FANUC Robot LR Mate 200iC



アプリケーション例 Application system



ロボドリルからのロード・アンロード Load/unload from ROBODRILL

特長

FANUC Robot LR Mate 200iCは、人間の腕のサイズを持つミニロボットです。

- 用途に応じて標準タイプ、5軸高速タイプ(5H)、クリーンタイプ(5C、5LC)、洗 浄用防水タイプ(5WP)、ロングアームタイプ(5L)、包装食品タイプ(5F)を選 択いただけます。
- アーム太さを従来機に比べ断面積比で42%にスリム化しました。狭い場所での 作業に最適です。
- クラス最軽量の機構部は、機械内設置や天吊設置を容易にします。
- 高剛性アームと最先端のサーボ技術で、高速動作でも揺れのない、滑らかな動作を実現します。
- 手首可搬能力を大幅に強化しました。複数ワークの同時ハンドリングで作業効率が向上します。
- 高性能R-30iA Mateコントローラは、粉塵やオイルミストが浮遊する工場環境でも安心してお使い頂ける密閉構造の標準タイプと、清浄な環境でお使い頂けるコンパクトタイプを用意いたしました。
- 複数のロボットで協調して作業するロボットリンク機能、ワークに倣って掴むソフトフロート機能、周辺機器との干渉を敏感に検出して損傷を最小限に抑える衝突検出機能など、多数の知能化機能を用意しました。(オプション)
- iRVision (内蔵ビジョン) やカセンサによる部品嵌合機能といった高度な知能 化機能もご利用いただけます。(オプション)

FEATURES

FANUC Robot LR Mate 200*i*C is mini robot whose arm is similar to human arm length.

- Standard type, high-speed type (5H), clean type (5C, 5LC), water-proof type for washing (5WP), long arm type (5L) and 2nd. food type (5F) can be selected according with application.
- The arm section area is minimized to 42% from previous model.
 The slim arm enables easy operation in narrow space.
- The lightest mechanical unit make installation in the machine and upside-down mounting easy.
- High rigidity arm and the most advanced servo technology enable smooth motion without vibration in high speed operation.
- Wrist load capacity is enhanced extremely. It makes efficiency to increase by handling plural work pieces.
- High performance controller of R-30iA Mate has two types, such as standard of enclosed controller that enables reliable operation under factory environment with dust and oil mist, and compact controller for clean environment.
- Various intelligent functions are available as option, such as "robot link" that synchronizes plural robots operation, "soft float" that enables the hand to follow the work piece and "collision detection" that minimizes damage by interference to peripheral devices.
- Advanced intelligent functions are available as an option, such as iRVision (integrated vision) and part insertion by force sensor.