

# FANUC ROBOT SR-3*i*A SR-6*i*A

## 关于SCARA机器人

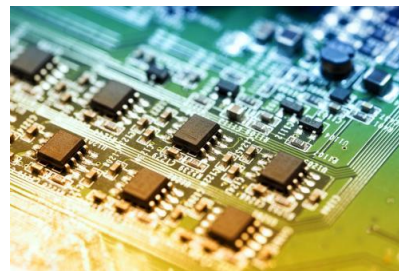
- 在电子制造等轻小型快速消费品制造领域中，由于产品制造量大且部件精细，对机器不仅要求精度高，而且要求速度快。



食品行业



医药行业



电子行业

- FANUC面对国内制造业的需求，推出了SCARA机器人，秉承FANUC一贯的高可靠性和安全性，在价格上更具竞争力。

## SCARA机器人系列

**NEW****SR-3iA**

负载                    3 kg  
可达半径            400 mm

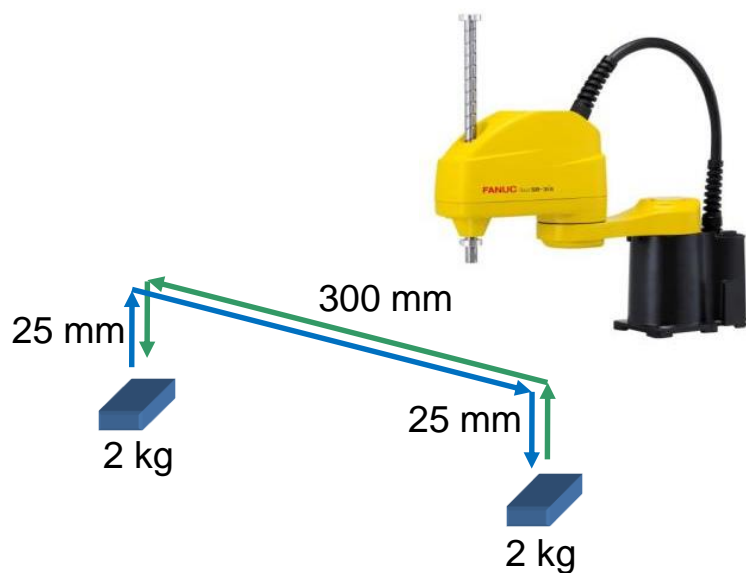
**NEW****SR-6iA**

负载                    6 kg  
可达半径            650 mm

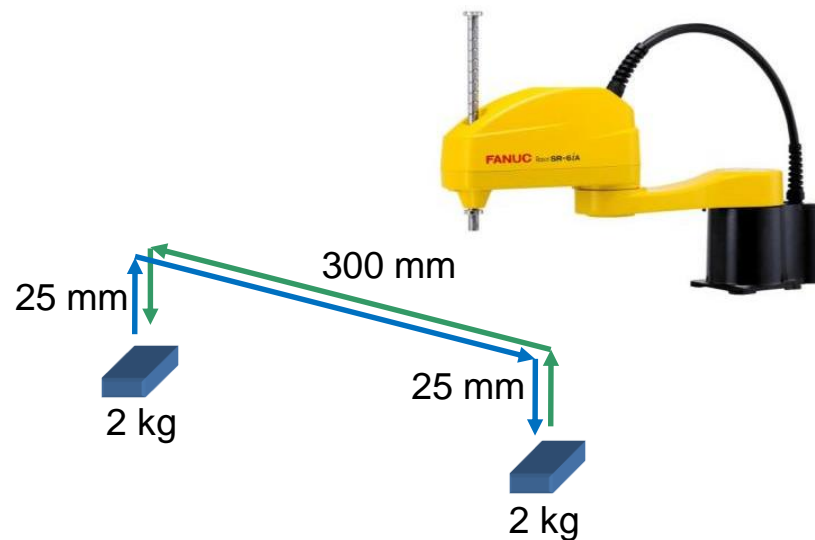
## 循环时间

循环时间

SR-3 <i>i</i> A	0.33 s/循环	181.8 循环/min
SR-6 <i>i</i> A	0.29 s/循环	206.9 循环/min



**SR-3*i*A**



**SR-6*i*A**

## 运动模式



		SR-3iA	SR-6iA
运动范围 (最大速度)	J1	$\pm 142^\circ$ ( 720°/s )	$\pm 148^\circ$ ( 440°/s )
	J2	$\pm 145^\circ$ ( 780°/s )	$\pm 150^\circ$ ( 700°/s )
	J3	200mm ( 1800mm/s )	210mm ( 2000mm/s )
	J4	$\pm 360^\circ$ ( 3000°/s )	$\pm 360^\circ$ ( 2500°/s )

# 特性



型号	SR-3 <i>i</i> A	SR-6 <i>i</i> A
控制轴数	4 轴	4 轴
可搬运质量	3kg	6kg
可达半径	400mm	650mm
行程	200mm	210mm

## 高生产力

高精度、高工作性能

## 易使用

小型R-30*i*B Compact plus控制器

使用PC简单示教

*i*RVision, *i*RPickTool等多种智能化功能

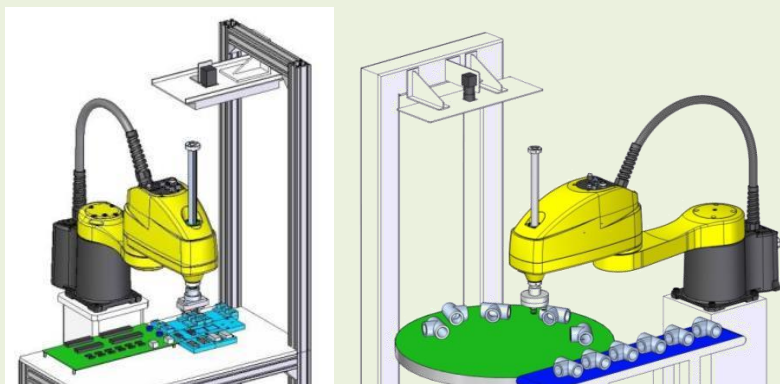
## 高可靠性

多年来积累的高可靠性设计方法

## SCARA机器人与拳头机器人

### SCARA 机器人

- 运动范围大
- 体积小
- 4轴

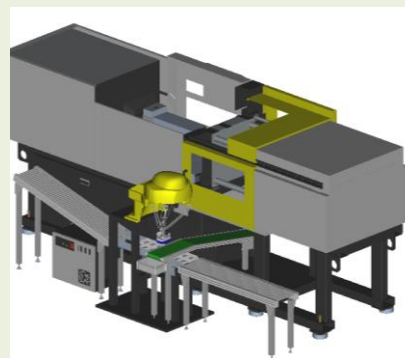


装配

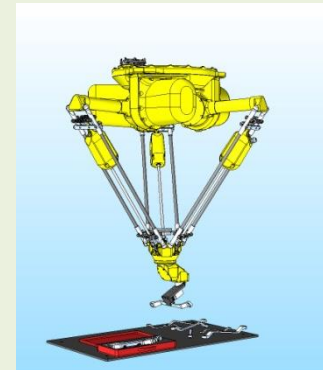
搬运

### 拳头机器人

- 速度快
- 体积大
- 3轴，4轴，6轴



分拣



搬运

# 规格

型号	SR-3iA					
机构	多关节型机器人					
控制轴数	4 轴 (J1, J2, J3, J4)					
可达半径	400 mm					
安装方式	地面安装, 壁挂安装					
动作范围 (注释1) (最高速度)	J1	284° (720°/s)	J2	290° (780°/s)	J3	200mm (1800mm/s)
	J4	720° (3000°/s)				
手腕部最高运动速度	5000 mm/s					
手腕部最大负载	3 kg					
手腕允许负载惯量	J4	0.06 kgm <sup>2</sup>				
驱动方式	交流伺服电机驱动					
重复定位精度	J1+J2	±0.01mm	J3	±0.01mm	J4	±0.004°
机器人质量	19 kg (不含控制器)					
循环时间 (注释2)	0.33 s					
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 <sup>2</sup> (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) 循环时间为对2kg负载时的25mm-300mm-25mm评价动作。					

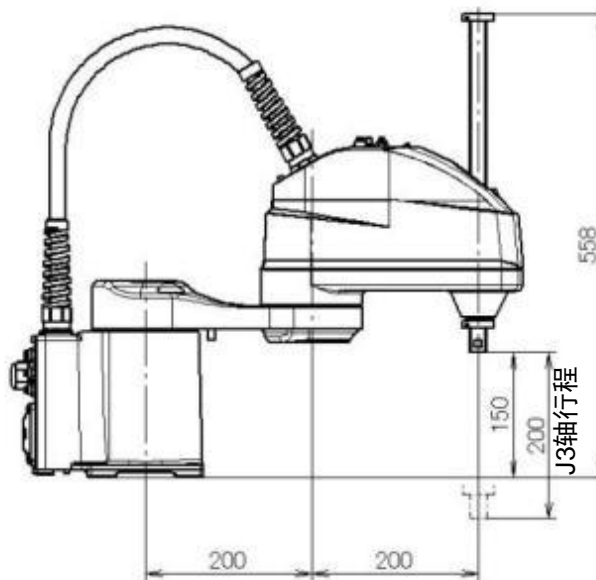
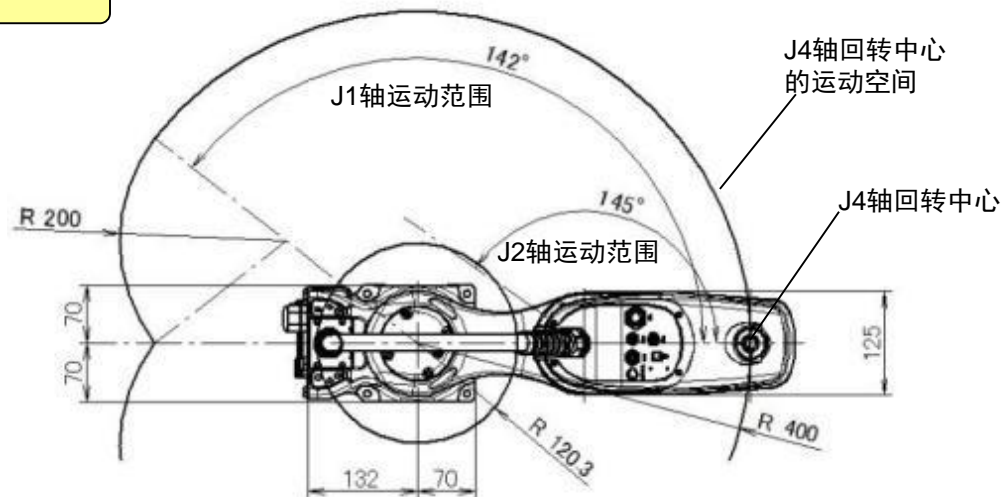


# 规格

型号	SR-6iA					
机构	多关节型机器人					
控制轴数	4 轴 (J1, J2, J3, J4)					
可达半径	650 mm					
安装方式	地面安装, 壁挂安装					
动作范围 (注释1) (最高速度)	J1	296° (440°/s)	J2	300° (770°/s)	J3	210mm (2000mm/s)
	J4	720° (2500°/s)				
手腕部最高运动速度	5000 mm/s					
手腕部最大负载	6 kg					
手腕允许负载惯量	J4	0.12 kgm <sup>2</sup>				
驱动方式	交流伺服电机驱动					
重复定位精度	J1+J2	±0.01mm	J3	±0.01mm	J4	±0.004°
机器人质量	30 kg (不含控制器)					
循环时间 (注释2)	0.29 s					
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 <sup>2</sup> (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) 带有2kg的负载情况下, 做25mm-300mm-25mm的运动循环时间					

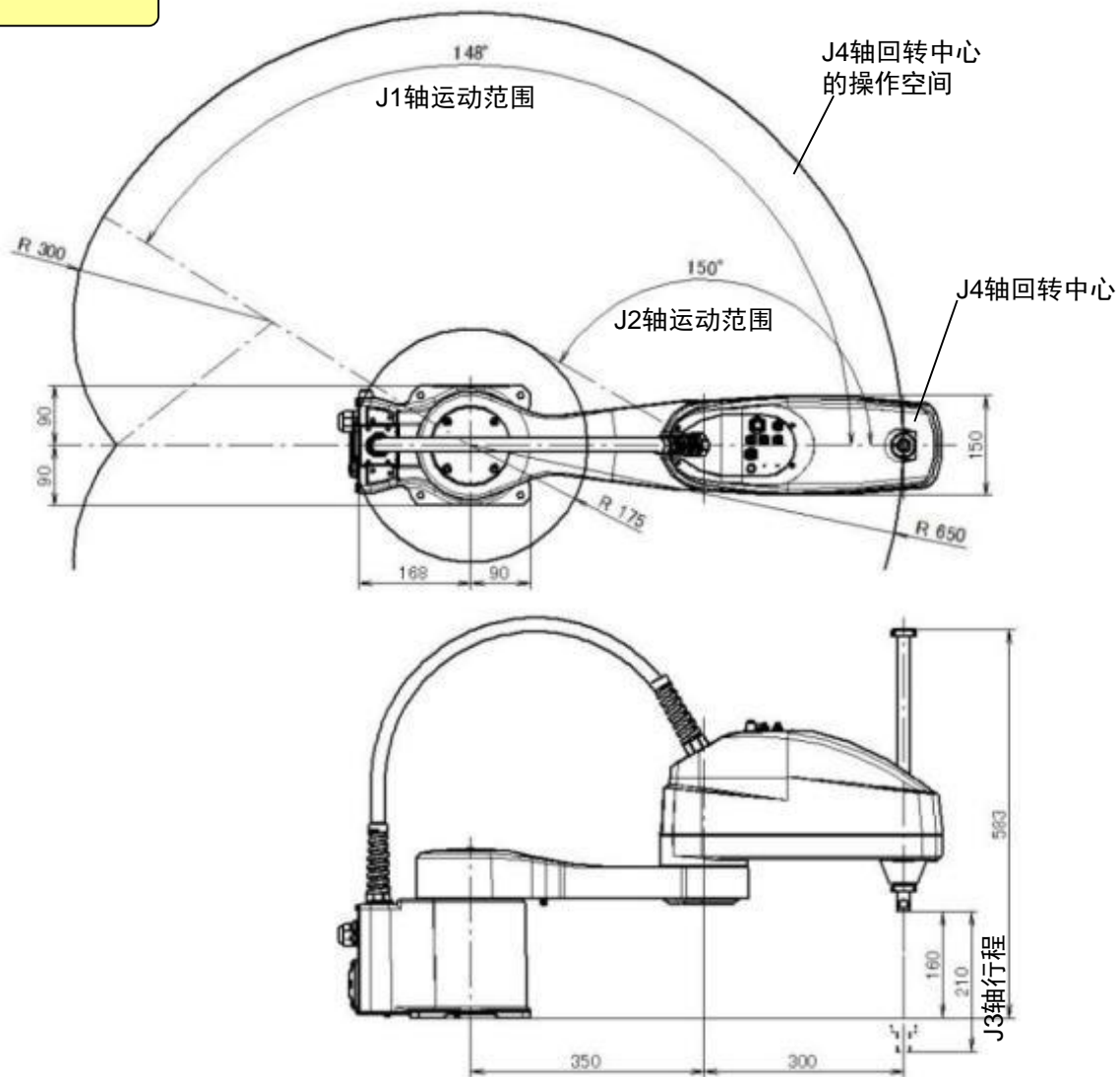
# 运动范围和外形尺寸

SR-31A



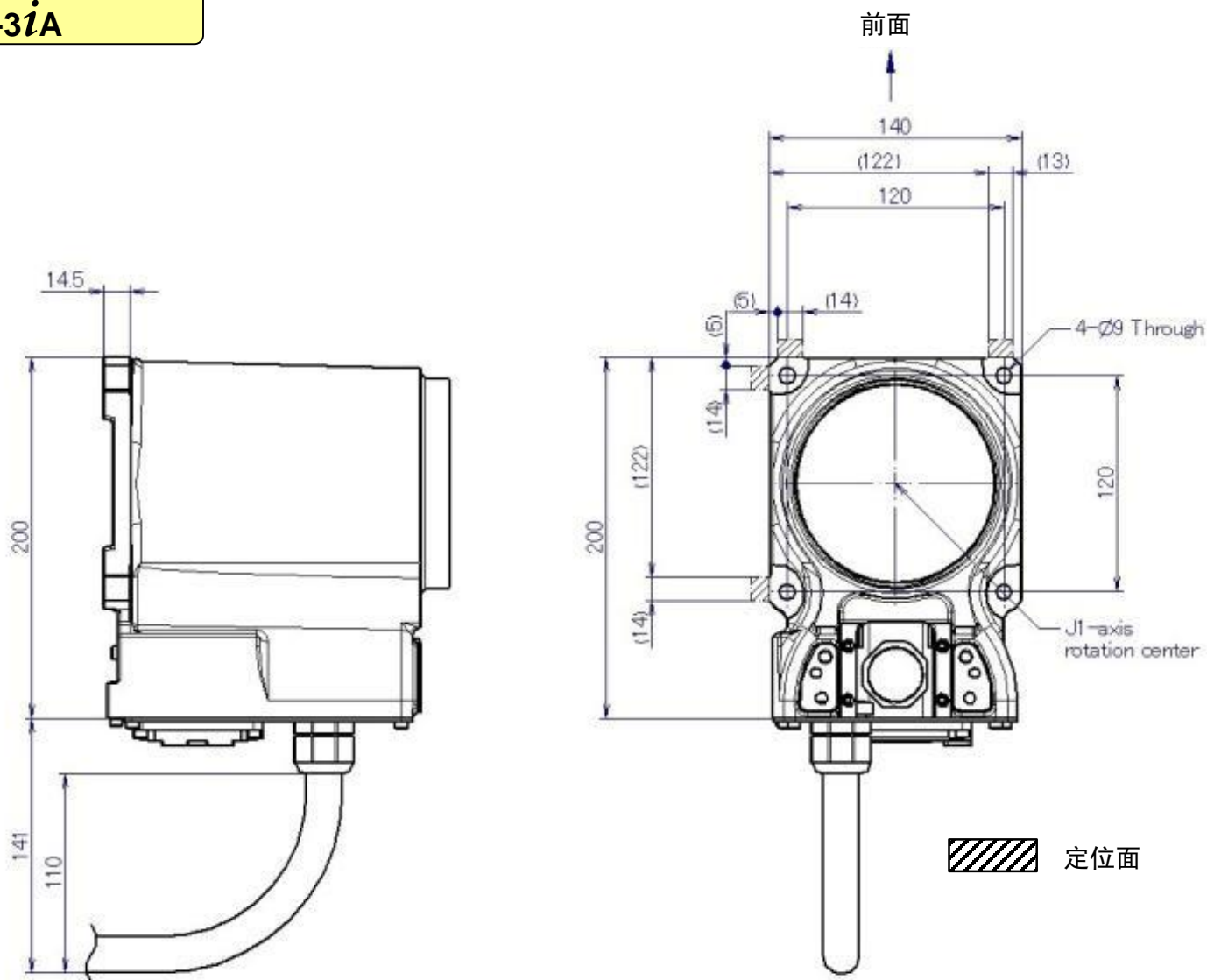
# 运动范围和外形尺寸

SR-6iA



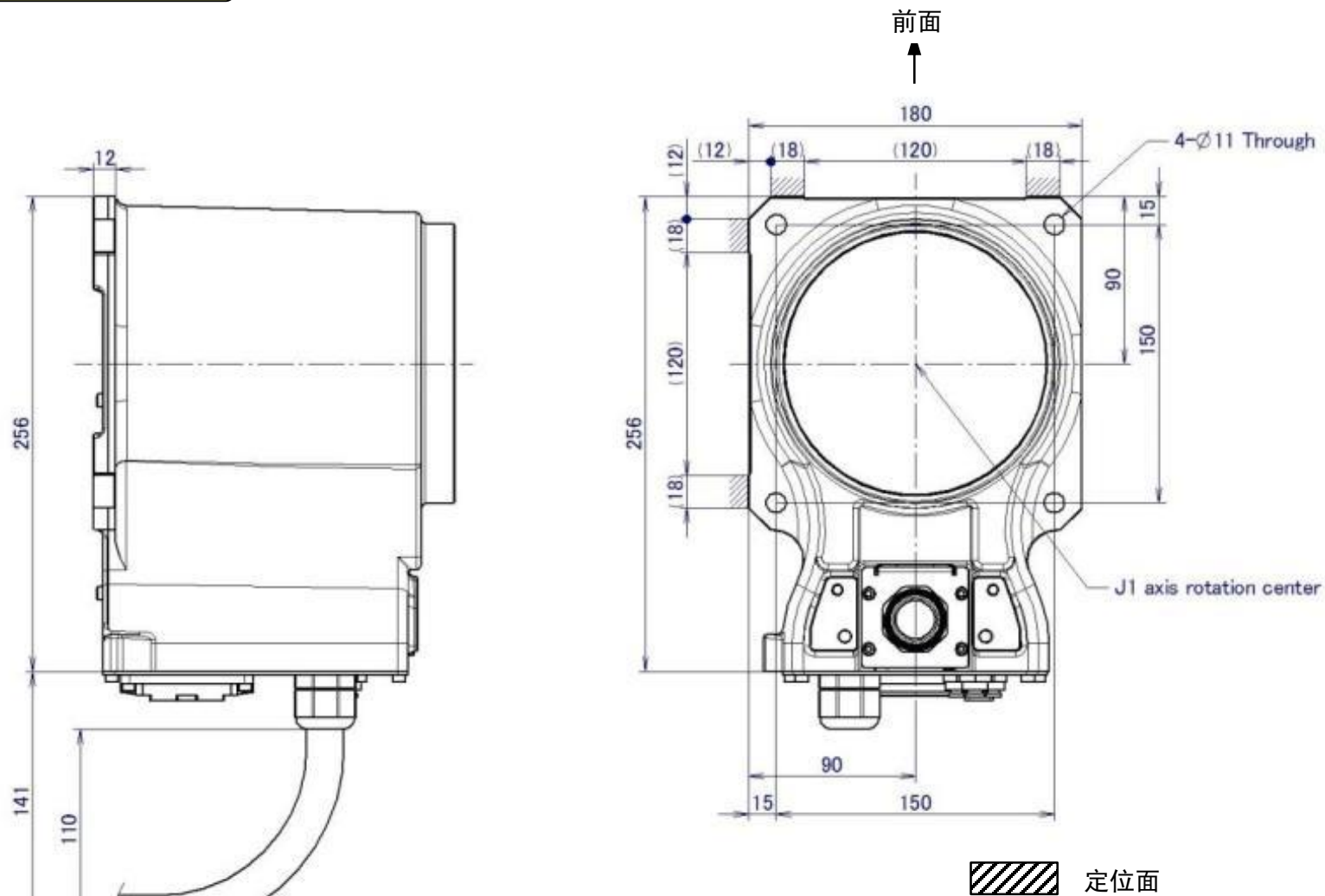
# 机座安装面尺寸

SR-3iA



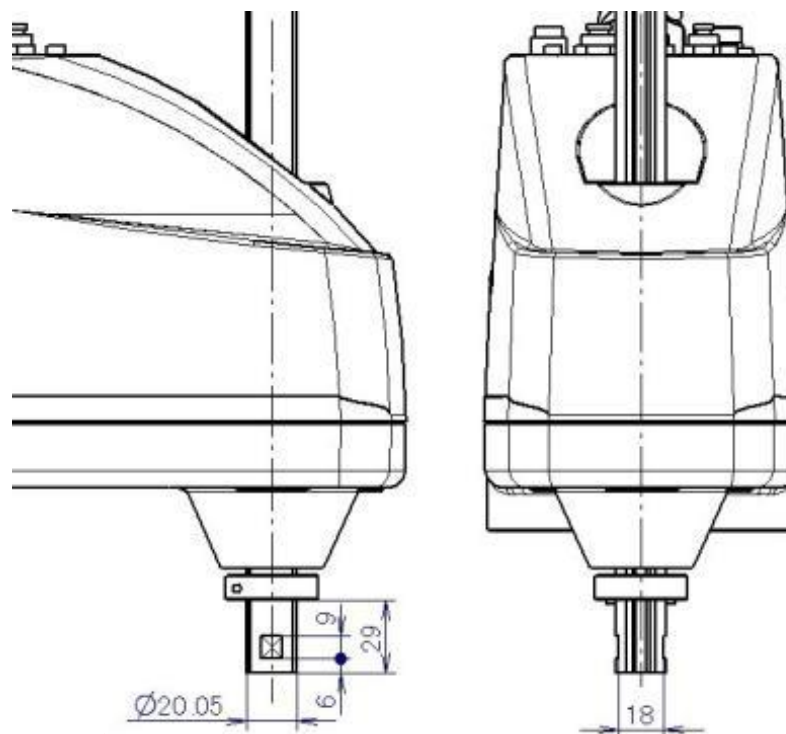
# 机座安装面尺寸

SR-6iA

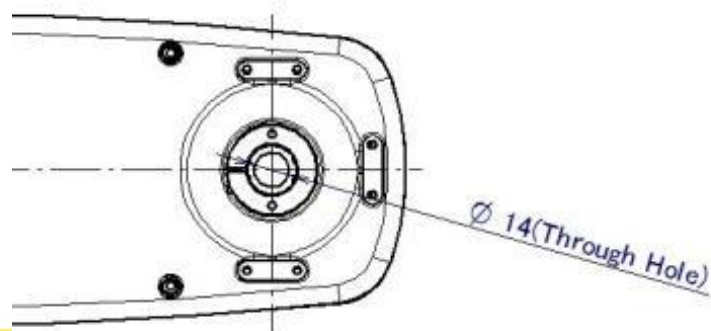


# 末端执行器安装面尺寸

SR-3*i*A, SR-6*i*A



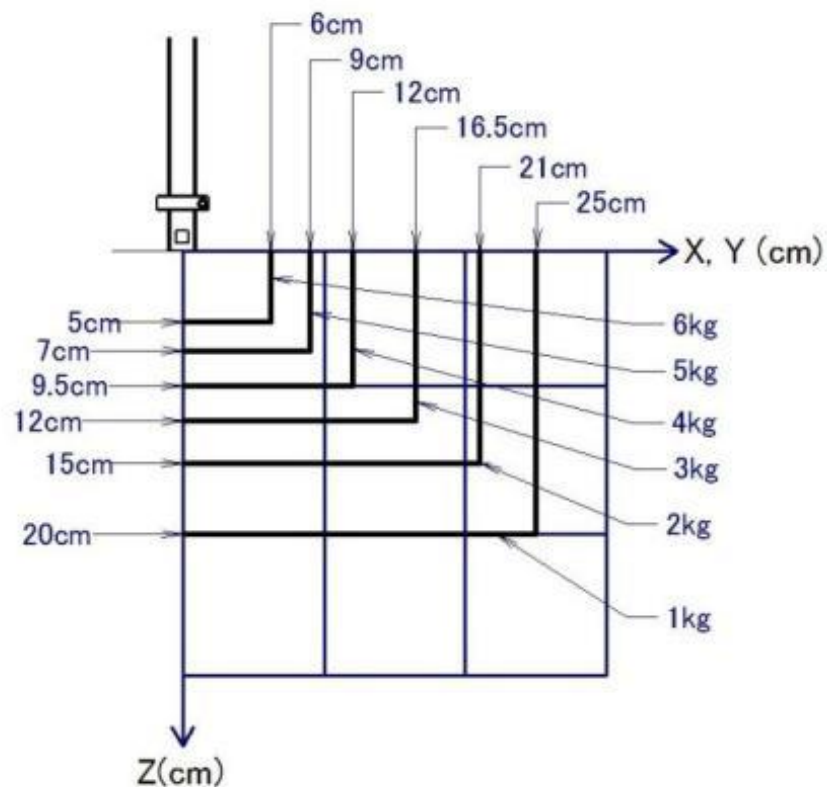
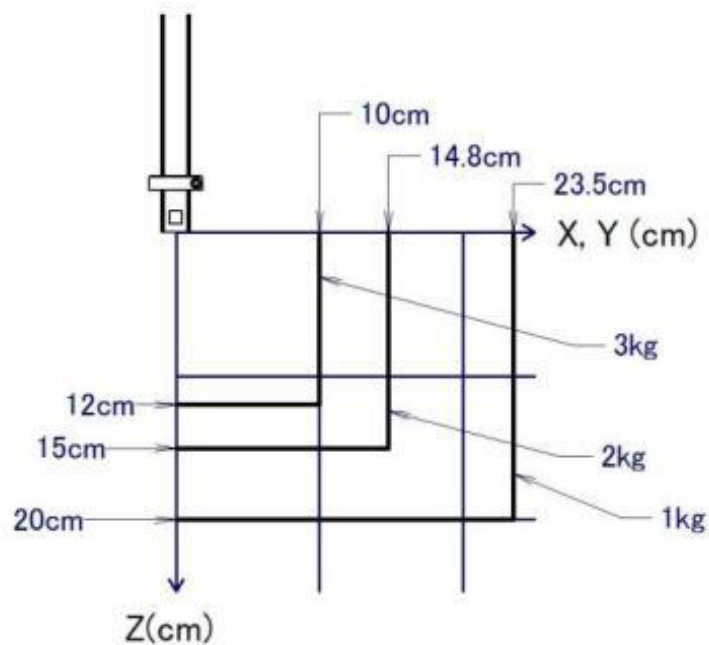
(只针对样机)



# 手腕允许负载曲线图

SR-3iA

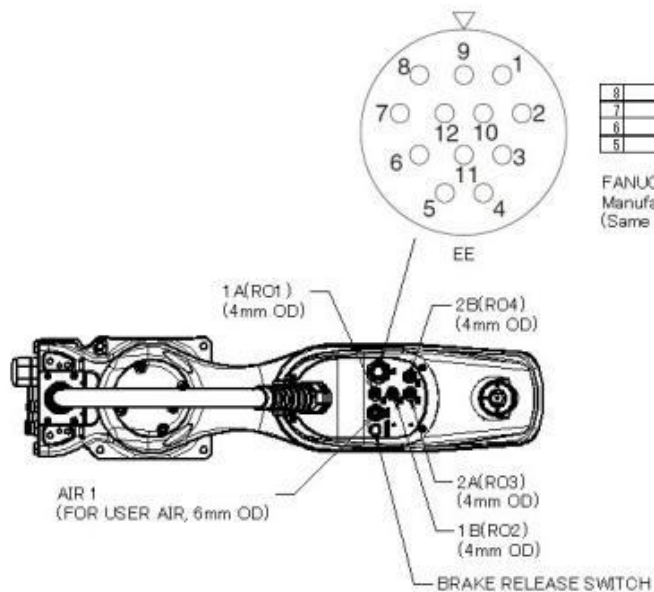
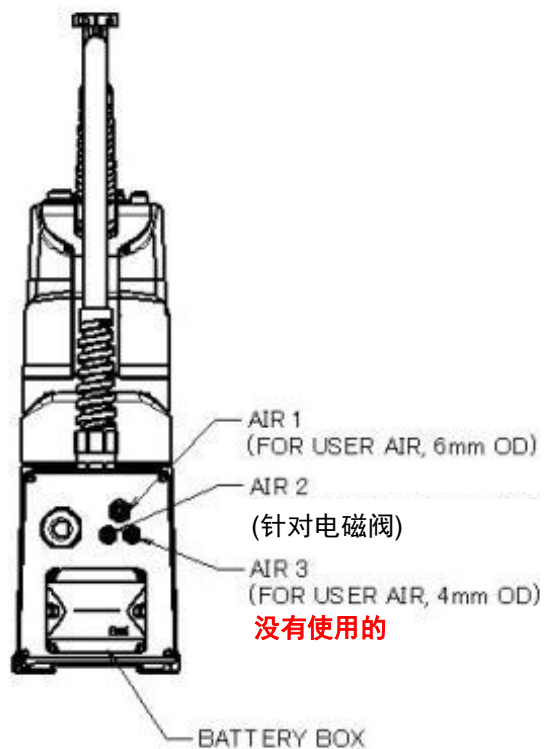
SR-6iA



- 当J3轴位置大于-100mm时，上述曲线代表Z方向的允许偏移量
- 如J3轴位置小于-100mm，Z方向的允许偏移量应减少100mm+J3轴位置

# 空气接口

SR-3*i*A, SR-6*i*A



8	9/24V	1/R1	
7	12	10/PPABN	2/R2
6	11/0V	3/R3	
5	4/R4		

FANUC specification : A63L-0002-0072#12SN  
 Manufacturer specification : RM15WTRZA-12S(71) (Manufactured by HIROSE)  
 (Same specification as LR Mate 200ID)