

Robot *i* series

ROBOT

21 世紀の工場の知能化・ロボット化・低コスト化

GENERAL CATALOG

FANUC

ロボット化のメリット

・ファナックのロボットは、お客様の工場に導入いただくことにより様々なメリットを生み出します。

生産性の向上

- ・人には持てない重量物を扱うことが可能
- ・人よりも速く作業が可能
- ・夜間や休日休みなく稼働

労働力の確保

- ・作業者の代わりに複雑な作業も可能
- ・いったん導入すれば長期間稼働
- ・急な休みや退職がない

協働



製品品質の向上

- ・人よりも正確に作業が可能
- ・作業品質がばらつかない

コストの削減

- ・作業者をロボットに置き換えることで人件費を削減可能
- ・段取り替えやシステム変更が容易

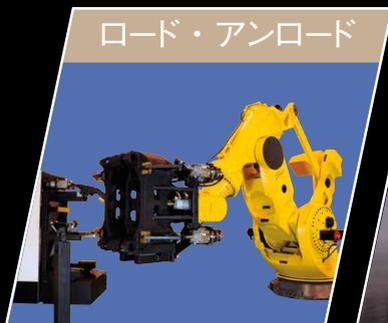
スポット溶接



ロボットの適用分野

- ・あらゆる製造分野でお使いいただける、豊富なラインナップを取り揃えています。
- ・ファナックのロボットには、ロボットの柔軟性を最大限に活かす様々な機能が用意されています。

ロード・アンロード



アーク溶接



バラ積み取出し



物流



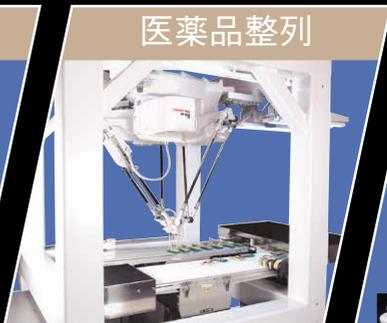
組立



バリ取り



医薬品整列



食品搬送



検査



レーザー切断



洗浄



塗装



FANUC Robot *i* series



協働ロボット

FANUC Robot CRX series		CRX-5iA	CRX-10iA	CRX-10iA/L	CRX-20iA/L	CRX-25iA
	制御軸数	6				
	手首部可搬質量	5kg	10kg		20kg	25kg(最大30kg)
	動作範囲(X,Y)	994mm, 1988mm (フランジ先端まで) (J4=+90°)	1249mm, 2498mm (フランジ先端まで) (J4=+90°)	1418mm, 2836mm (フランジ先端まで) (J4=+90°)		1889mm, 3778mm (フランジ先端まで) (J4=+90°)
	位置繰返し精度	±0.03mm				
	ロボット機構部質量	25kg	40kg		41kg	135kg
	設置形式 対応制御装置 主な用途	床置、天吊、傾斜角 R-30iB Mini Plus ハンドリング、組立、アーク溶接				

FANUC Robot CR-35iB		CR-35iB
	制御軸数	6
	手首部可搬質量	35kg(最大50kg)
	動作範囲(X,Y)	1831mm(35kg可搬モード時), 3266mm 1643mm(50kg可搬モード時), 3266mm
	位置繰返し精度	±0.03mm
	ロボット機構部質量	386kg
	設置形式 対応制御装置 主な用途	床置 R-30iB Plus(A-キャビネット) ハンドリング、組立

スカラロボット

FANUC Robot SR series		SR-3iA	SR-3iA/H	SR-6iA	SR-6iA/H	SR-12iA	SR-20iA
	制御軸数	4	3	4	3	4	4
	手首部可搬質量	3kg		6kg		12kg	20kg
	動作範囲(X,Y)	400mm, 800mm		650mm, 1300mm		900mm, 1800mm	1100mm, 2200mm
	ストローク(Z)	200mm		210mm		300mm(オプション 指定時450mm)	
	位置繰返し精度	J1軸+J2軸 J3軸 J4軸		±0.01mm		±0.02mm	
	ロボット機構部質量	±0.004° 19kg	17kg	±0.004° 30kg	28kg	53kg	±0.005° 64kg
設置形式 対応制御装置 主な用途	床置、壁掛 R-30iB Compact Plus ハンドリング						

FANUC Robot SR series		SR-3iA/C	SR-6iA/C	SR-3iA/U
	制御軸数	4	4	4
	手首部可搬質量	3kg	6kg	3kg
	動作範囲(X,Y)	400mm, 800mm	650mm, 1300mm	350mm, 700mm
	ストローク(Z)	200mm	210mm	140mm
	位置繰返し精度	J1軸+J2軸 J3軸 J4軸	±0.01mm ±0.01mm ±0.004°	±0.01mm
	ロボット機構部質量	21kg	32kg	27kg
設置形式 対応制御装置 主な用途	床置、壁掛 R-30iB Compact Plus ハンドリング、クリーンルーム			
		ハンドリング		

ゲンコツロボット

FANUC Robot M-1iA		/0.5A	/0.5S	/0.5AL	/0.5SL
	制御軸数	6	4	6	4
	手首部可搬質量	0.5kg(オプション 指定時1kg)			
	動作範囲(X,Y)	φ280mm, 100mm		φ420mm, 150mm	
	位置繰返し精度	±0.02mm			
	ロボット機構部質量(スタンド含まず)	17kg	14kg	20kg	17kg
	設置形式 対応制御装置 主な用途	床置、天吊、傾斜角 R-30iB Mate Plus(標準型、外気導入型) ハンドリング、組立			

FANUC Robot M-2iA		/3S	/3SL
	制御軸数	4	4
	手首部可搬質量	3kg	
	動作範囲(X,Y)	φ800mm, 300mm	φ1130mm, 400mm
	位置繰返し精度	±0.03mm	
	ロボット機構部質量	130kg	
	設置形式 対応制御装置 主な用途	天吊 R-30iB Plus(A-キャビネット)/R-30iB Mate Plus(標準型、外気導入型) ハンドリング	

FANUC Robot M-3iA		/6S	/12H
	制御軸数	4	3
	手首部可搬質量	6kg(オプション 指定時8kg)	
	動作範囲(X,Y)	φ1350mm, 500mm	
	位置繰返し精度	±0.03mm	
	ロボット機構部質量	160kg	155kg
	設置形式 対応制御装置 主な用途	天吊 R-30iB Plus(A-キャビネット)/R-30iB Mate Plus(標準型、外気導入型) ハンドリング	

FANUC Robot DR-3iB		/6 STAINLESS	/8L
	制御軸数	4	4
	手首部可搬質量	6kg	8kg
	動作範囲(X,Y)	φ1200mm, 450mm	φ1600mm, 500mm
	位置繰返し精度	±0.03mm	
	ロボット機構部質量	250kg	170kg
	設置形式 対応制御装置 主な用途	天吊 R-30iB Plus(A-キャビネット)、R-30iB Mate Plus(標準型) R-30iB Plus(A-キャビネット)、R-30iB Mate Plus(標準型、外気導入型) ハンドリング	



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

中小型ロボット、アーク溶接ロボット

FANUC Robot LR Mate 200iD		200iD		/7L		/4S		/14L		
FANUC Robot ARC Mate 50iD										
FANUC Robot ER-4iA										ER-4iA
	制御軸数	6								
	手首部可搬質量	7kg			4kg		14kg		4kg	
	動作範囲 (X,Y)	717mm, 1274mm		911mm, 1643mm		550mm, 970mm		911mm (12kg未満負荷時), 1643mm 820mm (12kg以上負荷時), 1643mm		550mm, 970mm
	位置繰返し精度	±0.01mm								
	ロボット機構部質量	25kg		27kg		20kg		27kg		20kg
	設置形式	床置、天吊、傾斜角								
	対応制御装置	R-30iB Mate Plus (標準型、外気導入型)								
主な用途	ハンドリング、組立、アーク溶接、シーリング、ダイカストスプレー、バリ取り									

FANUC Robot LR Mate 200iD		/7WP		/7C		/7LC		/7H		
	制御軸数	6								
	手首部可搬質量	7kg								
	動作範囲 (X,Y)	717mm, 1274mm				911mm, 1643mm				717mm, 1274mm
	位置繰返し精度	±0.01mm								
	ロボット機構部質量	25kg				27kg		24kg		
	設置形式	床置、天吊、傾斜角								
	対応制御装置	R-30iB Mate Plus (標準型、外気導入型)								
主な用途	ハンドリング、洗浄			ハンドリング、組立、クリーンルーム				ハンドリング		

FANUC Robot LR-10iA		/10	
	制御軸数	6	
	手首部可搬質量	10kg	
	動作範囲 (X,Y)	1101mm, 1988mm	
	位置繰返し精度	±0.02mm	
	ロボット機構部質量	46kg	
	設置形式	床置、天吊、傾斜角	
	対応制御装置	R-30iB Mate Plus (標準型、外気導入型)	
主な用途	ハンドリング、組立、シーリング、ダイカストスプレー、バリ取り		

FANUC Robot ARC Mate 100iD		/16S		ARC Mate 100iD		/10L		/8L		
FANUC Robot M-10iD				M-10iD/12						
	制御軸数	6								
	手首部可搬質量	16kg			12kg		10kg		8kg	
	動作範囲 (X,Y)	1103mm, 1977mm		1441mm, 2616mm		1636mm, 3006mm		2032mm, 3762mm		
	位置繰返し精度	±0.02mm				±0.03mm				
	ロボット機構部質量	145kg				150kg		180kg		
	設置形式	床置、天吊、傾斜角 ※4軸プレーキ仕様は床置、天吊								
	対応制御装置	R-30iB Plus (A-, B-キャビネット)、R-30iB Mate Plus (標準型)								
主な用途	ハンドリング、組立、アーク溶接、シーリング、バリ取り									

FANUC Robot ARC Mate 120iD		ARC Mate 120iD		/35		/12L	
FANUC Robot M-20iD		M-20iD/25					
	制御軸数	6					
	手首部可搬質量	25kg		35kg		12kg	
	動作範囲 (X,Y)	1831mm, 3461mm		1831mm, 3461mm		2272mm, 4343mm	
	位置繰返し精度	±0.02mm				±0.03mm	
	ロボット機構部質量	250kg					
	設置形式	床置、天吊、傾斜角					
	対応制御装置	R-30iB Plus (A-, B-キャビネット)、R-30iB Mate Plus (標準型)					
主な用途	ハンドリング、組立、アーク溶接、シーリング、バリ取り						

中小型ロボット

FANUC Robot M-20iB		/25		/25C		/35S	
	制御軸数	6					
	手首部可搬質量	25kg				35kg	
	動作範囲 (X,Y)	1853mm, 3345mm				1445mm, 2591mm	
	位置繰返し精度	±0.02mm					
	ロボット機構部質量	210kg				205kg	
	設置形式	床置、天吊、傾斜角					
	対応制御装置	R-30iB Plus (A-, B-キャビネット)、R-30iB Mate Plus (標準型)					
主な用途	ハンドリング、組立、アーク溶接、シーリング、バリ取り		ハンドリング、組立、クリーンルーム		ハンドリング、組立、アーク溶接、シーリング、バリ取り		



M-710iD/50M

M-710iC/20L

M-800iA/60

R-1000iA/80F

R-2000iC/210F

R-2000iC/165R

R-2000iD/210FH

R-2000iC/270F

中小型ロボット

FANUC Robot M-710iD		/50M	/70						
FANUC Robot M-710iC				/12L	/20L	/20M	/50S	/50H	
	制御軸数	6							
	手首部可搬質量	50kg	70kg	12kg	20kg	20kg	50kg	5kg	
	動作範囲(X,Y)	2606mm, 4758mm	2104mm, 3788mm	3123mm, 5609mm	3110mm, 5583mm	2582mm, 4609mm	1359mm, 2043mm	2003mm, 3451mm	
	位置繰返し精度	±0.06mm	±0.03mm	±0.06mm			±0.03mm		
	ロボット機構部質量	600kg	580kg	540kg		530kg	545kg	540kg	
	設置形式	床置、天吊、傾斜角							床置、天吊
	対応制御装置	R-30iB Plus(A-, B-キャビネット)、R-30iB Mate Plus(標準型) ^{注)}							
主な用途	ハンドリング、組立、アーク溶接、シーリング、スポット溶接、バリ取り、レーザ切断						ハンドリング		

注) R-30iB Mate Plus 制御装置(標準型)は/50Hには付きません。

FANUC Robot M-800iA		/60
	制御軸数	6
	手首部可搬質量	60kg
	動作範囲(X,Y)	2040mm, 3221mm
	位置繰返し精度	±0.015mm
	ロボット機構部質量	820kg
	設置形式	床置
	対応制御装置	R-30iB Plus(A-, B-キャビネット)
主な用途	レーザ加工、ハンドリング、組立、シーリング	

FANUC Robot R-1000iA		/80F	/100F	/130F	/120F-7B	/80H	
	制御軸数	6				7	5
	手首部可搬質量	80kg	100kg	130kg	120kg	80kg	
	動作範囲(X,Y)	2230mm, 3738mm			2230mm, 3779mm	2230mm, 3465mm	
	位置繰返し精度	±0.03mm					
	ロボット機構部質量	620kg	665kg	675kg	790kg	610kg	
	設置形式	床置、天吊					
	対応制御装置	R-30iB Plus(A-, B-キャビネット) R-30iB Mate Plus(標準型)		R-30iB Plus(A-, B-キャビネット)			
主な用途	ハンドリング、組立、シーリング、スポット溶接				ハンドリング		

大型ロボット

FANUC Robot R-2000iD		/100FH	/165FH	/210FH				
FANUC Robot R-2000iC					/165F	/210F	/240F	/125L
	制御軸数	6						
	手首部可搬質量	100kg	165kg	210kg	165kg	210kg	240kg	125kg
	動作範囲(X,Y)	2605mm, 3315mm			2655mm, 3414mm			3100mm, 4304mm
	位置繰返し精度	±0.05mm						
	ロボット機構部質量	1150kg			1090kg		1115kg	
	設置形式	床置						
	対応制御装置	R-30iB Plus(A-, B-キャビネット)、R-30iB Mate Plus(標準型)						
主な用途	ハンドリング、組立、シーリング、スポット溶接、プレス間ハンドリング、バリ取り							

FANUC Robot R-2000iC		/270F	/210L	/165R	/210R	/270R	/100P	/100PH
	制御軸数	6						
	手首部可搬質量	270kg(オプション 指定時300kg)	210kg	165kg	210kg	270kg	100kg	
	動作範囲(X,Y)	2655mm, 3414mm	3100mm, 4304mm	3095mm, 4733mm			3540mm, 5623mm	
	位置繰返し精度	±0.05mm						
	ロボット機構部質量	1320kg	1350kg	1370kg	1590kg		1470kg	1495kg
	設置形式	床置			棚置			
	対応制御装置	R-30iB Plus(A-, B-キャビネット)		R-30iB Plus(A-, B-キャビネット) R-30iB Mate Plus(標準型)		R-30iB Plus(A-, B-キャビネット)		
主な用途	ハンドリング、組立、シーリング、スポット溶接、プレス間ハンドリング、バリ取り					プレス間ハンドリング		

FANUC Robot R-2000iC		/190S	/220U	/190U	/210WE	
	制御軸数	6				
	手首部可搬質量	190kg	220kg	190kg	210kg	
	動作範囲(X,Y)	2040mm, 3170mm	2518mm, 3414mm	3100mm, 4304mm	2450mm, 3415mm	
	位置繰返し精度	±0.03mm	±0.05mm			±0.10mm
	ロボット機構部質量	1120kg	1020kg	1400kg	1180kg	
	設置形式	床置、天吊	天吊			床置
	対応制御装置	R-30iB Plus(A-, B-キャビネット)				
主な用途	ハンドリング、組立、シーリング、スポット溶接、プレス間ハンドリング、バリ取り				洗浄	



M-900iB/360

M-900iB/700

M-1000iA

M-2000iA/2300

M-2000iA/1700L

M-410iC/185

P-40iA

P-350iA/45

P-250iB/15

P-1000iA

大型ロボット

FANUC Robot M-900iB		/360	/360E	/280L	/280	/330L	/700	/700E	/400L		
	制御軸数	6									
	手首部可搬質量	360kg		280kg		330kg		700kg	400kg		
	動作範囲(X,Y)	2655mm, 3308mm		3103mm, 4200mm		2655mm, 3308mm		3203mm, 3539mm		2832mm, 3288mm	3704mm ^① , 4621mm
	位置繰返し精度	±0.1mm									
	ロボット機構部質量	1540kg		1600kg		1700kg		1780kg	2800kg	3030kg	3150kg
	設置形式	床置、天吊、傾斜角						床置			
	対応制御装置	R-30iB Plus(A-, B-キャビネット)						R-30iB Plus(B-キャビネット)			
	主な用途	ハンドリング、組立、シーリング、スポット溶接、プレス間ハンドリング、バリ取り									

注) 手先負荷300kgを超えて使用する場合、手首の動作制限あり。

FANUC Robot M-1000iA		M-1000iA
	制御軸数	6
	手首部可搬質量	1000kg
	動作範囲(X,Y)	3253mm, 4297mm
	位置繰返し精度	±0.10mm
	ロボット機構部質量	5300kg
	設置形式	床置
	対応制御装置	R-30iB Plus(A-, B-キャビネット)
主な用途	ハンドリング	

FANUC Robot M-2000iA		/1200	/900L	/2300	/1700L		
	制御軸数	6					
	手首部可搬質量	1200kg(オプション指定時1350kg)		900kg	2300kg	1700kg	
	動作範囲(X,Y)	3734mm, 4683mm		4683mm, 6209mm		3734mm, 4683mm	4683mm, 6209mm
	位置繰返し精度	±0.18mm				±0.27mm	
	ロボット機構部質量	8600kg		9600kg		11000kg	12500kg
	設置形式	床置					
	対応制御装置	R-30iB Plus(A-, B-キャビネット)					
	主な用途	ハンドリング					

パレタイジングロボット、他

FANUC Robot M-410iC		/110		/185	/315	/500	
FANUC Robot M-410iB			/140H				/700
	制御軸数	4	5	4			
	手首部可搬質量	110kg	140kg	185kg	315kg	500kg	700kg
	動作範囲(X,Y)	2403mm, 2238mm		2850mm, 3546mm		3143mm, 2958mm	
	位置繰返し精度	±0.05mm					
	ロボット機構部質量	1030kg	1200kg	架台型 1600kg ^① 架台なし 1330kg ^②	架台型 2410kg ^① 架台なし 1910kg ^②		2700kg ^①
	設置形式	床置					
	対応制御装置	R-30iB Plus(A-, B-キャビネット)					
	主な用途	ハンドリング					

注1) 制御部質量(120kg)を含む。 注2) 制御部質量(120kg)を含まず。

塗装ロボット

FANUC Robot P-40iA, 350iA, 250iB		P-40iA	P-350iA/45	P-250iB/15
	制御軸数	6		
	手首部可搬質量	5kg	45kg	15kg
	動作範囲(X,Y)	1300mm, 2308mm	2606mm, 4575mm	2800mm, 5272mm
	位置繰返し精度	±0.03mm		
	ロボット機構部質量	110kg	590kg	530kg
	設置形式	床置、天吊、壁掛、棚置、傾斜角	床置、天吊、壁掛、棚置、傾斜角	床置、天吊、壁掛、棚置、傾斜角
	対応制御装置	R-30iB Mate Plus	R-30iB Plus(A-キャビネット)	
	主な用途	塗装		

FANUC Robot P-1000iA		P-1000iA
	制御軸数	7
	手首部可搬質量	10kg(1500mm/s), 15kg(1200mm/s)
	動作範囲(X,Y)	3396mm, 4396mm(メタルアーム) 3348mm, 4343mm(プラスチックアーム)
	位置繰返し精度	±0.5mm
	ロボット機構部質量	700kg
	設置形式	壁掛
	対応制御装置	R-30iB Plus(A-キャビネット)
主な用途	塗装	

ファナックのロボットの特長

高い信頼性

高い生産効率

様々なアプリケーションに対応



高い信頼性

壊れない

- ・機構部、サーボモータ、制御装置、ソフトウェア、センサを全て自社で設計・製造することで、高い信頼性を実現しています。
- ・自社工場で多数のロボットを使用して、長年に渡り工場環境での耐久性を実証しています。

壊れる前に知らせる

様々な故障診断機能により異常を早期に知らせ、壊れる前に予防保守ができます。

高い生産効率

学習ロボット

学習ロボットは、振動を制御する学習制御技術により、滑らかな高速動作を実現します。ロボット一台当りの生産能力、生産ラインの効率が高まり、システムコストを削減できます。また、揺れやすい重いワークの搬送にも効果があります。



様々なアプリケーションに対応

協働ロボット

協働ロボットは、安全柵を必要としないため、人とロボットと一緒に作業することができ、製造現場の生産効率化や省人化が可能となります。人に触れると、ロボットが安全に停止します。アームを直接操作でき、教示も可能です。



iRVision - 内蔵ビジョン

ビジョンのハードウェアは、ロボットの制御装置に標準で装備されており、カメラや3Dセンサを繋ぐだけで、2次元補正、3次元補正、カラー抽出、良否検査、バーコード読取りなどができます。また、ロボットの教示操作盤でビジョン教示や表示ができます。



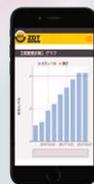
バラ積み取出し

バラ積みされたワークをビジョンセンサで検出して、選んで、器用に取出します。従来のようにワークをあらかじめ整列させる必要がなく、品種変更にも柔軟に対応できます。ワーク供給の自動化により工場の省人化を推進します。



ゼロダウンタイム

ゼロダウンタイムは、予防保全に役立つ様々な機能を組合せ、それらの情報をサーバで集中管理することで、ロボットの稼働率向上をサポートします。「壊れる前に知らせる」予防保全として効果があります。



壊れてもすぐ直せる

- ・保守性を重視した機構部設計を実現しています。
- ・故障診断機能で故障原因を推定し素早い復旧を支援します。

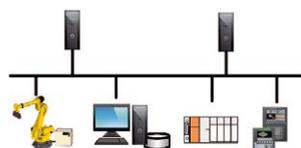
ビジュアルトラッキング

コンベヤ上を流れるワークをビジョンセンサで検出し、ロボットがワークの動きに追従して取出します。複数のロボットをネットワークで接続し、取出し作業を分担させることもできます。様々な物流工程でお使いいただけます。



ネットワーク機能

OPC UA、MTConnect、Modbus等の通信に対応。パソコンやPLC等から、ロボットデータの入出力が可能です。ROSにも対応しています。



カセンサによるバリ取り・研磨

ロボットの手首部に搭載された6軸カセンサで力制御を行い、指定した押付け力を維持しながらツールを移動させるような動作を実現します。鋳物ワークの加工バリ除去作業や様々なワークの表面研磨作業の自動化にお役に立ちます。



ROBOGUIDE

ROBOGUIDEはロボットシステムの設計を支援するPC用ソフトウェアです。各種用途のレイアウト検討、ロボットプログラミング、高精度シミュレーションが可能です。



制御装置

	R-30iB Plus制御装置		R-30iB Mini Plus 制御装置	R-30iB Mate Plus制御装置		R-30iB Compact Plus制御装置
	A-キャビネット	B-キャビネット		標準型	外気導入型	
電源	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 単相	200~230V AC +10% -15% 50/60Hz ±1Hz, 単相/3相		200~240V AC +10% -15% 50/60Hz ±1Hz 単相
質量	120~140kg	180~200kg	20kg	40kg	20kg	9kg
寸法 (幅×奥行×高さ)	600×470×500	740×550×1100	410×277×370	470×322×400 470×402×400 ^{注1)}	370×350×200 370×350×356 ^{注1)}	440×260×85.5
過電圧カテゴリ/ 汚染度	過電圧カテゴリ III, 汚染度3, IEC60664-1, IEC/UL61010-1				過電圧カテゴリ II, 汚染度2, ^{注2)} IEC60664-1, IEC/UL61010-1	過電圧カテゴリ II, III, ^{注3)} 汚染度2, ^{注2)} IEC60664-1, IEC/UL61010-1
保護等級	IP54				IP20	
非常停止	非常停止機能 位置/速度チェック機能		PL=e, Cat4(ISO13849-1) PL=d, Cat3(ISO13849-1)	SIL3(IEC61508) SIL2(IEC61508)		
外部記憶装置	USB, PCMCIA		USB			
通信機能	FL-net, DeviceNet, PROFIBUS, PROFINET, CC-Link, CC-Link IE, EtherNet/IP, EtherCAT		FL-net, DeviceNet, PROFIBUS, PROFINET, CC-Link, EtherNet/IP, EtherCAT 外気導入型はCC-Link IEもサポートしています		FL-net, DeviceNet, PROFIBUS, PROFINET, CC- Link, EtherNet/IP, EtherCAT	

注) ロボット機種と制御装置の対応については、各ロボット機種の説明を
ご確認ください。

注1) 機種により寸法が異なります。

注2) この制御装置は外気導入型です。IEC 60664-1, IEC/UL 61010-1で定められた“汚
染度2”の環境に設置してください。“汚染度2”はオフィスのような清潔な環境を示します。

注3) 過電圧カテゴリ II IEC 60664-1. 過電圧カテゴリ III IEC/UL 61010-1.

安全規格対応

各種安全規格に適合

高信頼性技術で開発されたロボットは、品質保証の国際規格ISO9001認定のロボット工場で、厳密な品質管理のもとで製造されています。
iシリーズロボットは、欧州、米国、韓国など各国の安全規格に準拠しており、安全マークであるCEマーク、NRTLマーク、KCsマークを貼付しています(各国向けオプション装着時)。
CE仕様については更に審査の厳しい型式認定であるTÜVマーク、TÜV EMCマークも取得しています。



保守・サポート体制

充実した保守体制

ファナックのサービスは「高い稼働率」「グローバルサービス」「生涯保守」を基本方針として
お客様に信頼と安心をお届けします。

Service First

ファナックは「サービスファースト」の精神のもと、世界に270以上のサービス拠点を置き、100か国以上で
ファナック商品を生涯保守いたします。

高い稼働率
グローバルサービス
生涯保守

ファナックアカデミ

ファナックのロボットについて、実習中心の各種短期集中コースが用意されています。
ロボットによる自動化の専門知識を習得していただくために、ロボットエンジニアリング
に必要なロボットの教示と操作・保守・適用設計などの各種コースを用意しています。

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
●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
☎(0555)84-6030 FAX(0555)84-5540



ファナック関連サイト

- 本機の外觀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。