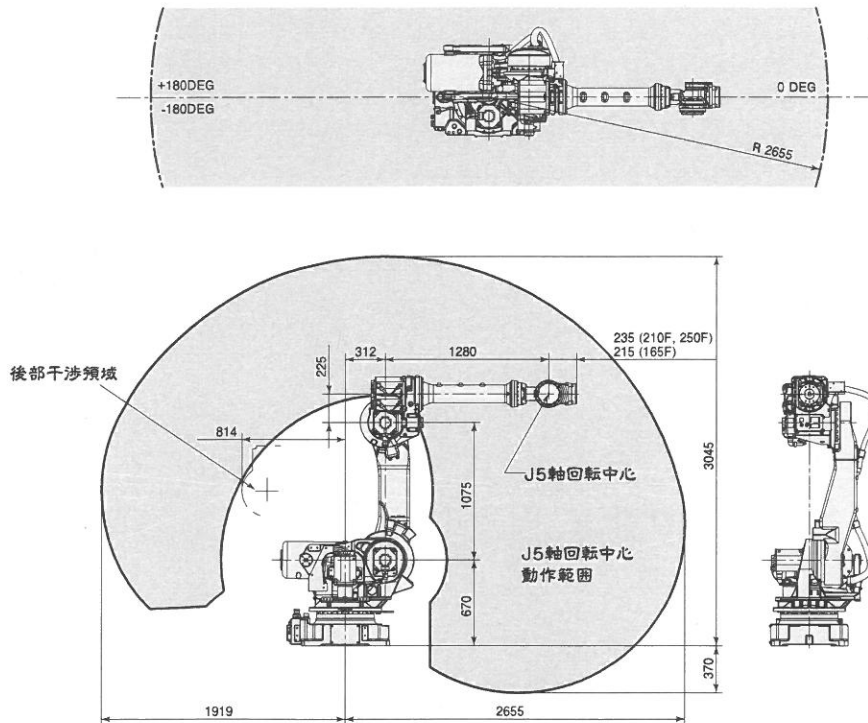


FANUC Robot R-2000iB/165F, 210F, 250F

動作領域 (R-2000iB/165F, 210F, 250F)



仕様

項目		仕様			
		R-2000iB/165F	R-2000iB/210F	R-2000iB/250F	
動作形態		垂直多関節形ロボット			
制御軸		6軸 (J1, J2, J3, J4, J5, J6)			
リーチ		2.66 m	2.66 m	2.66 m	
設置形式		床置			
動作範囲 (最大動作速度)	J1軸旋回	360° (110° /sec)	360° (95° /sec)	360° (95° /sec)	
		6.28 rad (1.92 rad/sec)	6.28 rad (1.66 rad/sec)	6.28 rad (1.66 rad/sec)	
	J2軸回転	136° (110° /sec)	136° (90° /sec)	136° (85° /sec)	
		2.37 rad (1.92 rad/sec)	2.37 rad (1.57 rad/sec)	2.37 rad (1.48 rad/sec)	
	J3軸回転	362° (110° /sec)	362° (95° /sec)	357° (88° /sec)	
		6.32 rad (1.92 rad/sec)	6.32 rad (1.66 rad/sec)	6.23 rad (1.54 rad/sec)	
	注1)	J4軸	720° (150° /sec)	720° (120° /sec)	720° (120° /sec)
		手首回転	12.57 rad (2.62 rad/sec)	12.57 rad (2.09 rad/sec)	12.57 rad (2.09 rad/sec)
J5軸		250° (150° /sec)	250° (120° /sec)	250° (120° /sec)	
手首振り		4.36 rad (2.62 rad/sec)	4.36 rad (2.09 rad/sec)	4.36 rad (2.09 rad/sec)	
J6軸	720° (220° /sec)	720° (190° /sec)	720° (190° /sec)		
	12.57 rad (3.84 rad/sec)	12.57 rad (3.32 rad/sec)	12.57 rad (3.32 rad/sec)		
手首部可搬質量		165 kg	210 kg	250 kg	
J2ベース部可搬質量		550 kg	550 kg	550 kg	
J3アーム部可搬質量		25 kg	25 kg	25 kg	
手首許容負荷 モーメント	J4軸	94 kgf·m	136 kgf·m	141 kgf·m	
		921 N·m	1333 N·m	1382 N·m	
	J5軸	94 kgf·m	136 kgf·m	141 kgf·m	
手首許容負荷 イナーシャ	J4軸	47 kgf·m	72 kgf·m	73 kgf·m	
		461 N·m	706 N·m	715 N·m	
	J5軸	800 kgf·cm·s ²	1440 kgf·cm·s ²	2300 kgf·cm·s ²	
手首許容負荷 イナーシャ	J5軸	78.4 kg·m ²	141.1 kg·m ²	225.4 kg·m ²	
		800 kgf·cm·s ²	1440 kgf·cm·s ²	2300 kgf·cm·s ²	
	J6軸	410 kgf·cm·s ²	800 kgf·cm·s ²	2000 kgf·cm·s ²	
駆動方式		ACサーボモータによる電気サーボ駆動			
位置繰返し精度		± 0.2 mm	± 0.3 mm	± 0.3 mm	
ロボット質量 注2)		1,170 kg	1,240kg	1,270 kg	
設置条件		周囲温度: 0~45°C 周囲湿度: 通常75%RH以下 短期 (1ヶ月以内) 95%RH以下 注3) 振動値: 0.5G以下			

注1) 短い動作では各軸の最高速度に達しないことがあります。

注2) 制御部質量を含みません。

注3) 結露しないこと。