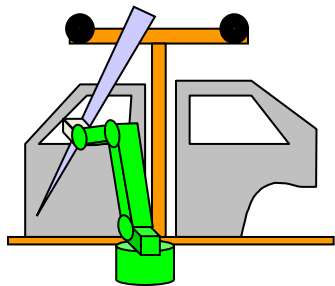
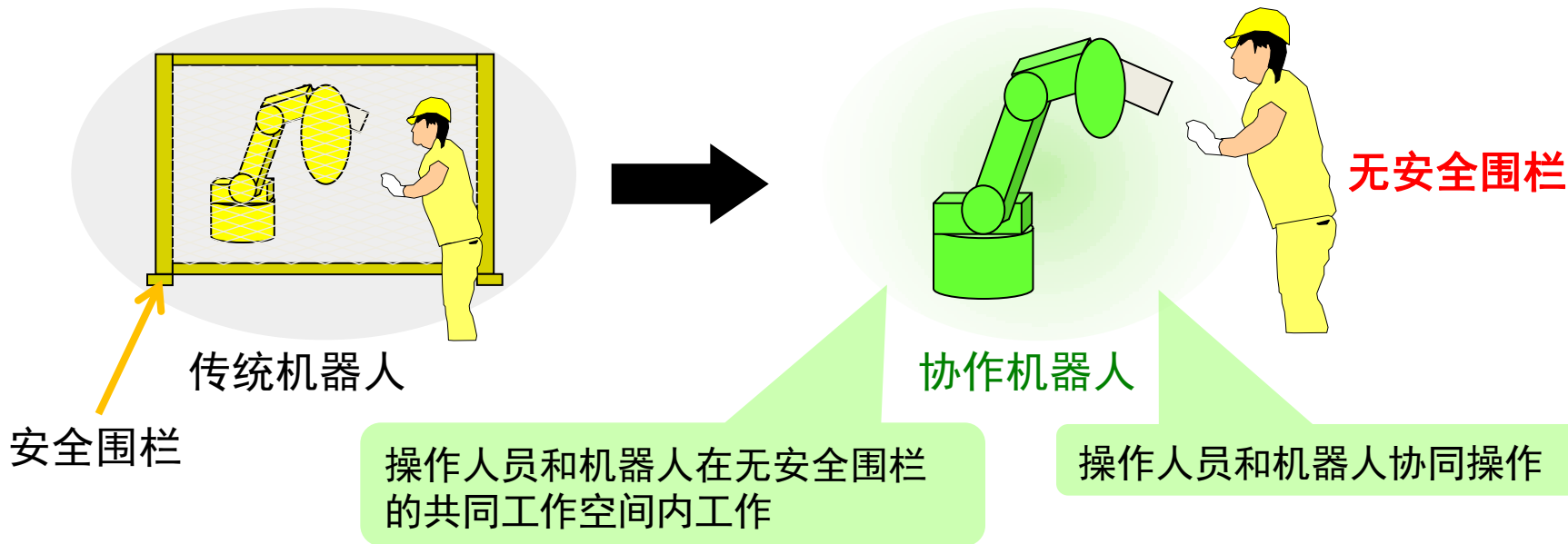


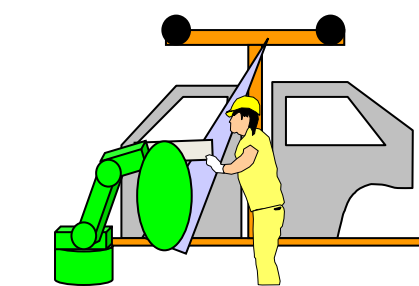
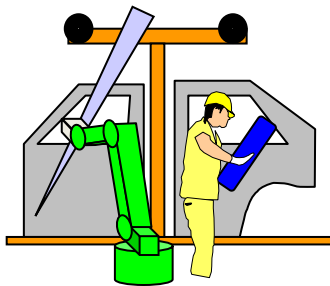
FANUC机器人 CR-35*i*A

协作机器人 CR-35iA

绿色协作机器人能够与操作人员在无安全围栏的情况下协同合作。



操作人员和机器人的独立工作



机器人携带重型工件时的协同操作

CR-35*i*A 的特性

CR-35*i*A 是世界上第一款高负载（35 kg）的协作机器人。

协调操作

无需安全围栏，机器人可以和操作人员在共享的工作空间内工作；

机器人能够与操作人员协调工作（如重型工件搬运，零件装配）。



安全功能

机器人接触到操作人员时，会安全地停下来；

安全、绿色的外表减少了冲击力，以防止挤压操作人员；

CR-35*i*A被认证满足国际标准ISO 10218-1的要求。

智能、高可靠性

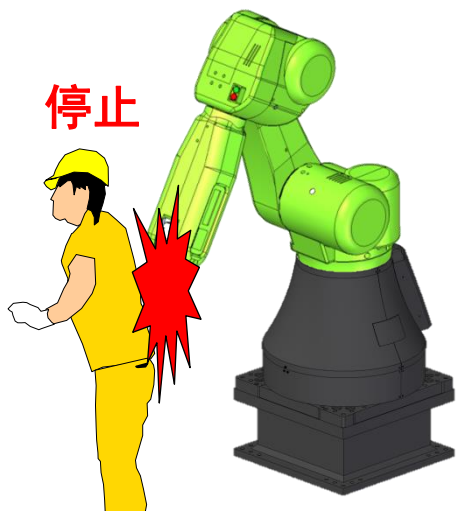
支持最新的智能功能，如*i*RVision（集成视觉）；

具有常规机器人一样的高可靠性。

安全功能（1/2）

接触停止功能

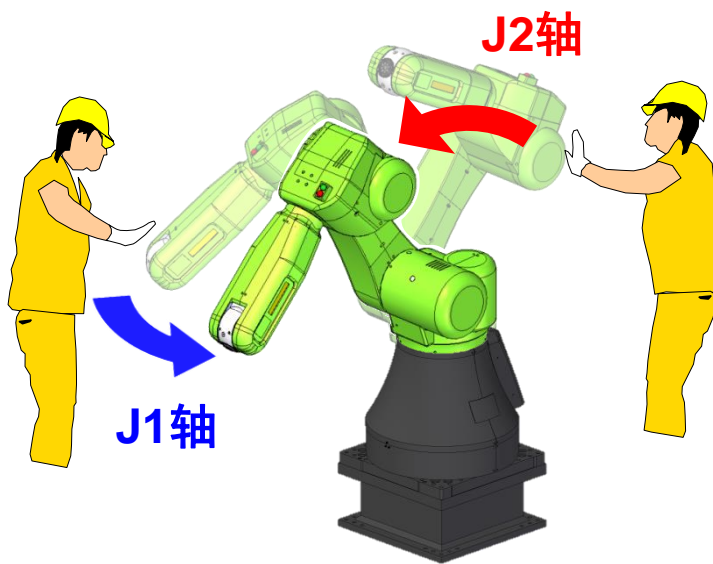
机器人碰触到人之后，即自动停止运行。



灵敏度可调整

退避功能

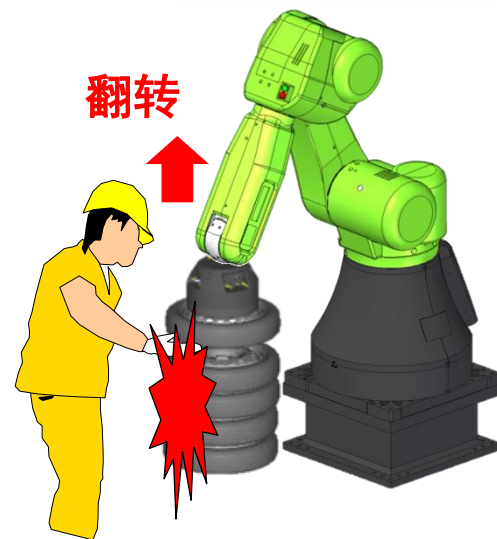
人推开机器人手臂，手臂自行退避。



标准型，无需调整

接触后退功能

机器人碰到坚硬物体，其手臂立即掉头翻转，降低夹持危险。



安全功能 (2/2)

高灵敏度接触停止功能

- 操作人员接触到绿色表面的任意部分，机器人停止。
- 操作人员接触到工具或工件时，机器人停止。

接触停止的灵敏度：

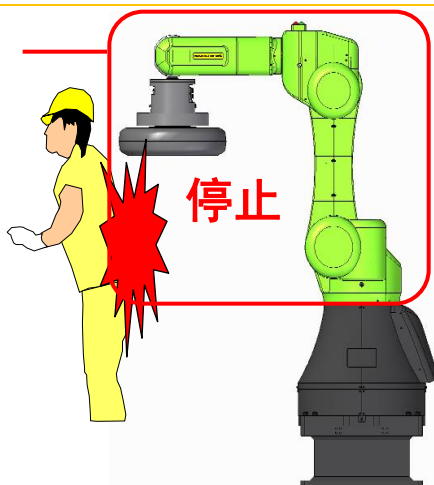
最大150N

(外力超过150N，机器人停止)

-更高的灵敏度可由用户改变阈值来实现。

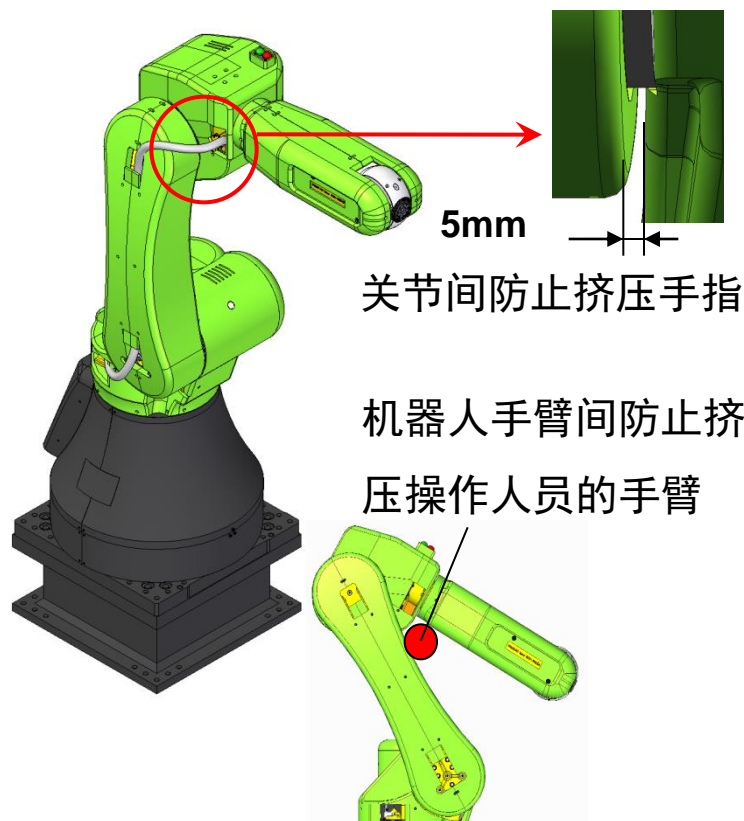
接触停止激活
的区域

机器人可以检测任意
工具或工件的接触。



防挤压

- 绿色柔软的外壳防止操作人员的手指或手臂受到挤压。



安全认证

CR-35iA 被认证使用DCS满足安全要求。

ZERTIFIKAT ◆ CERTIFICATE ◆ 認證證書 ◆ CERTIFICADO ◆ CERTIFICAT



CERTIFICATE

No. Z10 15 01 18921 162

Holder of Certificate: FANUC CORPORATION
3580, Shibokusa Aza-Komanba
Oshino-mura
Minamitsuru-gun
Yamanashi
401-0597 JAPAN

Factory(ies): 18921

Certification Mark: 

Product: Dual-check Safety system
Robot Controller R-30iB for Collaborative
Robot Application

Model(s): FANUC System R-30iB A-cabinet for CR-35iA Robot
FANUC System R-30iB B-cabinet for CR-35iA Robot

Parameters: Max. limit for external force: 150N
Operating ambient temperature: 0 - 45°C

Tested according to: 2006/42/EC
ISO 10218-1:2011
EN ISO 13849-1:2008 (Cat3,PLd)
IEC 61326-3-1:2008

The product was tested on a voluntary basis and complies with the essential requirements. The certification mark shown above can be affixed on the product. It is not permitted to alter the certification mark in any way. In addition the certification holder must not transfer the certificate to third parties. See also notes overleaf.

Test report no.: 717509284

Valid until: 2020-02-08

Date, 2015-02-09 
(Gunter Greil) 

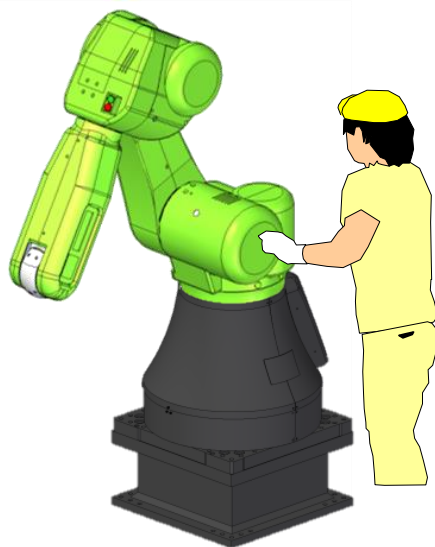
Page 1 of 1

TÜV SÜD Product Service GmbH · Zertifizierstelle · Ridlerstraße 65 · 80339 München · Germany

- ISO 10218-1:2011
(等同于JIS B8433-1)
- EN ISO 13849-1:2008
(Category 3, PL=d)

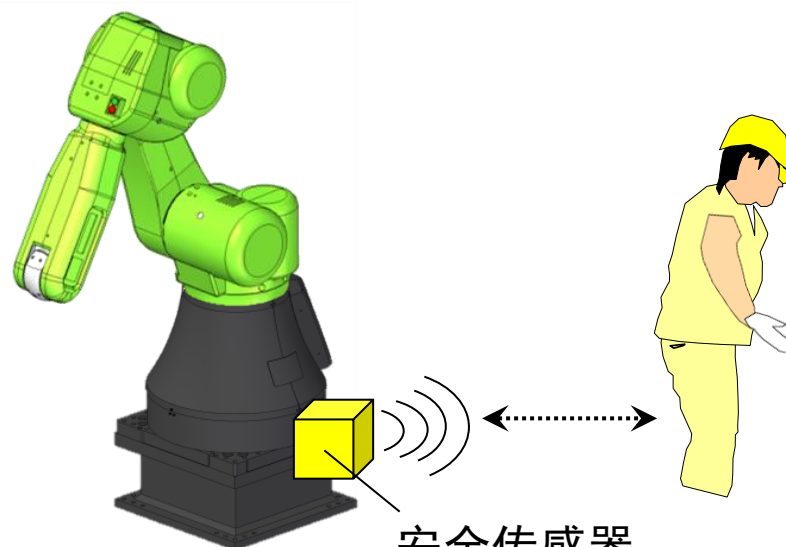
高速模式

带有安全传感器（用户自备）时可高速运动：



协作模式

最大250mm/s

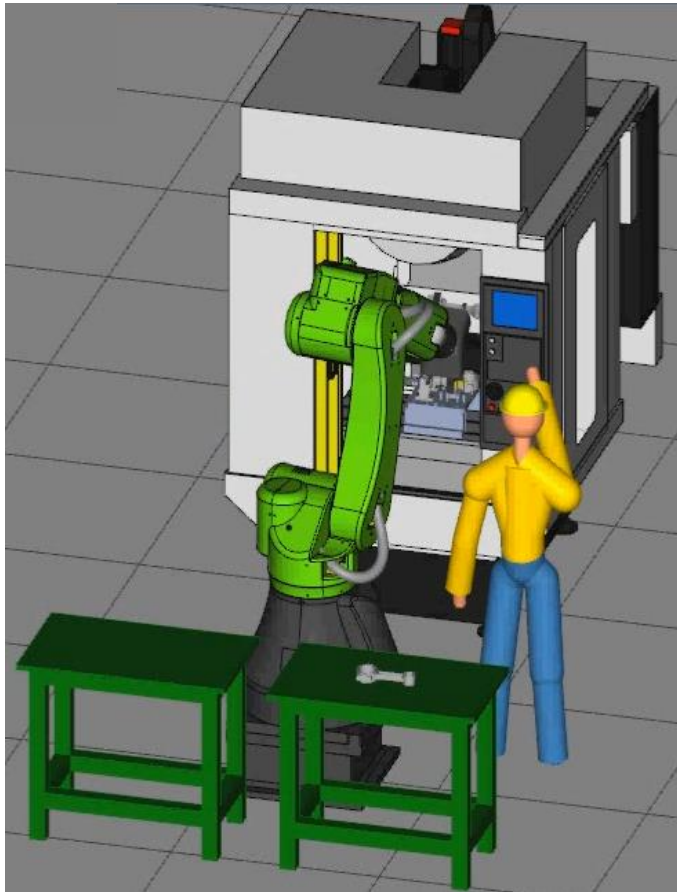


安全传感器
(用户自备)

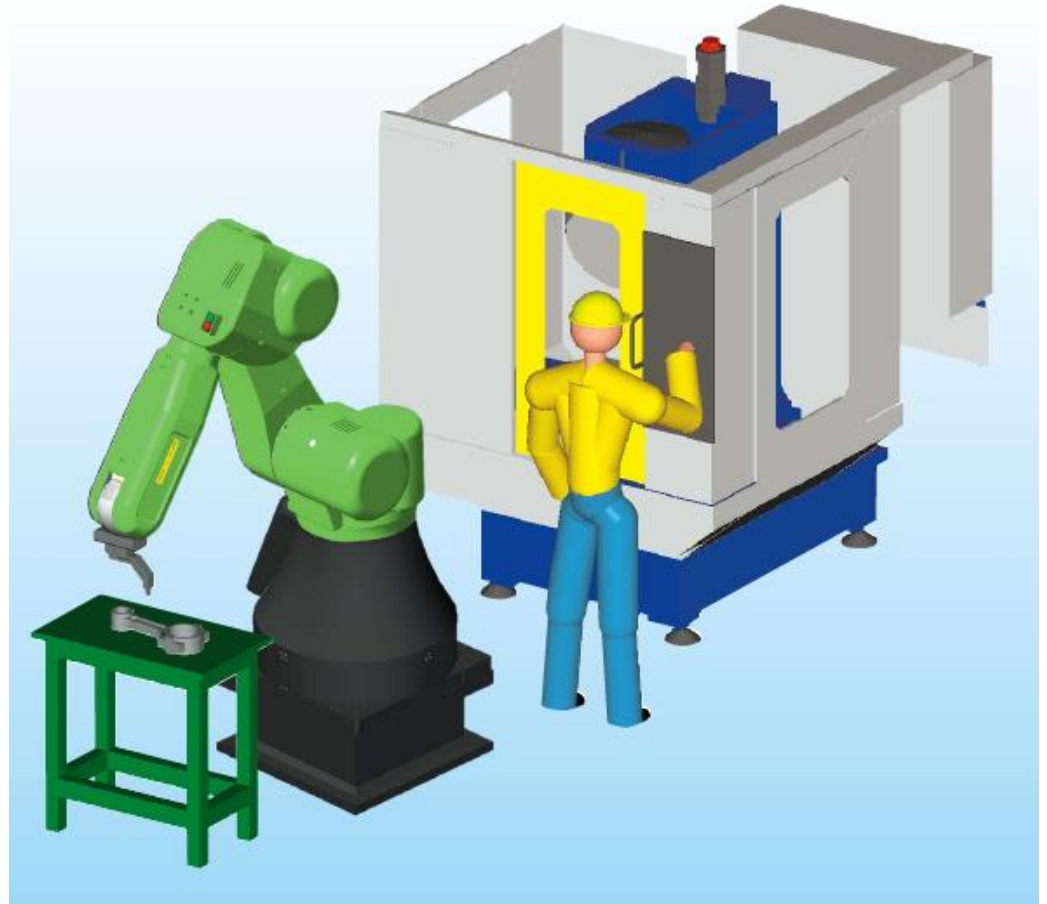
高速模式

最大可达 750mm/s

应用示例（1/2）

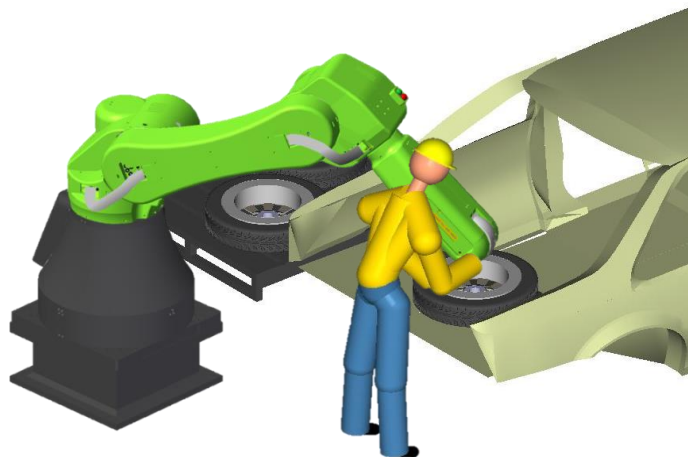


机械维护

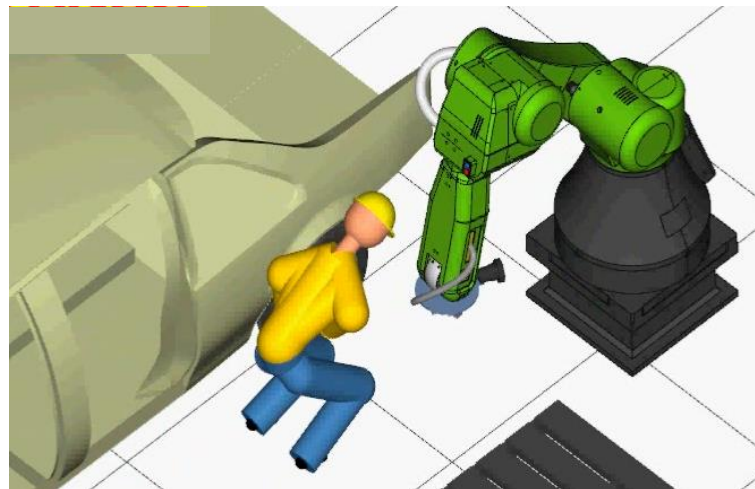


向机器加载工件

应用示例 (2/2)



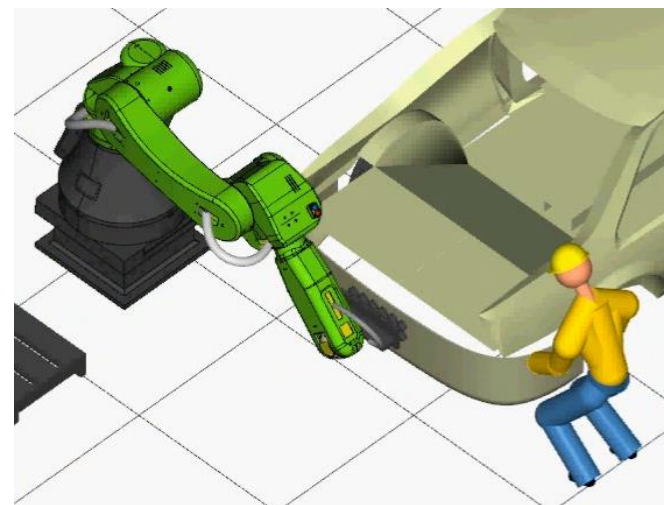
备胎安装



主胎安装



零件供应

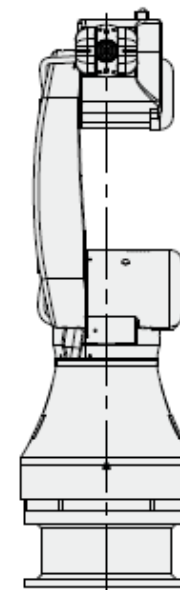
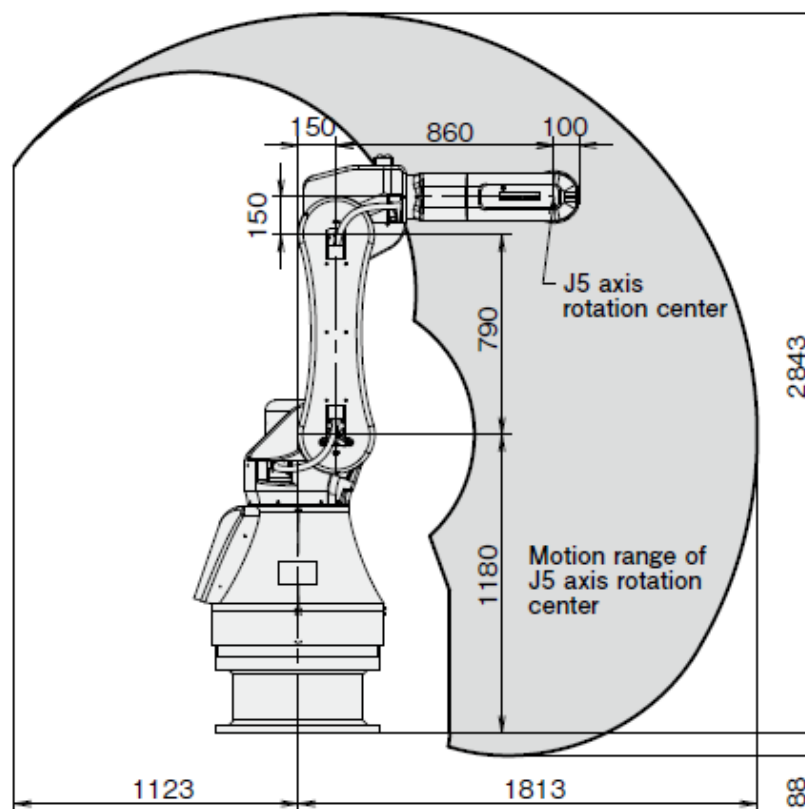
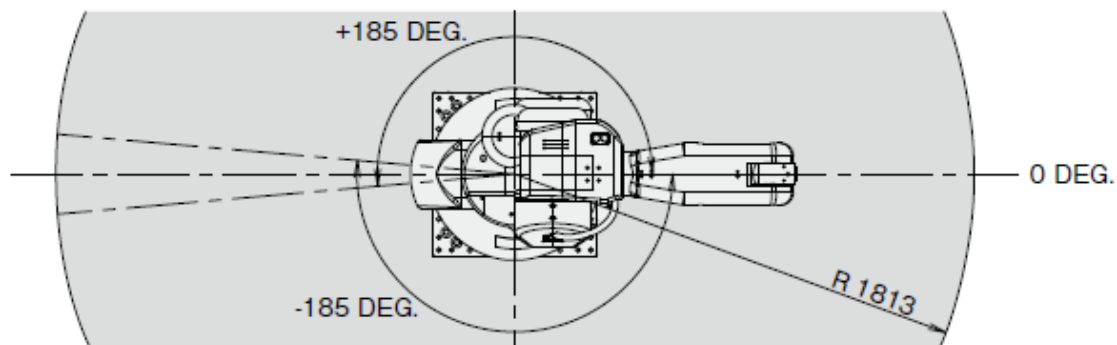


保险杠安装

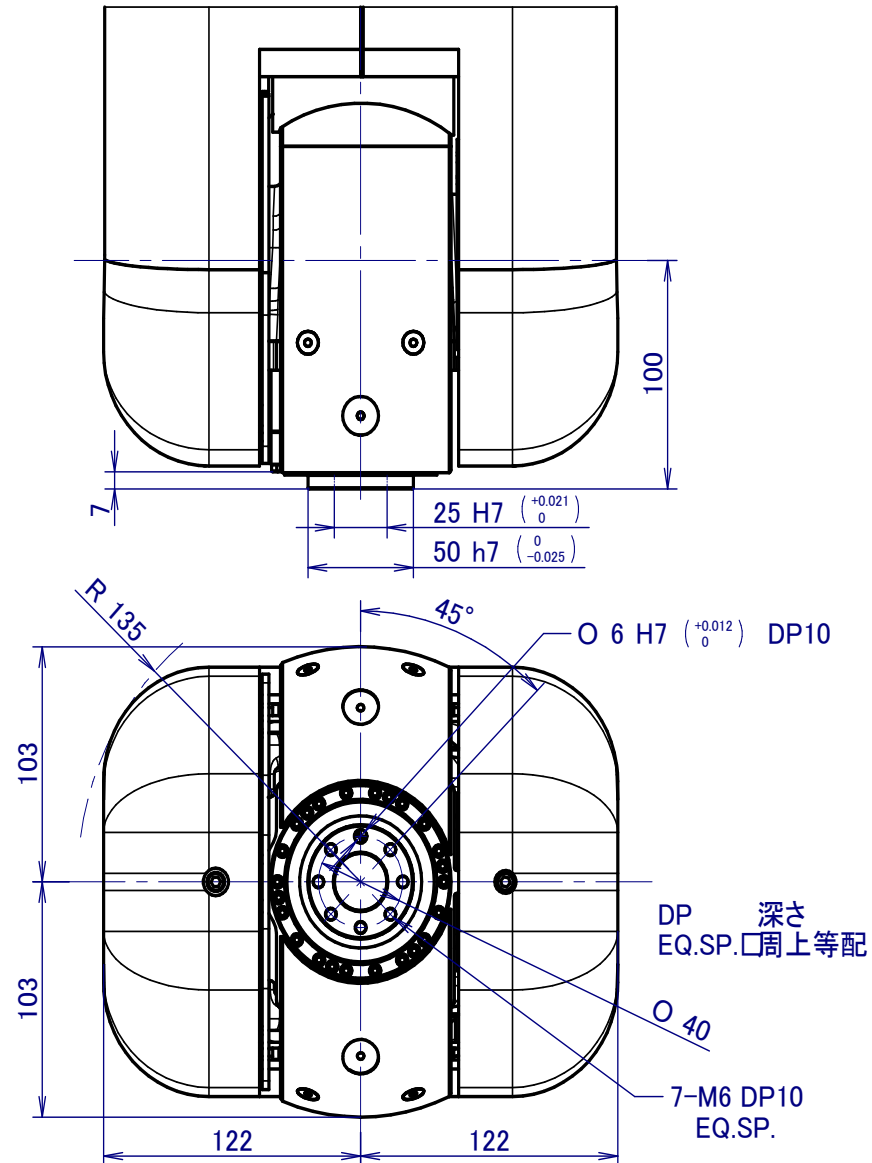
规格

型号	CR-35iA					
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	1813 mm					
安装方式	地面安装					
动作范围	J1	340°/370° (选项)	J2	165°	J3	257.9°
	J4	400°	J5	220°	J6	900°
手腕部最高运动速度 (注释1)	250 mm/s (最大750 mm/s) (注释2)					
手腕部最大负载	35 kg					
J3手臂部最大负载	2 kg					
手腕允许负载转矩	J4	110 Nm	J5	110 Nm	J6	60 Nm
手腕允许负载惯量	J4	4 kgm ²	J5	4 kgm ²	J6	1.5 kgm ²
驱动方式	交流伺服电机驱动					
重复定位精度	± 0.04 mm					
机器人质量 (注释3)	990 kg					
输入电源功率 (平均功耗)	3 kVA					
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) 振动加速度: 4.9 m/s ² (0.5G)以下					
	注释1) 短距离运动时, 可能达不到各轴的最高标称速度。 注释2) 如果有安全传感器在监控该区域 (独立安装)。 注释3) 不含机器人控制器的质量。					

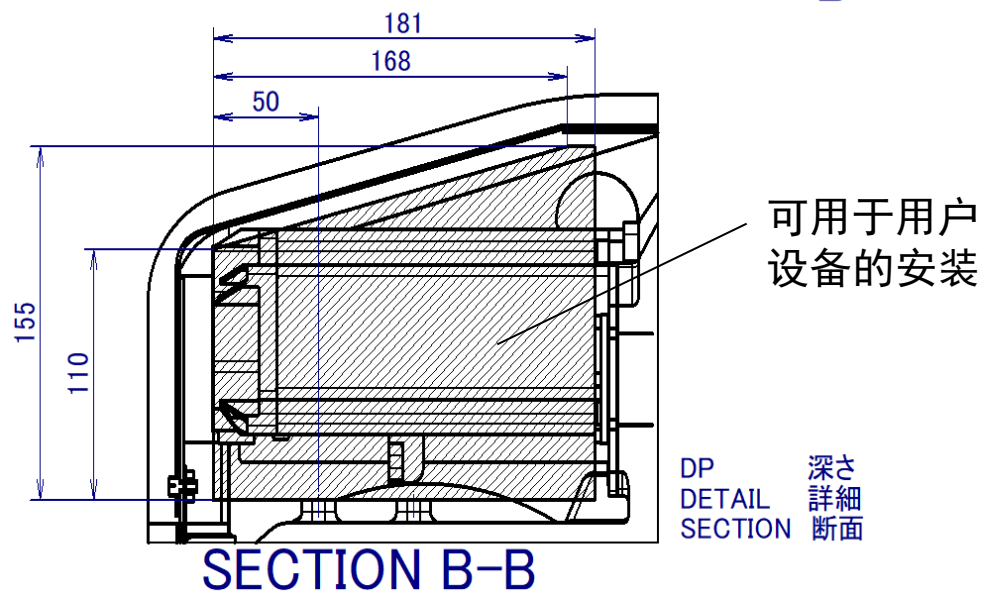
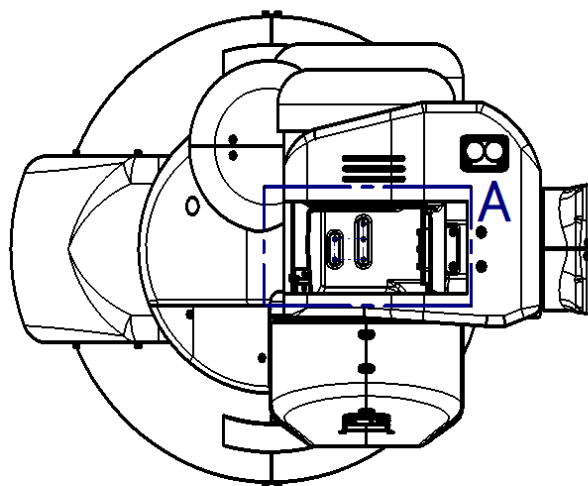
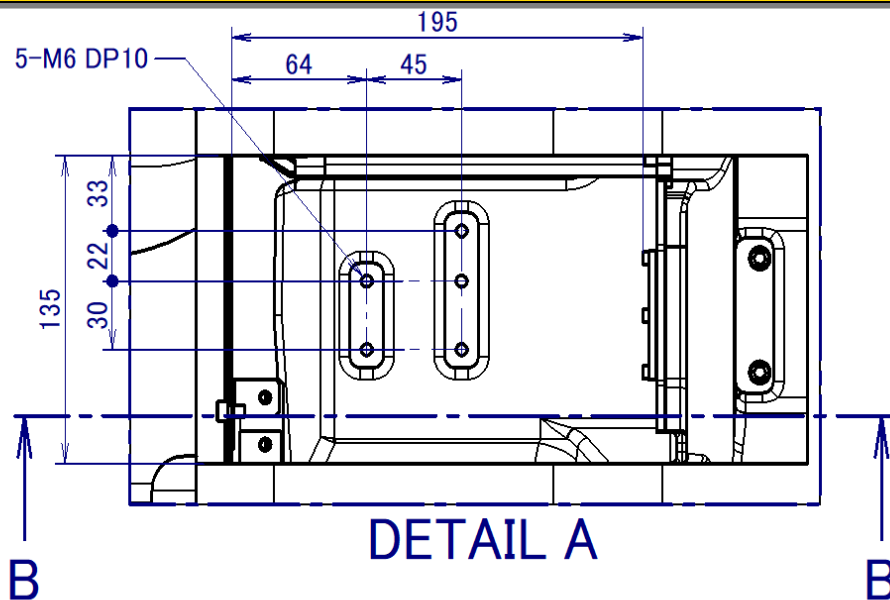
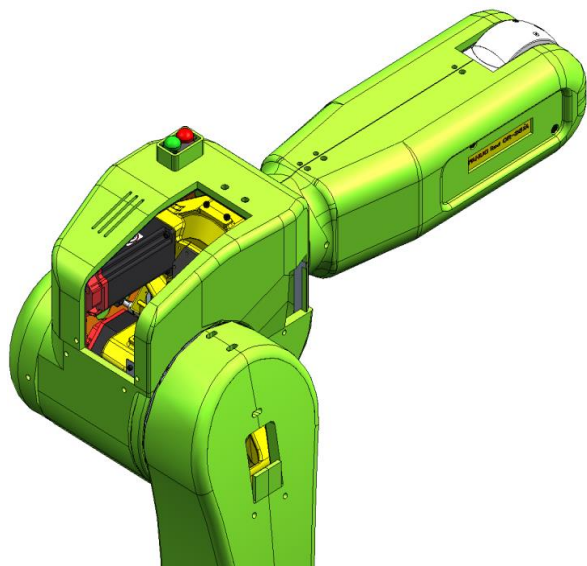
工作范围和外形尺寸



末端执行器安装面尺寸



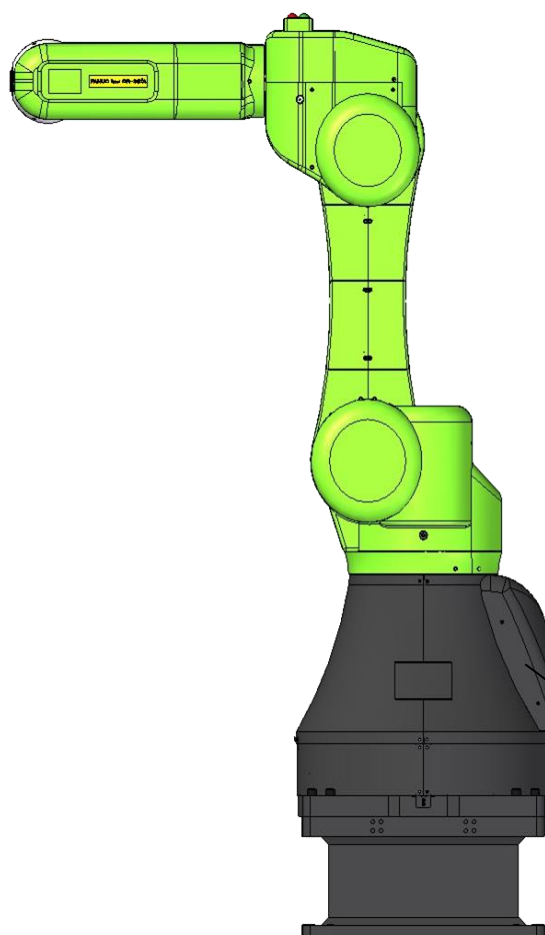
J3罩壳接口示意图



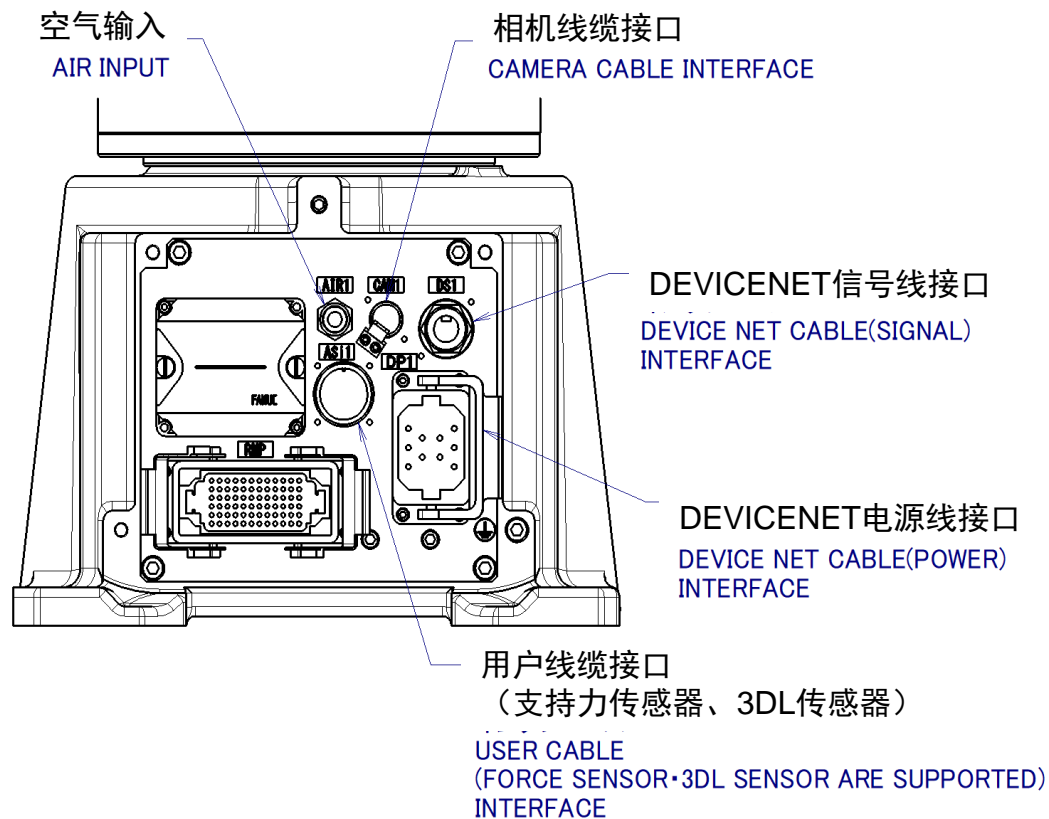
J1连接板接口

机械装置线缆A05B-1701-H202的情况

(RI/O=6/4, Air, Asi, CAM (Color/High Resolution), DS, DP)



← A
外壳

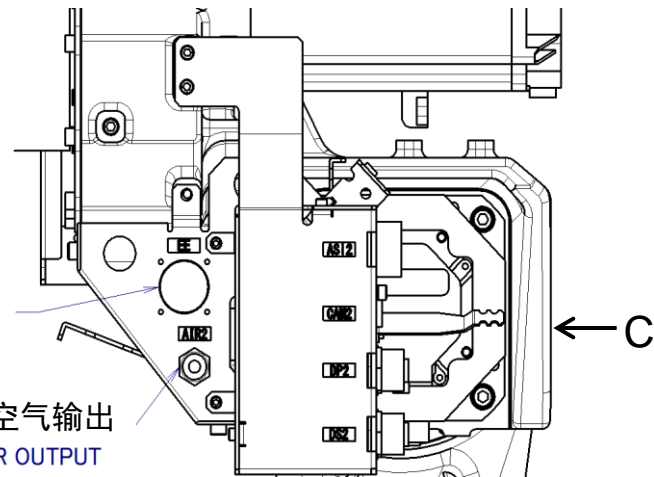
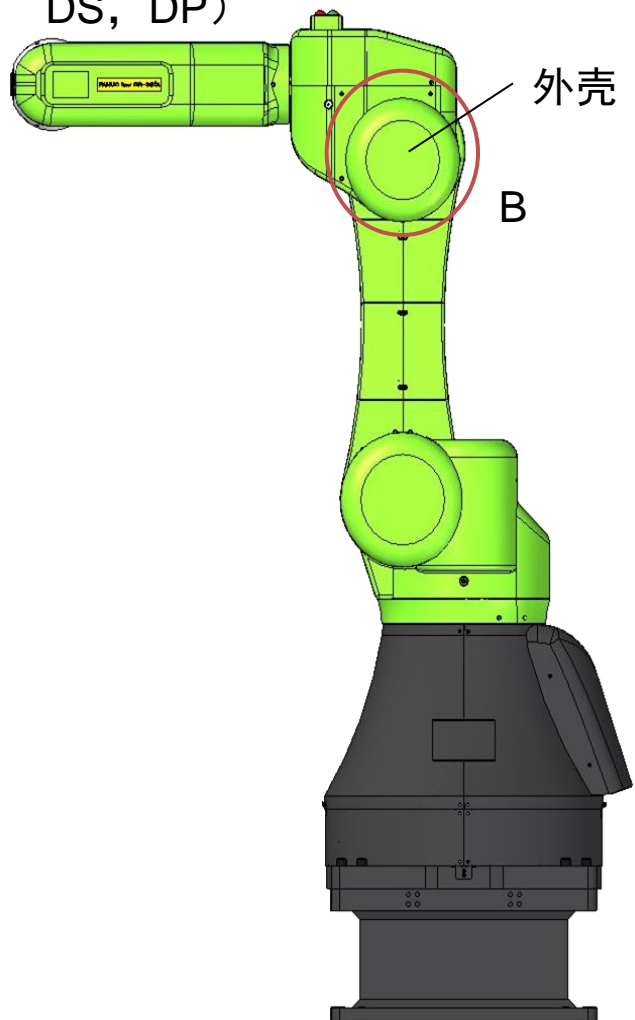


视角 A (无外壳)

J3连接板接口

机械装置线缆A05B-1701-H202的情况

(RI/O=6/4, Air, Asi, CAM (Color/High Resolution), DS, DP)



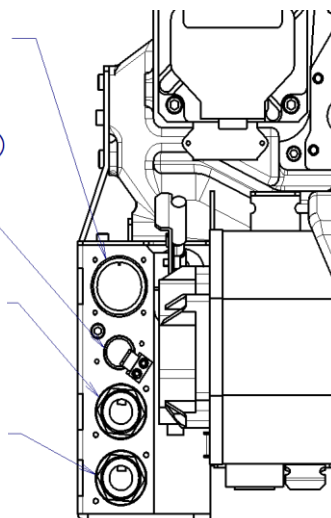
细节 B (无外壳)

用户线缆接口
(支持力传感器、3DL传感器)
USER CABLE
(FORCE SENSOR·3DL SENSOR ARE SUPPORTED)
INTERFACE

相机线缆接口
CAMERA CABLE INTERFACE

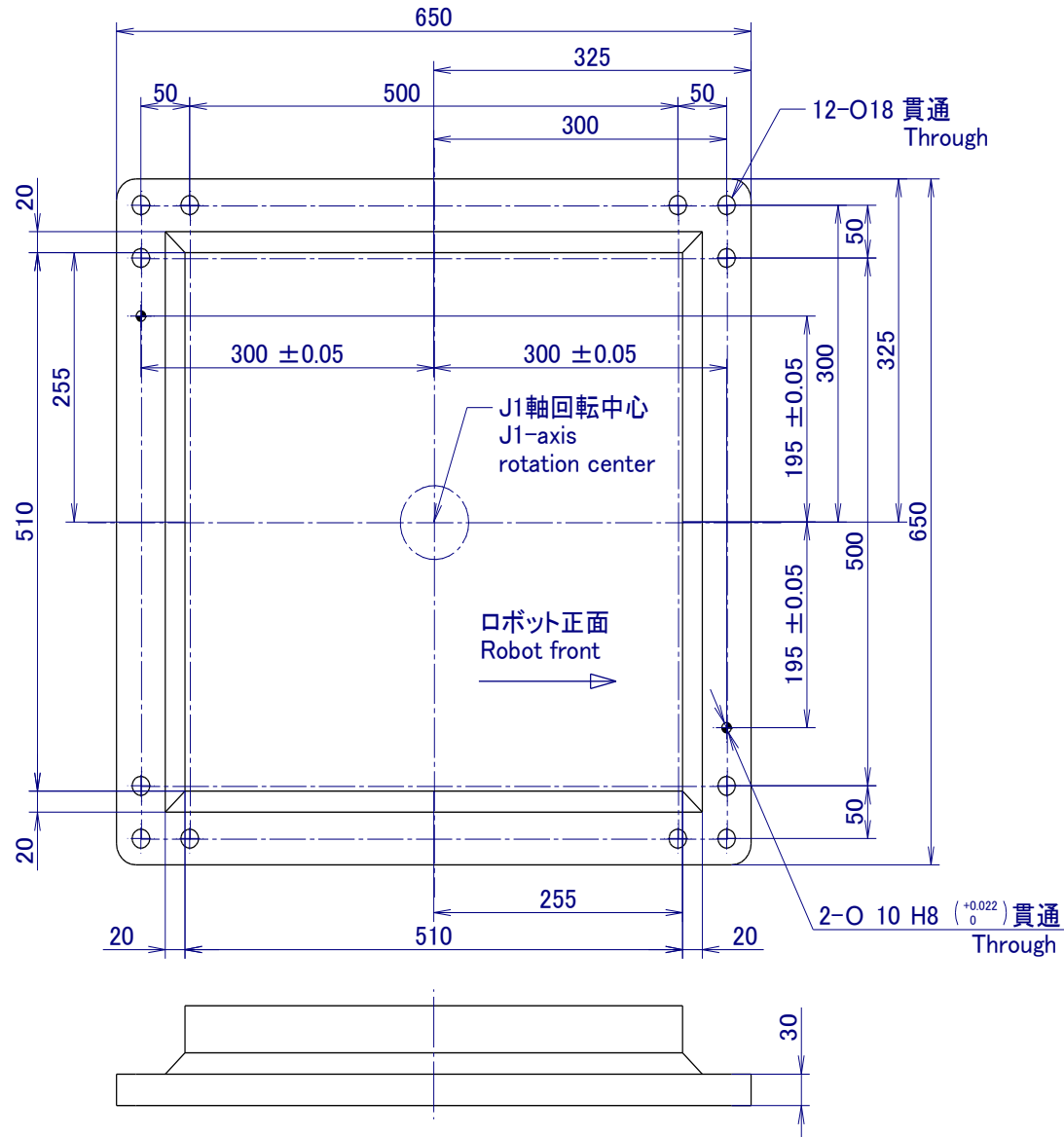
DEVICENET电源线接口
DEVICE NET CABLE(POWER)
INTERFACE

DEVICENET信号线接口
DEVICE NET CABLE(SIGNAL)
INTERFACE



视角 C (无外壳)

机座安装面尺寸



标准安装底板尺寸

