

FANUC机器人 CR-15*i*A

协作机器人

协作机器人系列新增了15kg级型号



CR-4iA



CR-7iA



CR-7iA/L



CR-15iA



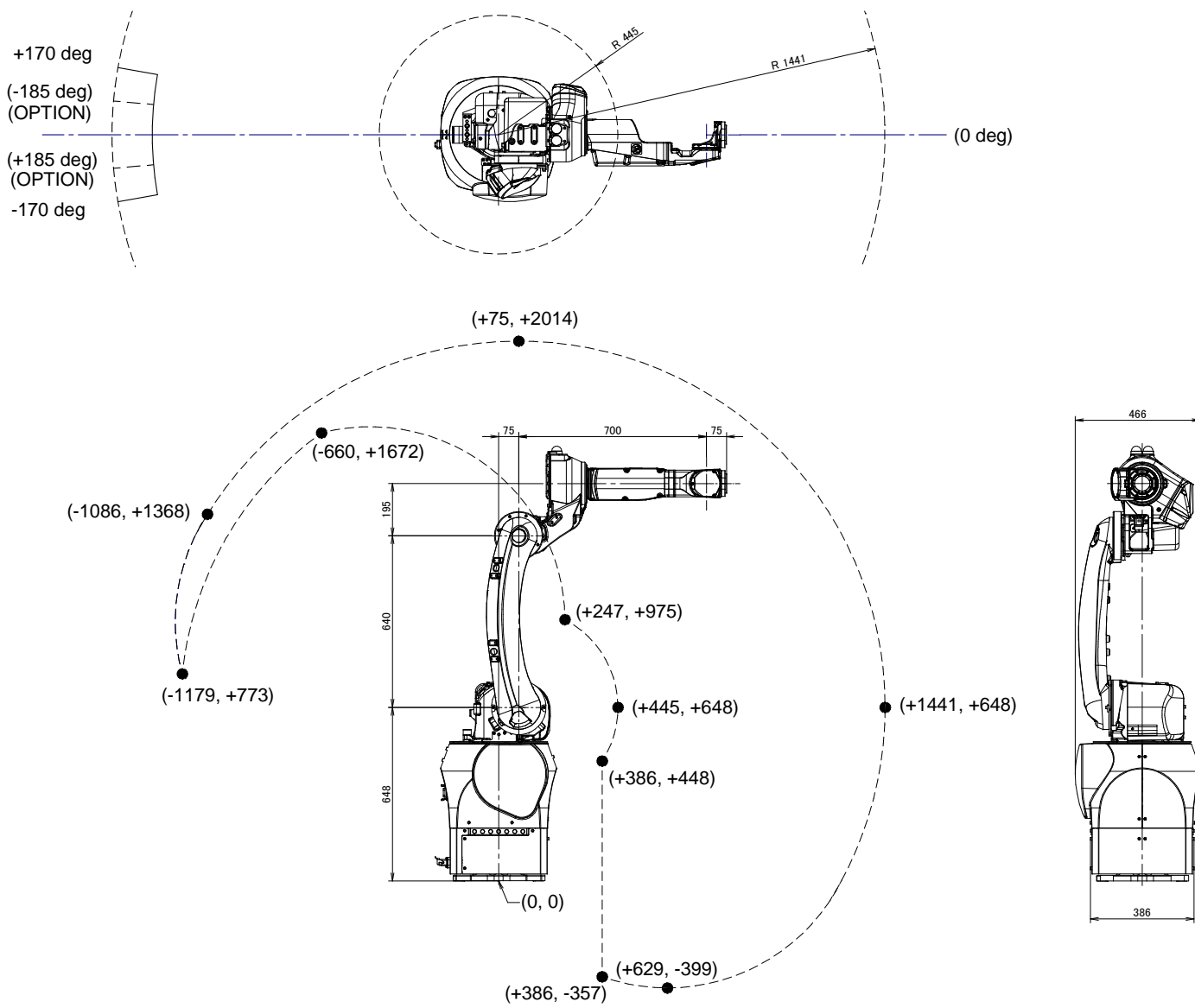
CR-35iA

手腕部最大负载		4kg	7kg	7kg	15kg	35kg
可达半径		550mm	717mm	911mm	1441mm	1813mm
最大速度	协作模式	500mm/s			800mm/s *1)	250mm/s
	高速模式	1000mm/s			1500mm/s	750mm/s

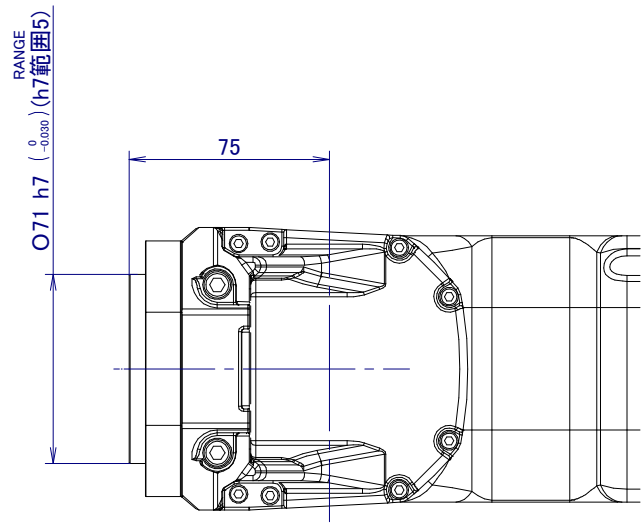
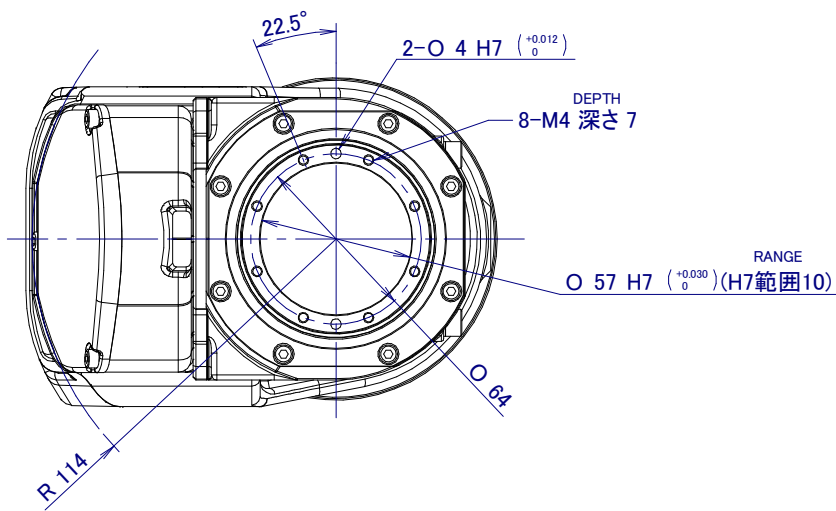
规格

型号	CR-15iA					
机构	多关节型机器人					
控制轴数	6轴 (J1, J2, J3, J4, J5, J6)					
可达半径	1441 mm					
安装方式	地面安装、倒吊安装、倾斜安装					
动作范围 (注释1)	J1	340°/370°	J2	180°	J3	305°
	J4	380°	J5	280°	J6	900°
手腕部最高运动速度 (注释2)	800 mm/s (注释3) (最大1500 mm/s) (注释4)					
手腕部最大负载	15 kg					
手腕允许负载转矩	J4	26 Nm	J5	26 Nm	J6	11 Nm
手腕允许负载惯量	J4	0.9 kgm ²	J5	0.9 kgm ²	J6	0.3 kgm ²
驱动方式	交流伺服电机驱动					
重复定位精度 (注释5)	± 0.02 mm					
机器人质量 (注释6)	255 kg					
输入电源功率 (平均功耗)						
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), 短期在95% RH以下 (1个月之内)					
	注释1) 有角度安装的情况, J1/J2轴的运动范围将受到限制。 注释2) 短距离运动时, 可能达不到各轴的最高标称速度。 注释3) 根据系统风险的评估, 需设置合理的运动速度。 注释4) 如果有安全传感器在监控该区域 (独立安装)。 注释5) 遵从ISO9283。 注释6) 不含机器人控制器的质量。					

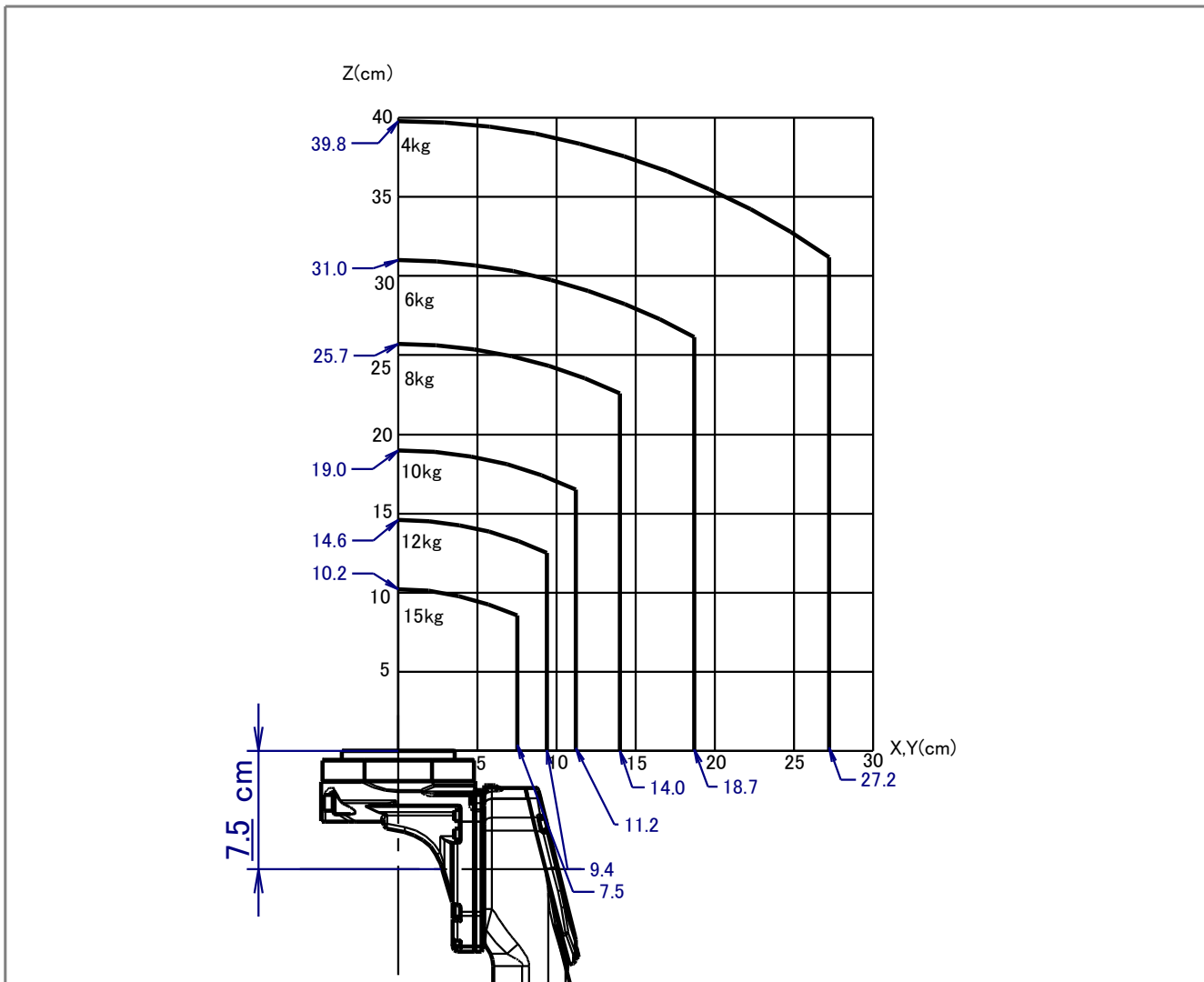
工作范围和外形尺寸



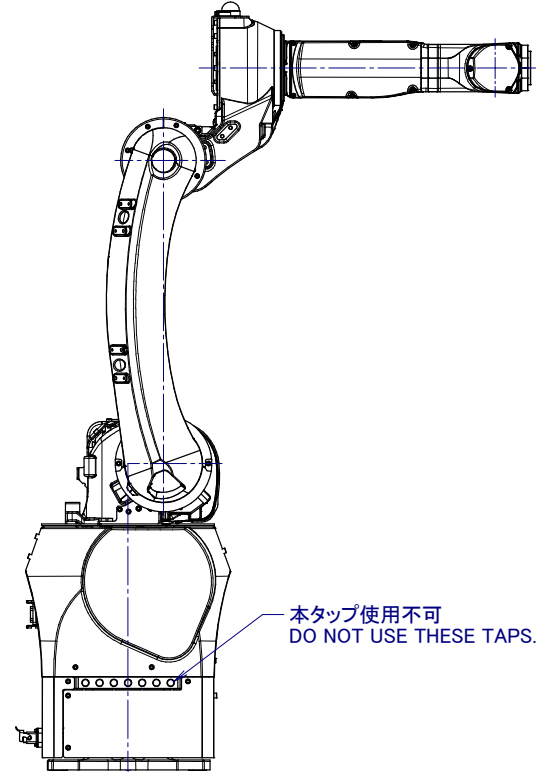
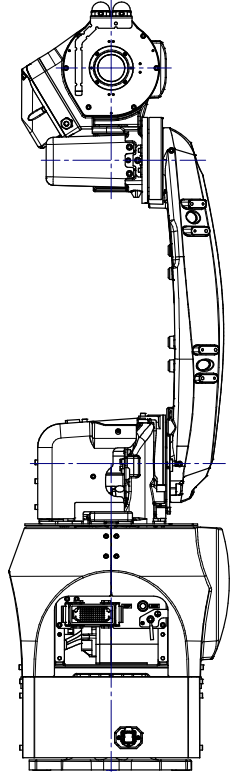
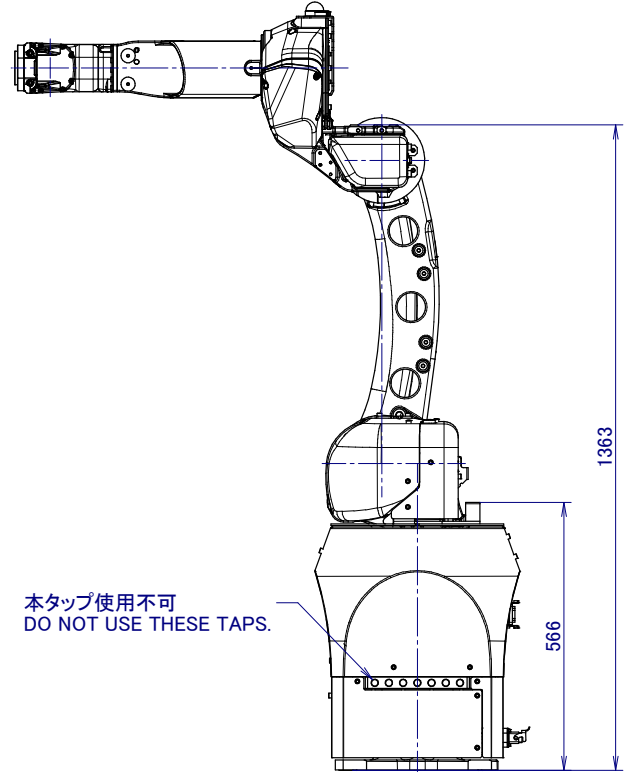
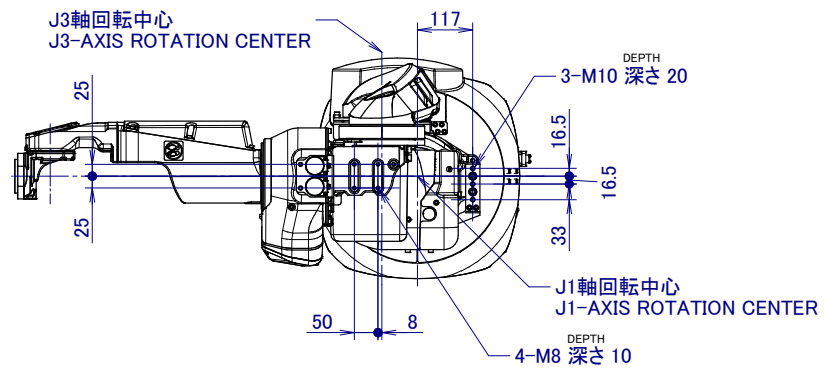
末端执行器安装面尺寸



手腕允许负载曲线图

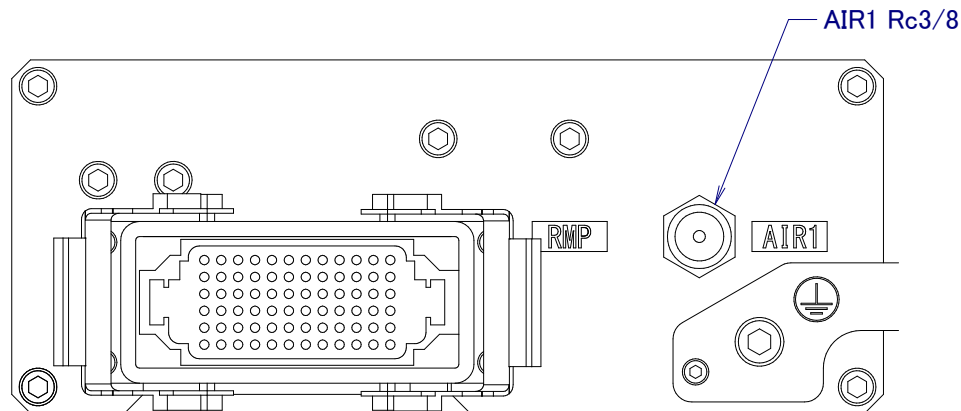
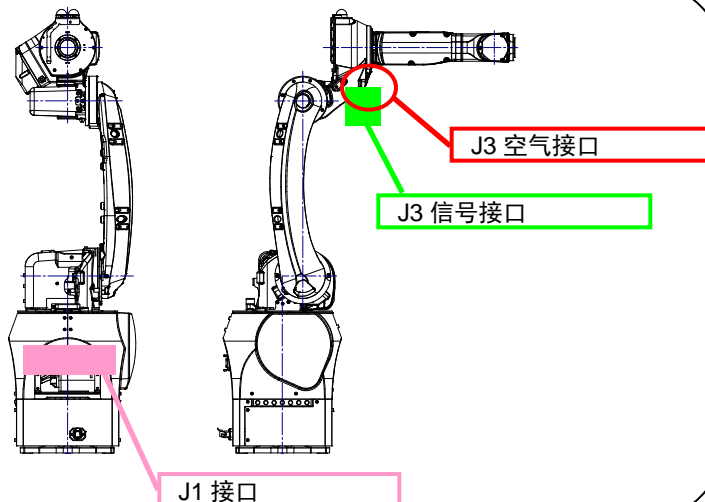


设备安装面尺寸



EE, 空气, 传感器接口

J1 接口



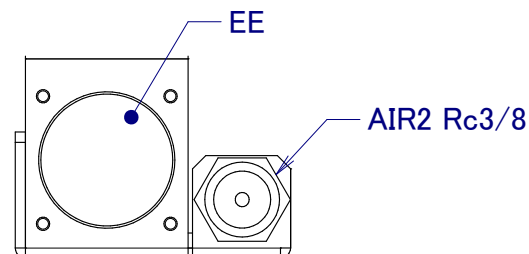
J3 空气接口

J3 信号接口

注意

请使用金属帽(选项)和插头盖住未使用的连接器和空气端口, 如果盖帽遗失, 未知的物质将会进入机器人并造成麻烦。

出厂时, 为避免灰尘, 这些接口都由简易的盖帽盖住。请记住, 这些盖帽不足以用于工厂环境的保护。

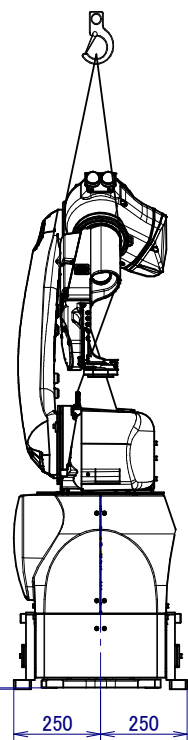
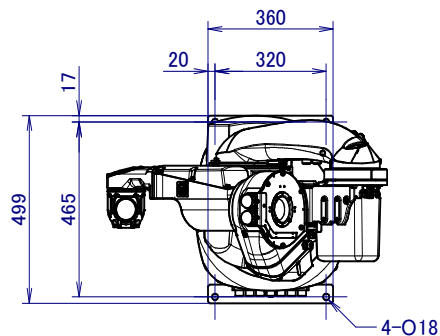


运送方式

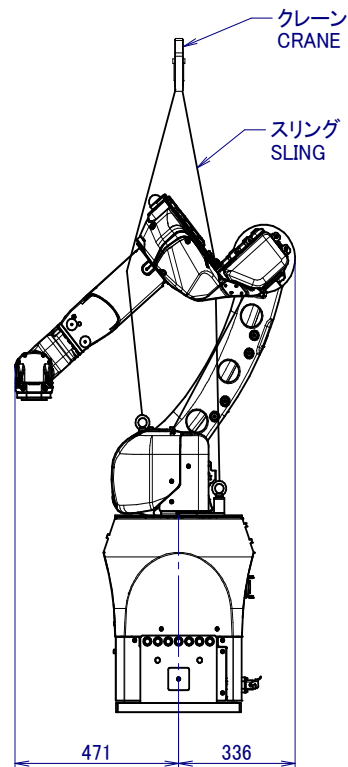
吊车运送

运送姿势
IN TRANSPORTATION

- J1: 0°
- J2: -30°
- J3: -40°
- J4: 0°
- J5: -50°
- J6: 0°



运送部材取付け時、
ロボットが設置面から3mm
浮いた状態になります。
Robot float 3mm from
the installation surface
when installing transport
equipment.



クレーン
可搬重量: 300kg
CRANE
CAPACITY MIN.: 300kg

スリング
可搬質量: 250kg/本以上
SLING
CAPACITY MIN.: 250kg/per 1

アイボルト
許容荷重: 150kgf/個以上
EYEBOLT
ALLOWABLE LOAD: 150kgf/per 1

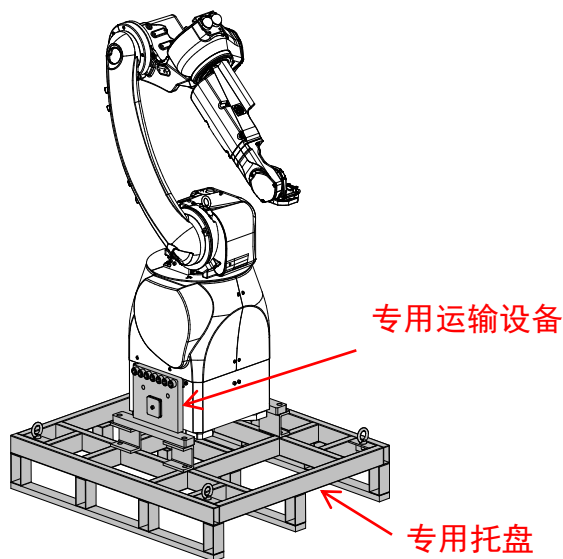
注)

- 1 ロボット総質量 255kg
- 2 アイボルトはJIS B1168に準拠のこと
- 3 数量 アイボルト 2個
スリング 2個

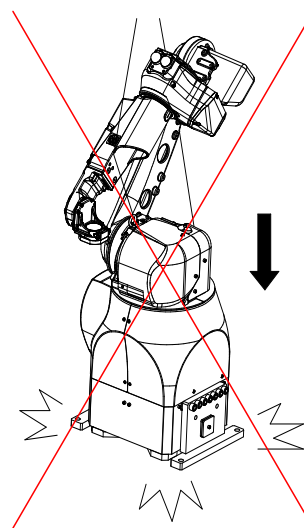
Note)

1. Robot mass: 255kg
2. Eyebolt complied with JIS B 1168.
3. Quantity eyebolt 2 pcs
Sling 2 pcs

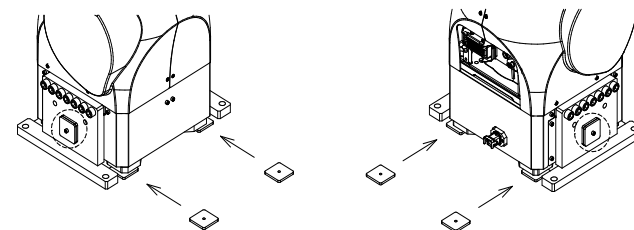
运输中的注意事项



- 请确保运输中使用专用运输设备和专用托盘。
- 在运输中请不要使用其它托盘。
- 请不要处理掉和并请保存此托盘，它在运输中是必要的。
- 在运输中，将绑带系在托盘上。不要讲绑带直接系在机器人和运输设备上。



- 当使用吊车提升或降低机器人时，请小心翼翼的缓慢移动。
- 当放置机器人于地面时，请小心操作，以放置机器人安装表面与地面强烈的碰撞。
- 当提升或降低机器人时，请只对机器人这样操作。请不要在运输中提升或降低带有底座或安装板及托盘的机器人。



在安装或移动运输设备时，请插入机器人底部的填充板。

注意) 如果不遵从这些注意事项，内部传感器可能会损坏。

标准安装底板尺寸

- 使用提供高性能的安装板或基座。机器人安装表面平整度必须小于或等于0.3毫米。机器人安装平板厚度必须大于或等于35毫米。(材料是钢)
- 如果安装板直接固定在地板上,地板的平整度必须小于或等于0.5毫米。安装在地面上后,如果安装面不够平整,机器人不能发挥高性能的安装后在地板上。如果有安装板和地板之间的缝隙,加满垫片(垫片),这样安装板不扭曲。将安装用板固定在地板之后机器人机座安装面的平面度不好的话,机器人性能有可能不能发挥。安装用板和地板之间有间隙的话,需加满垫片,避免安装用板的歪曲。
- 请使用专用运输设备谨慎安装机器人,以防止其遭受晃动。

安装用板举例

