短い動作では最高速度に達しないことがあります。

注2) ISO9283に準拠しています。

注3) 制御部質量を含みません。

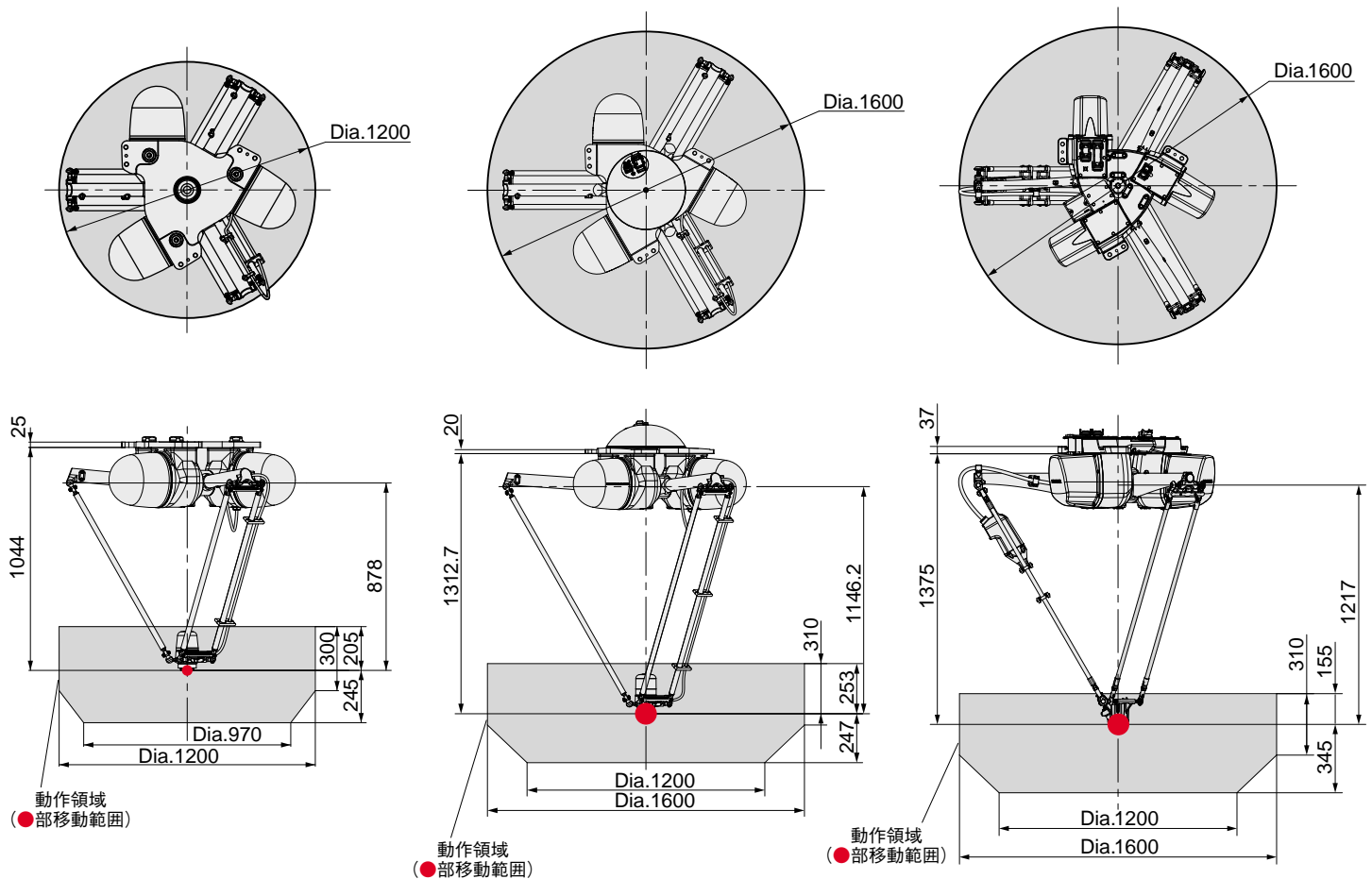
注4) 手首負荷が6 kgを超える場合に、動作範囲の制限があります。

## 動作領域

### DR/6-12B Stainless

### DR/8-16B Stainless

### DR/8-16B



## 仕様

機種	DR/6-12B Stainless DR/6-12B Stainless/Mirror 注4)	DR/8-16B Stainless/Mirror	DR/8-16B DR/8-16B Plated 注5)
動作形態	パラレルリンクメカニズム		
制御軸	4軸 (J1, J2, J3, J4)		
設置形式	天吊		
動作範囲 (最高速度)	J1-J3 直径 1200 mm, 高さ 450 mm	直径 1600 mm, 高さ 500 mm	
注1)	J4 720° (1714°/s) 12.57 rad (29.91 rad/s)	720° (2000°/s) 12.57 rad (34.91 rad/s)	
手首部可搬質量	6 kg	8 kg	
位置繰返し精度 注2)	± 0.03 mm		
防塵防滴構造	IP69K 準拠		
駆動方式	サーボモータによる電気サーボ駆動		
ロボット質量 注3)	250 kg	260 kg	170 kg
設置条件	周囲温度 : 0 ~ 45 °C 周囲湿度 : 通常 75 %RH以下 (結露しないこと) 短期 (1か月以内) 95 %RH以下 (結露しないこと) 振動値 : 4.9m/s <sup>2</sup> (0.5G)以下		

注1) 短い動作では最高速度に達しないことがあります。

注2) ISO9283に準拠しています。

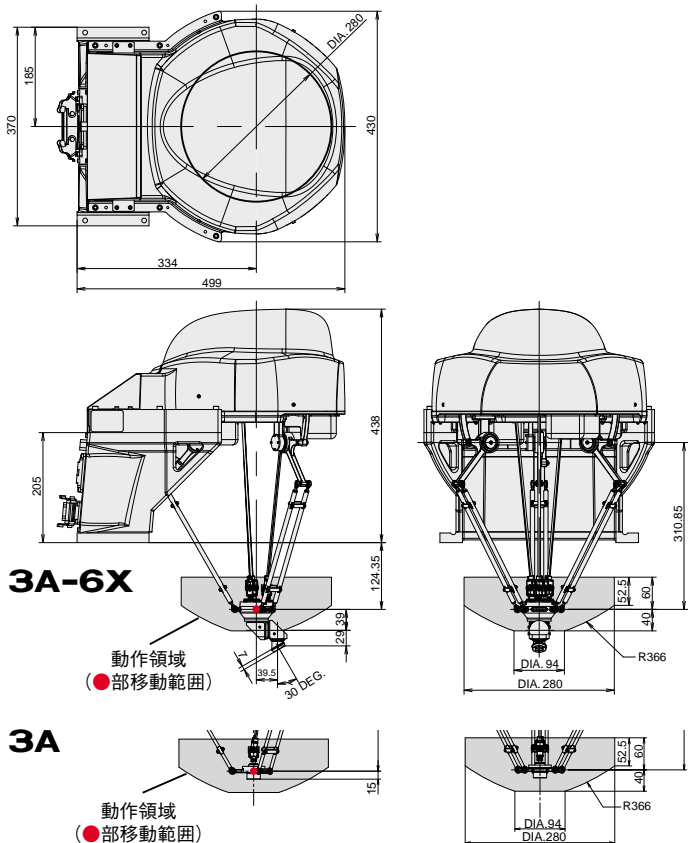
注3) 制御部質量を含みません。

注4) 鏡面仕上タイプです。

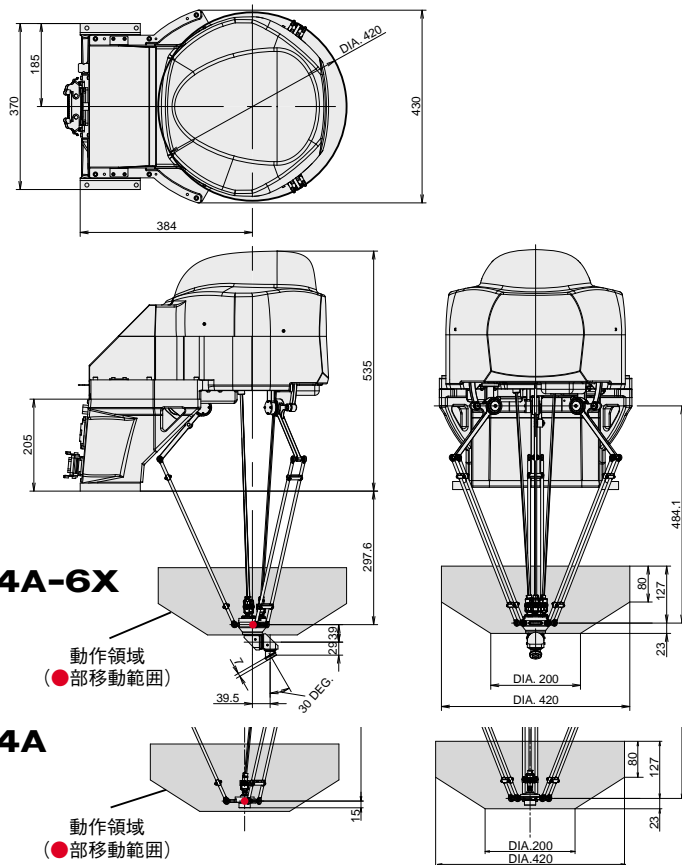
注5) メッキ仕上タイプです。

# 動作領域

## DR/05-3A, /05-3A-6X



## DR/05-4A, /05-4A-6X



# 仕様

機種		DR/05-3A-6X	DR/05-3A
動作形態		パラレルリンクメカニズム	
制御軸		6軸 (J1, J2, J3, J4, J5, J6)	4軸 (J1, J2, J3, J4)
設置形式		床置、傾斜角、天吊	床置、天吊
動作範囲 (最高速度) 注1)	J1-J3	直径 280 mm, 高さ 100 mm	
	J4	720° (1440°/s) 12.57 rad (25.13 rad/s)	720° (3000°/s) 12.57 rad (52.34 rad/s)
	J5	300° (1440°/s) 5.24 rad (25.13 rad/s)	—
	J6	720° (1440°/s) 12.57 rad (25.13 rad/s)	—
手首部可搬質量		0.5 kg (オプション指定時 1 kg)	
位置繰返し精度 注2)		± 0.02 mm	
防塵防滴構造		IP20準拠	
駆動方式		サーボモータによる電気サーボ駆動	
ロボット質量 注3)		17 kg	14 kg
設置条件		周囲温度: 0~45 °C 周囲湿度: 通常 75 %RH以下 (結露しないこと) 短期 (1か月以内) 95 %RH以下 (結露しないこと) 振動値: 4.9m/s <sup>2</sup> (0.5G) 以下	

機種		DR/05-4A-6X	DR/05-4A
動作形態		パラレルリンクメカニズム	
制御軸		6軸 (J1, J2, J3, J4, J5, J6)	4軸 (J1, J2, J3, J4)
設置形式		床置、傾斜角、天吊	床置、天吊
動作範囲 (最高速度) 注1)	J1-J3	直径 420 mm, 高さ 150 mm	
	J4	720° (1440°/s) 12.57 rad (25.13 rad/s)	720° (3000°/s) 12.57 rad (52.34 rad/s)
	J5	300° (1440°/s) 5.24 rad (25.13 rad/s)	—
	J6	720° (1440°/s) 12.57 rad (25.13 rad/s)	—
手首部可搬質量		0.5 kg (オプション指定時 1 kg)	
位置繰返し精度 注2)		± 0.02 mm	
防塵防滴構造		IP20準拠	
駆動方式		サーボモータによる電気サーボ駆動	
ロボット質量 注3)		20 kg	17 kg
設置条件		周囲温度: 0~45 °C 周囲湿度: 通常 75 %RH以下 (結露しないこと) 短期 (1か月以内) 95 %RH以下 (結露しないこと) 振動値: 4.9m/s <sup>2</sup> (0.5G) 以下	

注1) 短い動作距離では各軸の最高速度に到達しないことがあります。

注2) ISO9283に準拠しています。

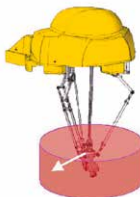
注3) スタンド無しの質量です。

## 省スペースなDR/05

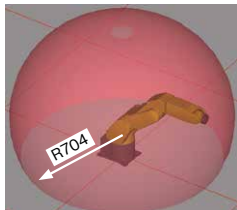
作業対象に的を絞った動作領域のため、設置スペースをコンパクトにすることが可能です。  
作業者とロボットを効率よく製造ラインに配置できます。



R140  
(ロングアームの  
場合にはR210)



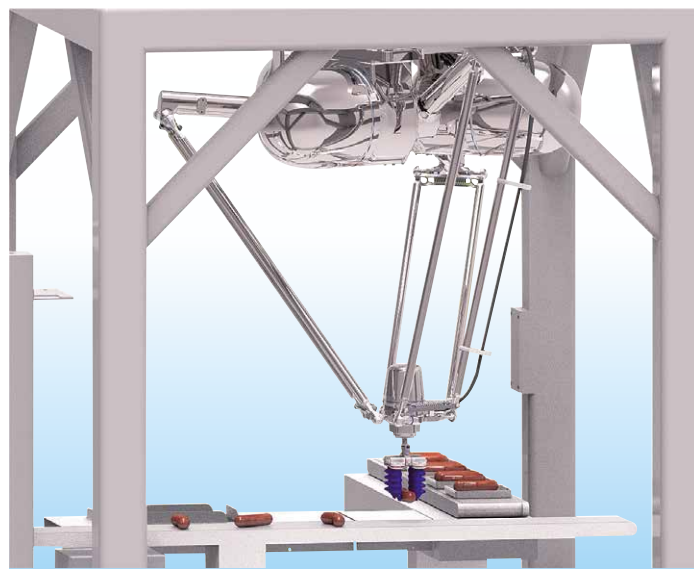
多関節ロボットの作業スペース



DR/8-16B Platedによるパウチ包装品の整列



DR/6-14Aによる食品の高速整列



DR/6-12B Stainless/Mirrorによる生鮮食品の整列

## ファナック株式会社

本社 〒401-0597 山梨県南都留郡忍野村忍草3580  
☎ (0555)84-5555(代) FAX (0555)84-5512 <https://www.fanuc.co.jp/>

●お問合せ先 下記のロボットセールス担当にご相談ください。

本社(中央テクニカルセンタ)	〒401-0597	山梨県南都留郡忍野村忍草3580
日野支社	〒191-8509	東京都日野市旭が丘 3-5-1
名古屋支社	〒485-0077	愛知県小牧市西之島 1918-1
大阪支店	〒559-0034	大阪府大阪市住之江区南港北 1-3-41
広島支店	〒732-0032	広島県広島市東区上温品 1-7-3
九州支店	〒869-1196	熊本県菊池郡菊陽町津久礼2522-13
●ファナックアカデミ	〒401-0597	山梨県南都留郡忍野村忍草3580

☎ (0555)84-6262	FAX (0555)84-6256
☎ (042)589-8916	FAX (042)589-8959
☎ (0568)75-0475	FAX (0568)75-0126
☎ (06)6614-2112	FAX (06)6614-2121
☎ (082)289-7972	FAX (082)289-7971
☎ (096)232-1315	FAX (096)232-3334
☎ (0555)84-6030	FAX (0555)84-5540



ファナック関連サイト

●本機の外観および仕様は改良のため予告なく変更することがあります。  
●本カタログからの無断転載を禁じます。  
●本カタログに記載された商品は、『外国為替および外国貿易法』に基づく規制対象です。輸出には日本政府の許可が必要な場合があります。また、商品によっては米国政府の再輸出規制を受ける場合があります。本商品の輸出に当たっては当社までお問い合わせください。