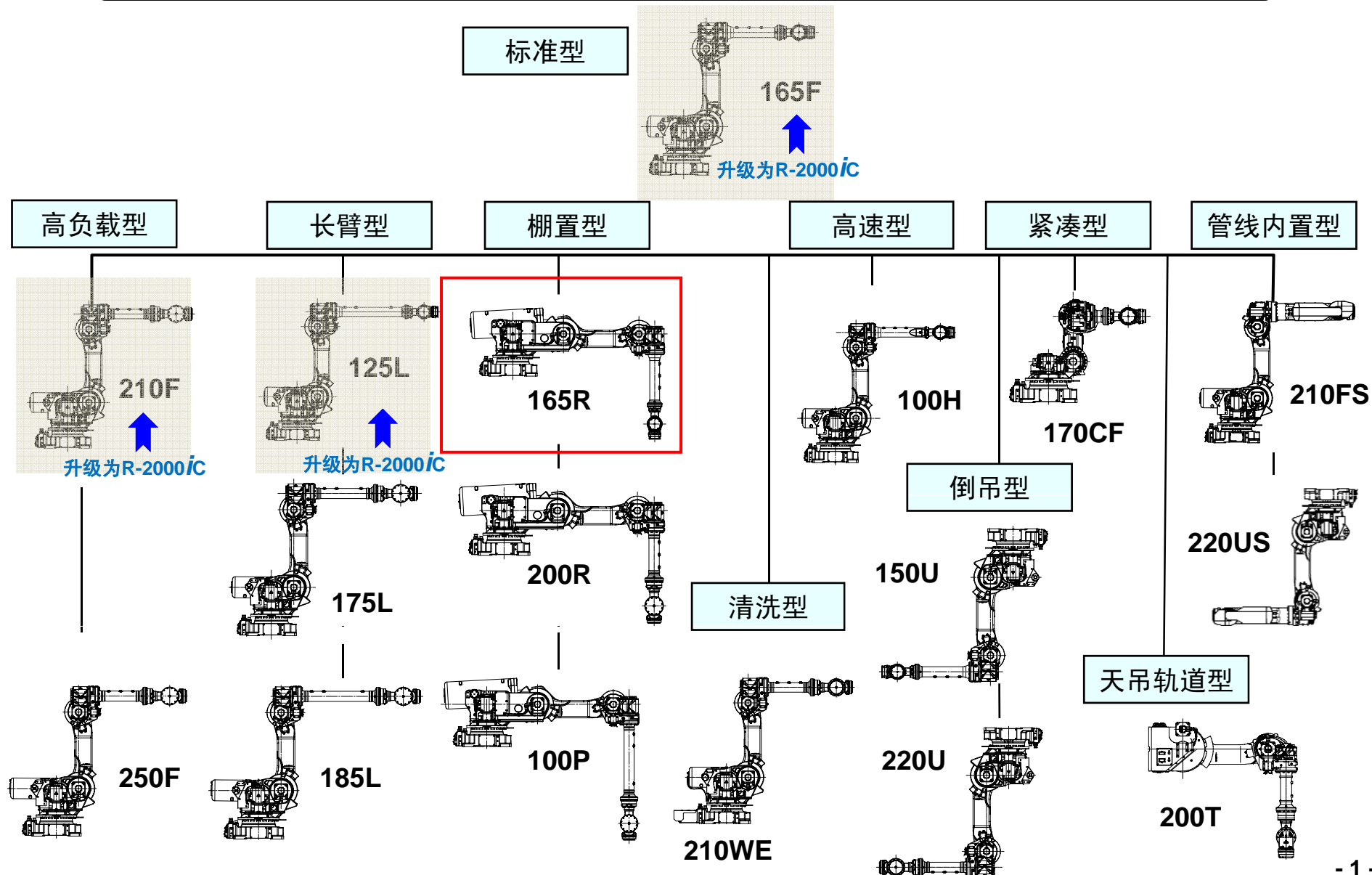


FANUC机器人 R-2000*i*B/165R

R-2000iB 系列机型

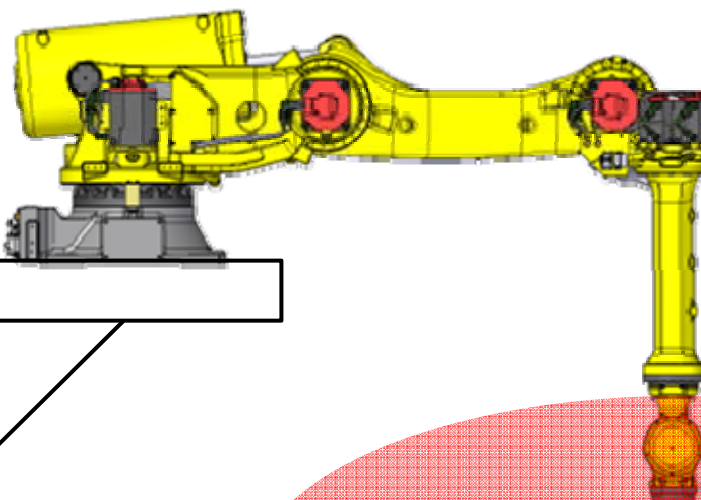




棚置式机器人特性

高处安装

安装位置高于工作区域



擅长下探工作

与相同负载地装机器人相比，向下可达距离更大

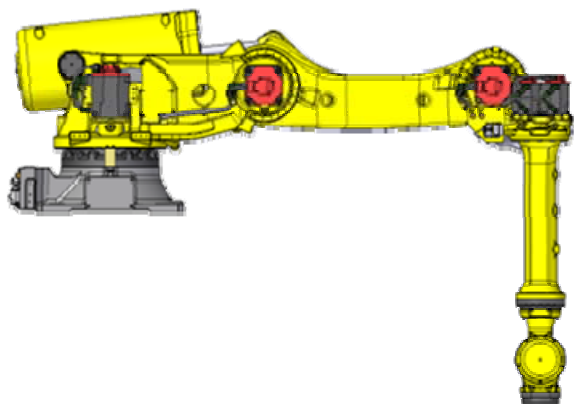
工作区域

节省地面空间

机器人下方空间可以安装其他生产设备

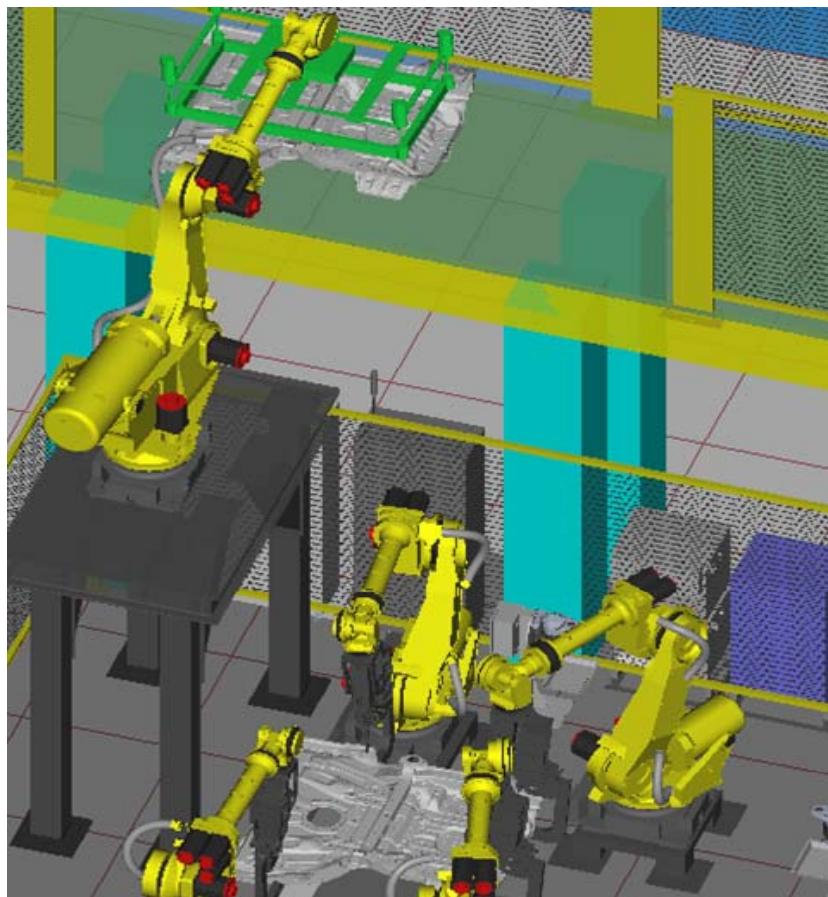


R-2000iB/165R 的特性



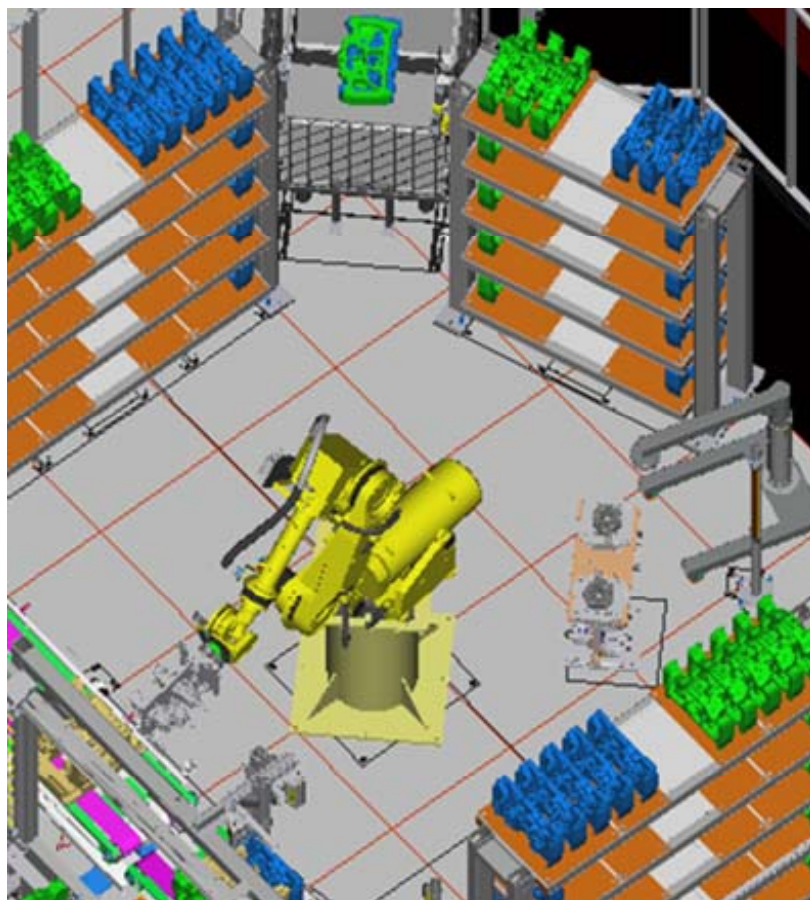
- ◆ 高可靠性
- ◆ 手腕部最大负载165kg
- ◆ 棚置式安装方式节省地面空间
- ◆ 最大下探距离1674mm

应用示例



车体底板搬运

应用示例



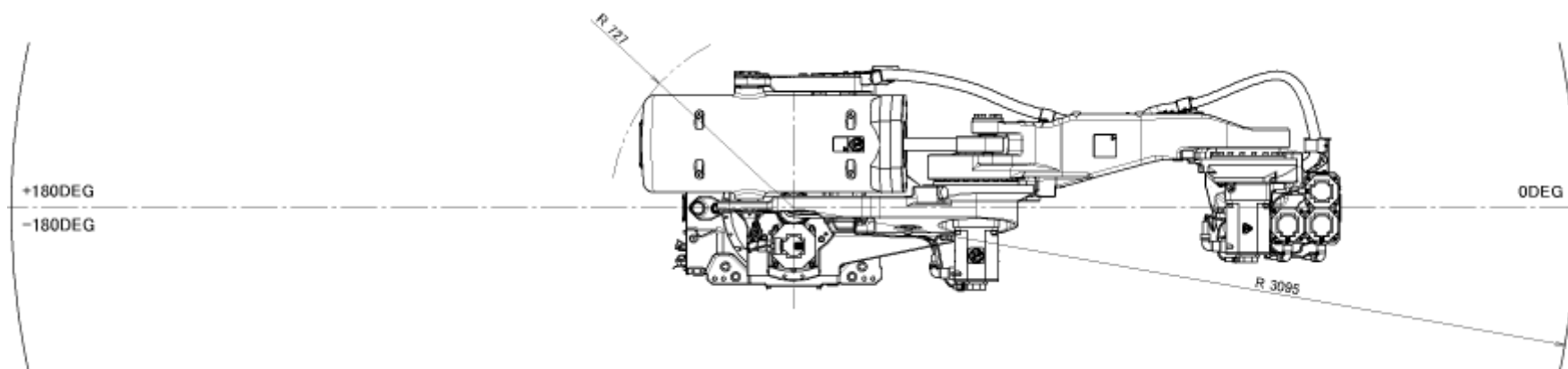
砂芯搬运和装配



规格

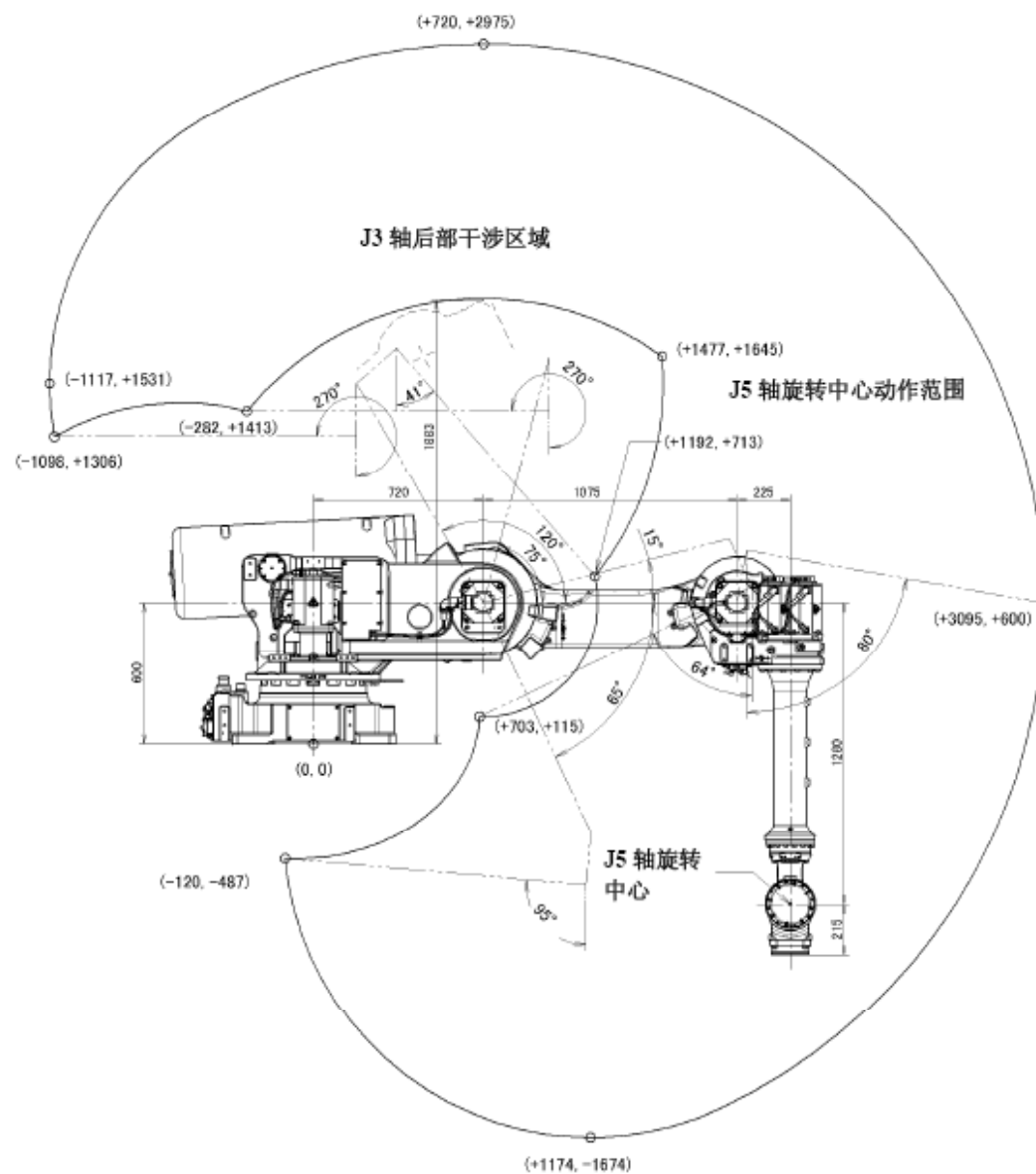
型号	R-2000iB/165R					
机构	多关节型机器人					
控制轴数	6 轴 (J1, J2, J3, J4, J5, J6)					
可达半径	3095 mm					
安装方式	高台安装					
动作范围 (注释1) (最高速度)	J1	360° (110°/s)	J2	185° (100°/s)	J3	365° (110°/s)
	J4	720° (150°/s)	J5	250° (150°/s)	J6	720° (220°/s)
手腕部最高运动速度	2000 mm/s					
手腕部最大负载	165 kg					
J3手臂部最大负载	N/A					
手腕允许负载转矩	J4	921 Nm	J5	921 Nm	J6	461 Nm
手腕允许负载惯量	J4	78.4 kgm ²	J5	78.4 kgm ²	J6	40.2 kgm ²
驱动方式	交流伺服电机驱动					
重复定位精度	± 0.3 mm					
机器人质量 (注释2)	1480 kg					
输入电源功率 (平均功耗)	12 kVA (2.5 kW)					
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) 不含机器人控制器的质量。					

运动范围和外形尺寸





运动范围和外形尺寸



Technical drawing of a robotic arm assembly, showing four views: front, top, side, and rear. The drawing includes detailed dimensions and labels for various components and holes.

Front View (Top Left):

- Dimensions: 184.5, 67, 422.5, 170, 170, 80, 45.
- Labels: 4-M10 螺孔深度 15, 6-M10 螺孔深度 15.

Top View (Bottom Left):

- Dimensions: 248.5, 30, 367.
- Label: 2-M12 螺孔深度 18.

Side View (Center):

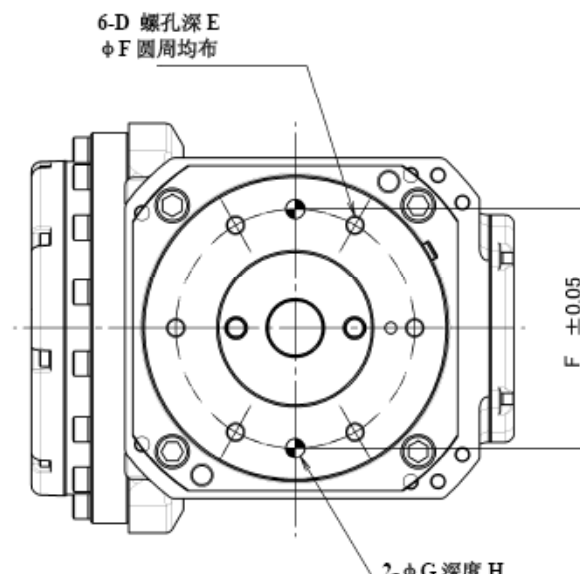
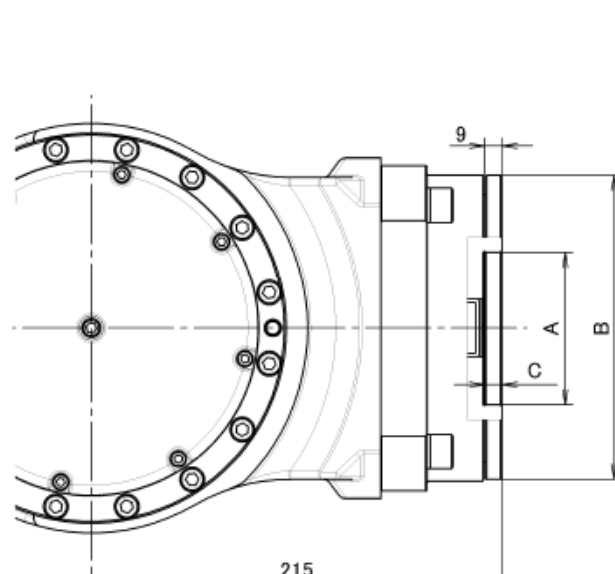
- Dimensions: 117, 50, 236, 268, 78, 60, 117.5, 377, 25, 25, 25, 167.5, 117.5, 78, 60, 55, 55, 60, 184.5.
- Labels: M12 螺孔深度 18, 2-M12 螺孔深度 20, 4-M12 螺孔深度 18 (两侧).

Rear View (Bottom Right):

- Dimensions: 18, 50, 125, 95, 395, 250, 33, 172.
- Labels: 4-M12 螺孔深度 20, 4-M12 螺孔深度 18.

末端执行器安装面尺寸

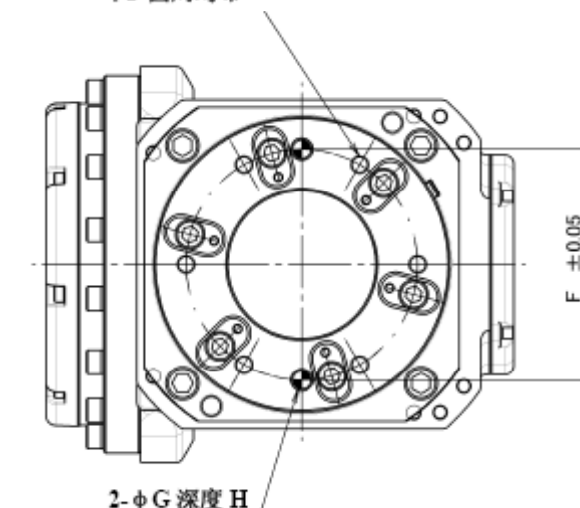
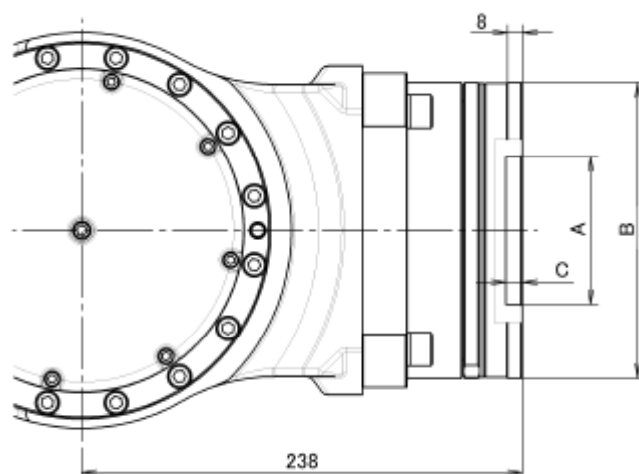
标准法兰



ISO 法兰盘
A05B-1329-H051

A $\phi 80H7^{+0.030}_0$
B $\phi 160h8^{-0.093}_0$
C 9
D M10
E DP16
F 125
G $10H7^{+0.015}_0$
H DP12
(符合 ISO 9409-1-A125 标准)

绝缘法兰

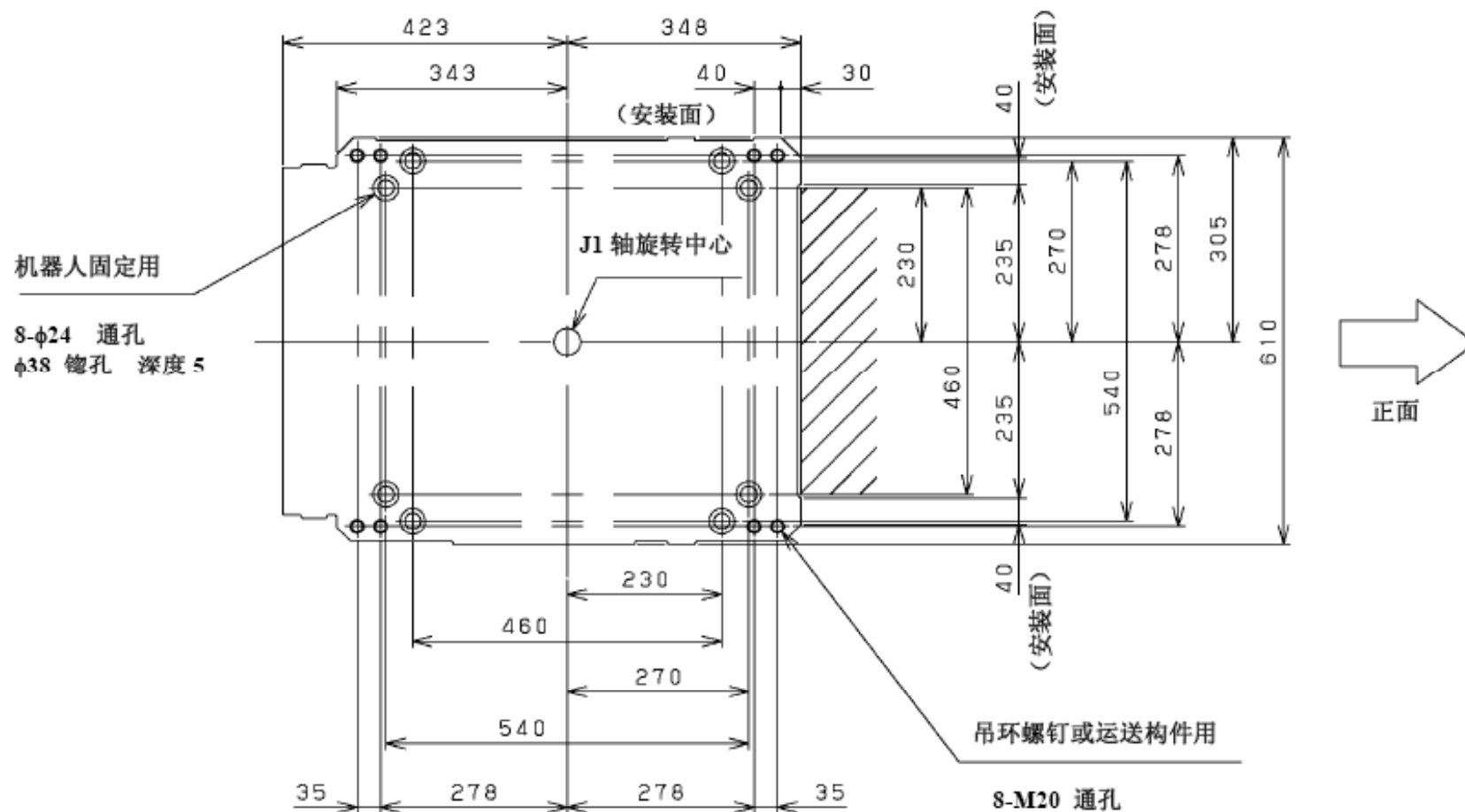


绝缘 ISO 法兰盘
A05B-1329-H151

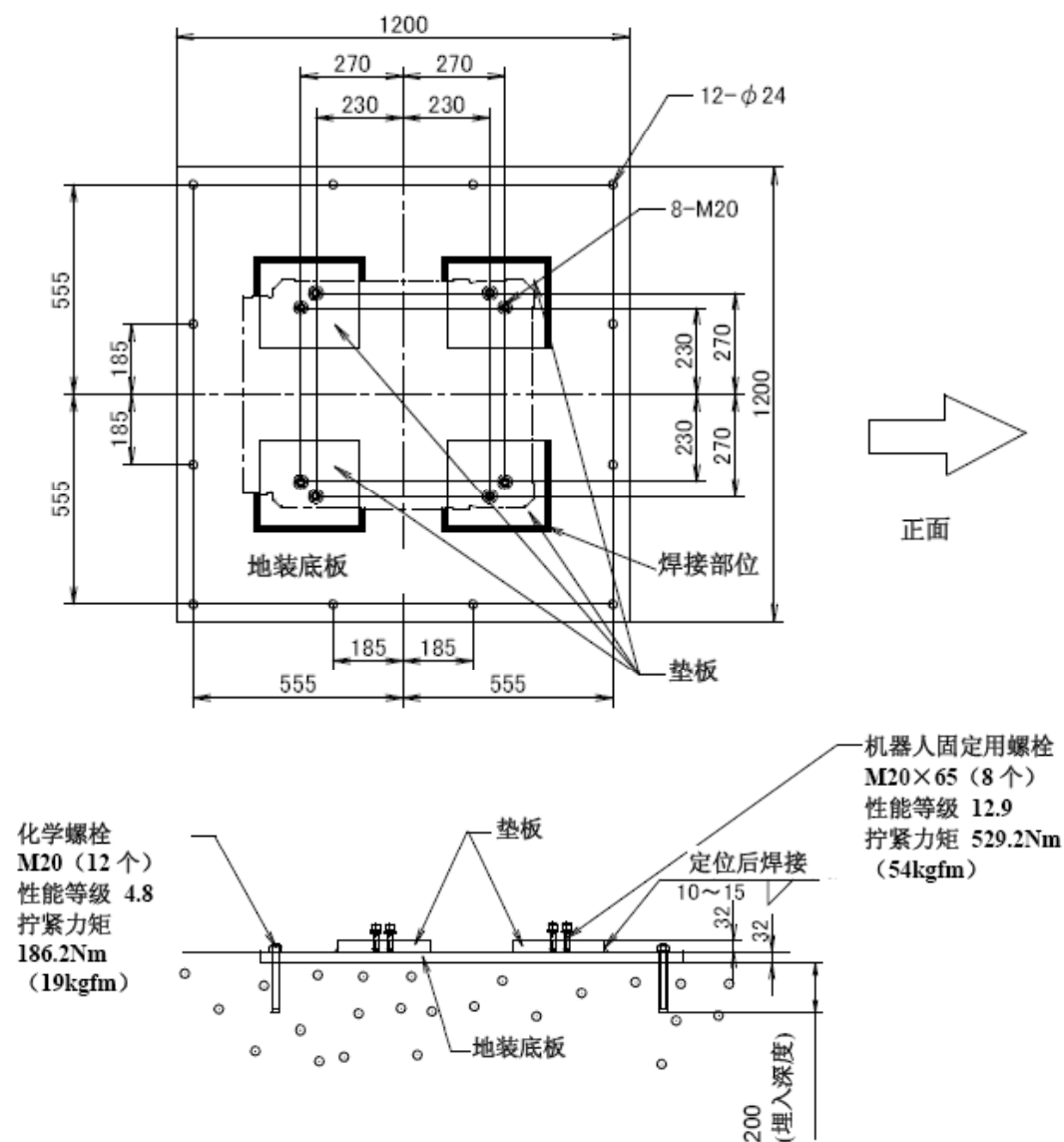
A $\phi 80H7^{+0.030}_0$
B $\phi 160h8^{-0.093}_0$
C 9
D M10
E DP16
F 125
G $10H7^{+0.015}_0$
H DP12
(符合 ISO 9409-1-A125 标准)



机座安装面尺寸



使用标准垫板安装方法



注释) 地装底板应埋入混凝土内。

运送方式

吊车运送

吊车

可搬运重量：2.5 吨以上

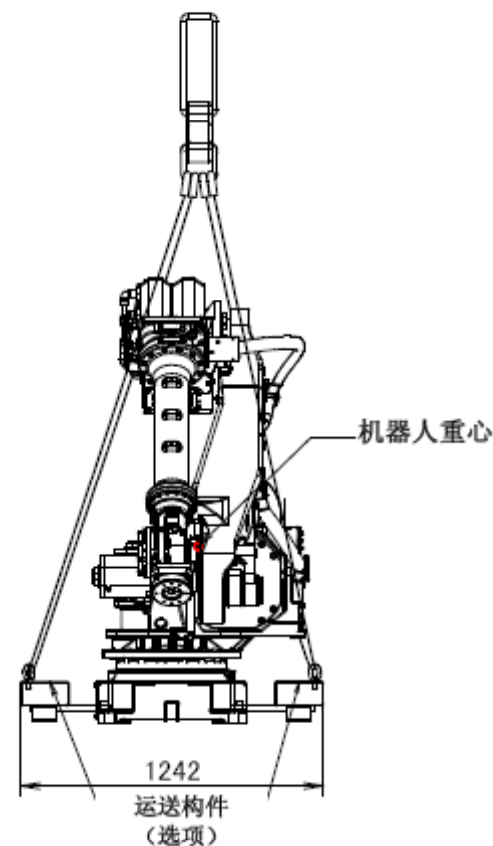
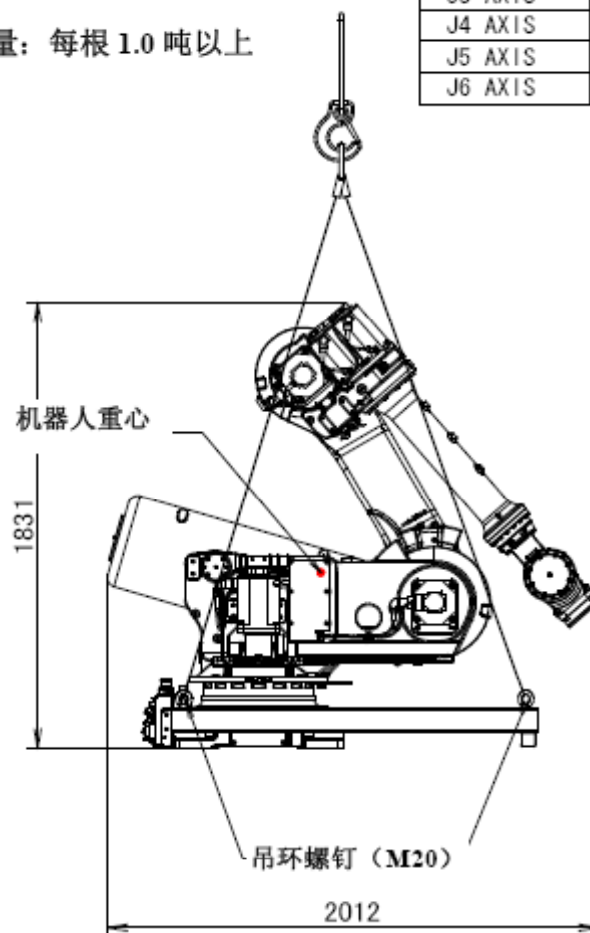
吊索

可搬运重量：每根 1.0 吨以上

机器人运送姿势

J1 AXIS	0°
J2 AXIS	-120°
J3 AXIS	40°
J4 AXIS	0°
J5 AXIS	0°
J6 AXIS	0°

使用J1机座

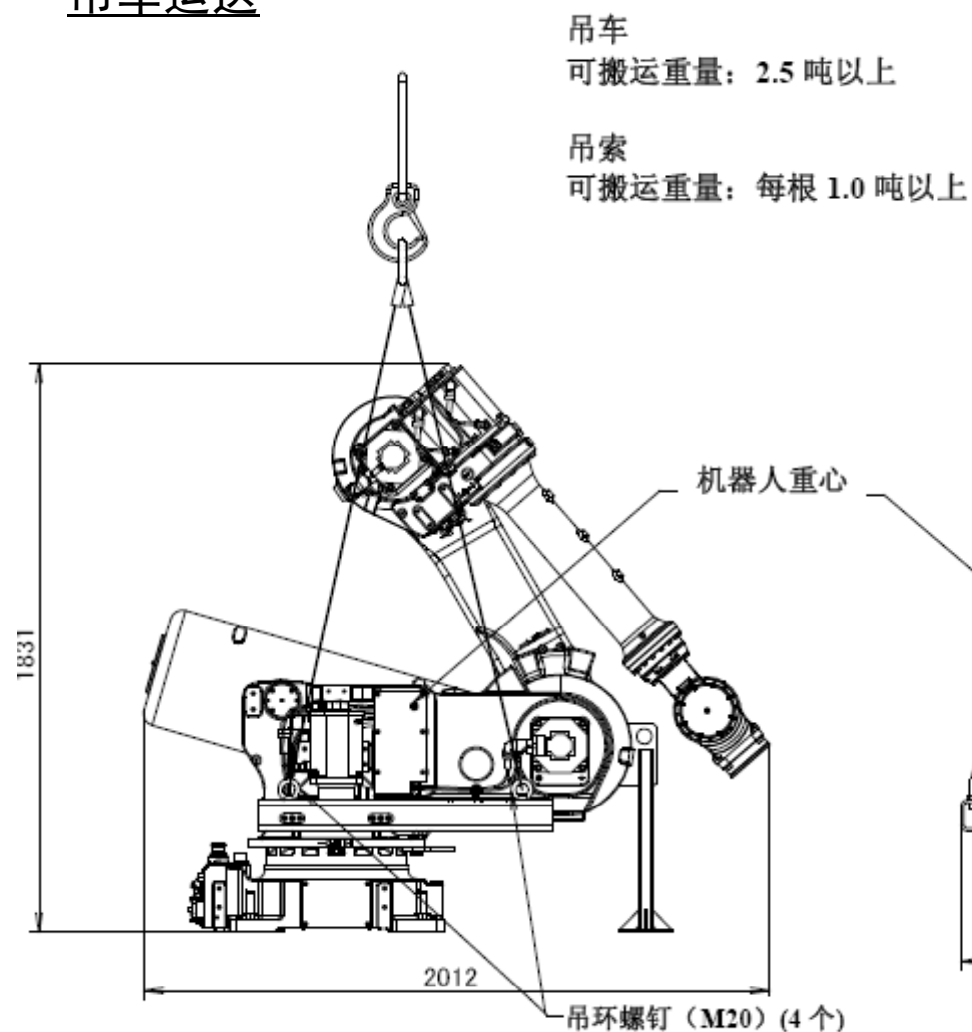


注释)

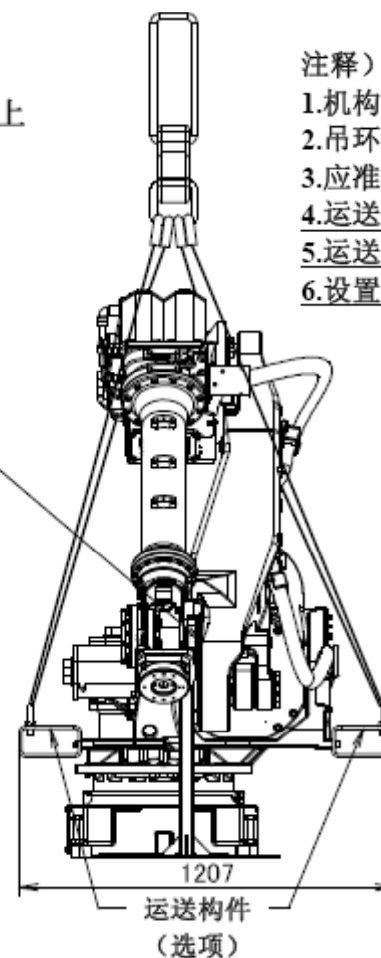
- 1.机构部的重量，可参阅规格一览表。
- 2.吊环螺钉，应使用符合 JIS B 1168 要求者。
- 3.应准备 4 个吊环螺钉，4 根吊索。

运送方式

吊车运送



使用J2机座



注释)

1. 机构部的重量, 可参阅规格一览表。
2. 吊环螺钉, 应使用符合 JIS B 1168 要求者。
3. 应准备 4 个吊环螺钉, 4 根吊索。
4. 运送时务必在运送姿势下搬运。
5. 运送时应拆除所有刀具。
6. 设置后务必拆除运送构件。

机器人运送姿势

J1 AXIS	任意
J2 AXIS	-120°
J3 AXIS	40°
J4 AXIS	0°
J5 AXIS	0°
J6 AXIS	0°

运送方式

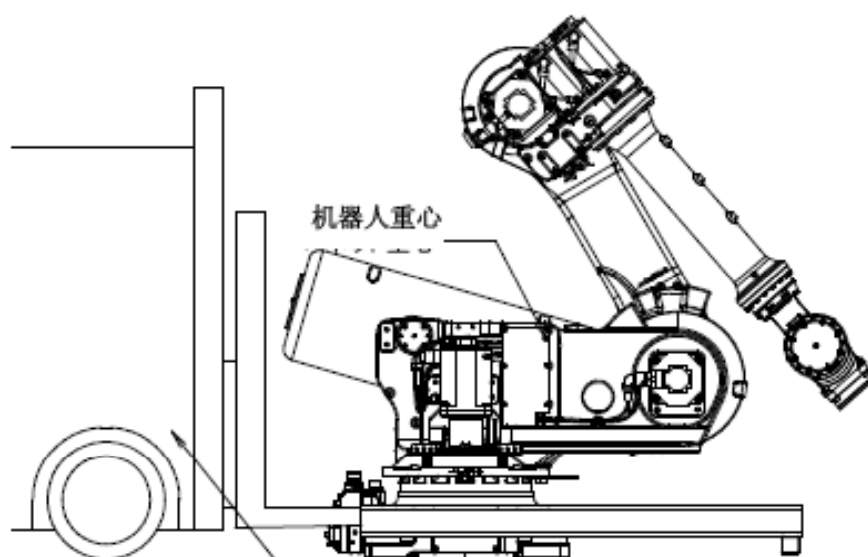
叉车运送

使用J1机座

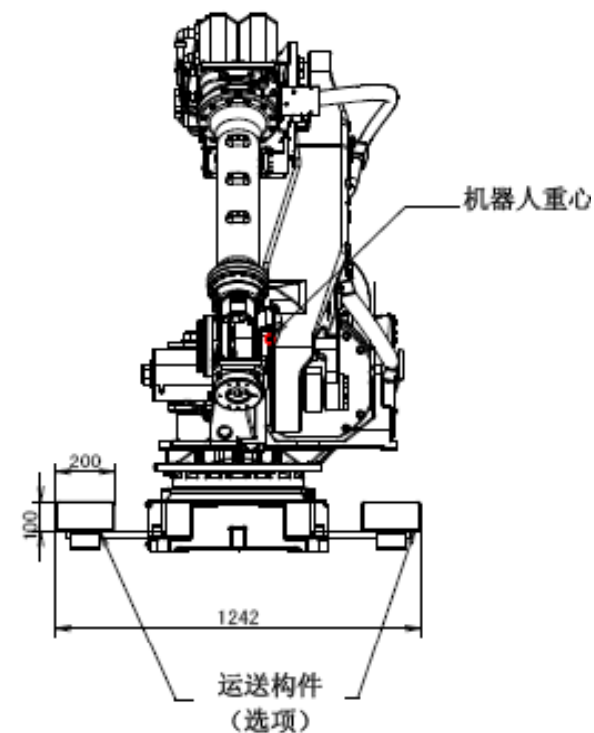
机器人运送姿势

J1 AXIS	0°
J2 AXIS	-120°
J3 AXIS	40°
J4 AXIS	0°
J5 AXIS	0°
J6 AXIS	0°

注释) 机构部的重量, 可参阅规格一览表。



叉车起重机
可搬运重量: 2.5 吨以上



谢 谢

FANUC

您的机器人专家

上海发那科机器人有限公司

SHANGHAI-FANUC Robotics Co., Ltd.

地址：上海市宝山区富联路1500号

邮编：201906

电话：+86-21-50327700

传真：+86-21-56025810

[Http://www.shanghai-fanuc.com.cn](http://www.shanghai-fanuc.com.cn)