

# FANUC

## 真正的工业协作机器人



## Robot CR*X* Series

8年\*  
免维护



### 可靠性

- 基于FANUC多年累积的伺服电机及机器人生产经验，专为工业制造领域设计，实现高可靠性



### 便捷使用

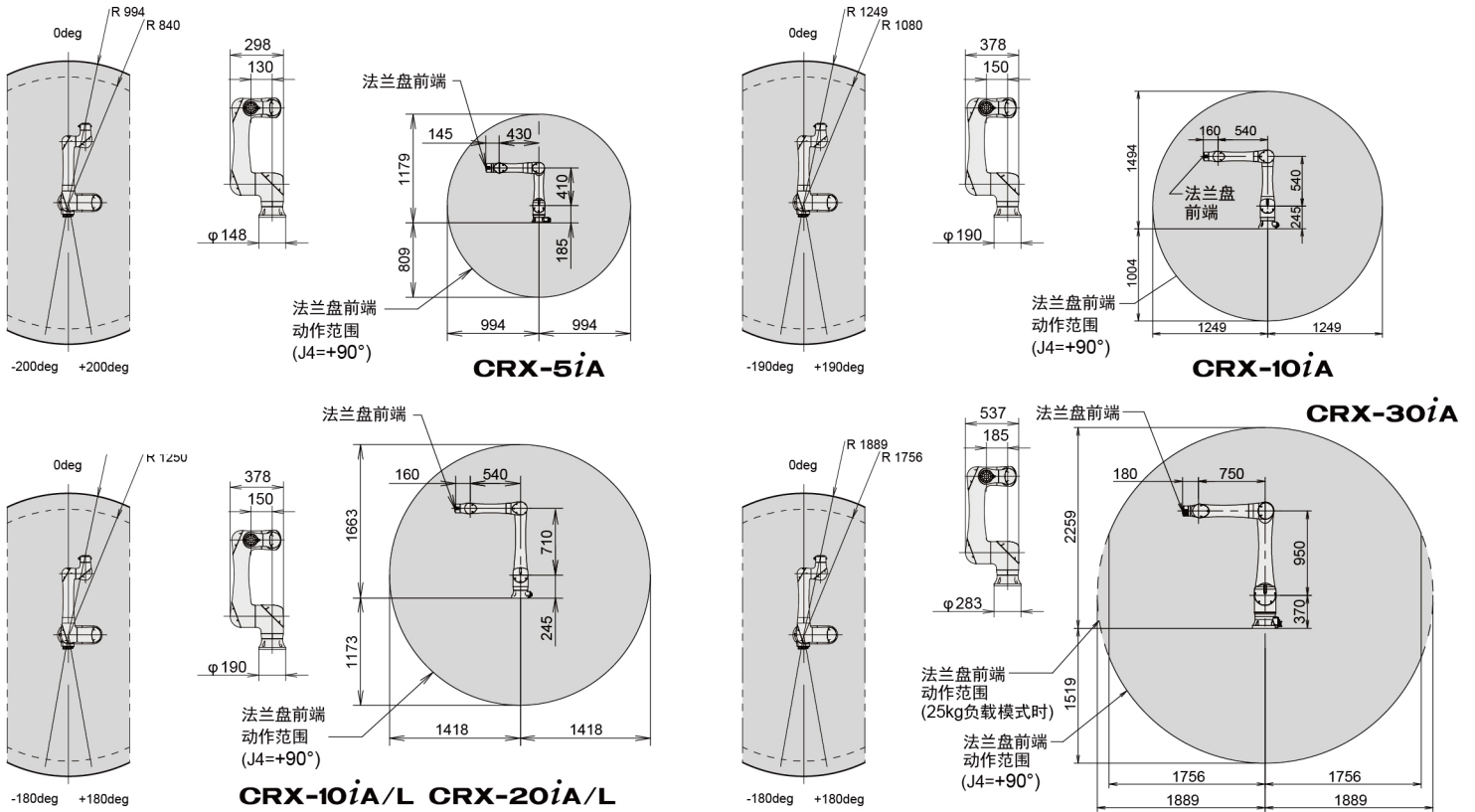
- 轻型手臂与轻型紧凑的R-30*i*B Mini Plus控制装置无需起重机即可安装
- 通过拖动示教和新的用户界面进行直观的操作，使示教变得简单
- J3轴（CRX-10*i*A/L, 20*i*A/L, 30*i*A）可实现钟摆动作，方便到达后方动作区域
- 可以使用如*i*RVision（内置视觉）及*i*RPickTool等各种智能化功能



### 安全性

- 人的轻微触碰会使机器人安全地自动停止
-

# 动作范围



		CRX-5iA	CRX-10iA	CRX-10iA/L	CRX-20iA/L	CRX-30iA
控制轴数		6轴 (J1, J2, J3, J4, J5, J6)				
可达半径		994 mm	1249 mm	1418 mm	1756 mm	1756 mm (1889 mm 注释6)
安装方式 (注释1)		地面安装、顶吊安装、倾斜角安装				
动作范围 (最高速度) (注释2)	J1轴	400° (150°/s) 6.98 rad (2.62 rad/s)	380° (120°/s) 6.63 rad (2.09 rad/s)	360° (120°/s) 6.28 rad (2.09 rad/s)	360° (80°/s) 6.28 rad (1.40 rad/s)	360° (80°/s) 6.28 rad (1.40 rad/s)
	J2轴	360° (150°/s) 6.28 rad (2.62 rad/s)	360° (120°/s) 6.28 rad (2.09 rad/s)	360° (80°/s) 6.28 rad (1.40 rad/s)	360° (80°/s) 6.28 rad (1.40 rad/s)	360° (80°/s) 6.28 rad (1.40 rad/s)
	J3轴	635° (180°/s) 11.08 rad (3.14 rad/s)	570° (180°/s) 9.95 rad (3.14 rad/s)	540° (180°/s) 9.42 rad (3.14 rad/s)	540° (120°/s) 9.42 rad (2.09 rad/s)	540° (120°/s) 9.42 rad (2.09 rad/s)
	J4轴	380° (225°/s) 6.63 rad (3.93 rad/s)	380° (180°/s) 6.63 rad (3.14 rad/s)	380° (112°/s) 6.63 rad (1.95 rad/s)	380° (180°/s) 6.63 rad (3.14 rad/s)	380° (180°/s) 6.63 rad (3.14 rad/s)
	J5轴	360° (225°/s) 6.28 rad (3.93 rad/s)	360° (180°/s) 6.28 rad (3.14 rad/s)	360° (90°/s) 6.28 rad (1.57 rad/s)	360° (180°/s) 6.28 rad (3.14 rad/s)	360° (180°/s) 6.28 rad (3.14 rad/s)
	J6轴	450° (225°/s) 7.85 rad (4.45 rad/s)	450° (180°/s) 7.85 rad (3.14 rad/s)	450° (112°/s) 7.85 rad (1.95 rad/s)	450° (180°/s) 7.85 rad (3.14 rad/s)	450° (180°/s) 7.85 rad (3.14 rad/s)
最高速度 (注释2,3)	协同模式 高速模式	2000 mm/s		1000 mm/s	1000 mm/s	2000 mm/s
手腕部可搬运质量	J4轴	5 kg	10 kg	20 kg	30 kg (25 kg 注释7)	15.0 Nm (100.0 Nm 注释8)
手腕允许负载转矩	J5轴	19.0 Nm	34.8 Nm	70.0 Nm	15.0 Nm	85.0 Nm
	J6轴	15.4 Nm	26.0 Nm	64.0 Nm	32.0 Nm	32.0 Nm
	J4轴	6.7 Nm	11.0 Nm	30.0 Nm	4.70 kg·m <sup>2</sup>	4.70 kg·m <sup>2</sup>
手腕允许负载 转动惯量	J5轴	0.77 kg·m <sup>2</sup>	1.28 kg·m <sup>2</sup>	4.00 kg·m <sup>2</sup>	4.00 kg·m <sup>2</sup>	4.00 kg·m <sup>2</sup>
	J6轴	0.50 kg·m <sup>2</sup>	0.90 kg·m <sup>2</sup>	2.00 kg·m <sup>2</sup>	2.00 kg·m <sup>2</sup>	2.00 kg·m <sup>2</sup>
	J4轴	0.10 kg·m <sup>2</sup>	0.30 kg·m <sup>2</sup>	2.00 kg·m <sup>2</sup>	±0.05 mm	±0.05 mm
重复定位精度 (注释4)	±0.03 mm					
机器人质量 (注释5)	25 kg		40 kg	41 kg	135 kg	
机器人防护等级	IP67					
安装条件	环境温度: 0 ~ 45°C			振动加速度: 4.9m/s <sup>2</sup> (0.5G) 以下		
	环境湿度: 通常在75%RH以下(无结露现象)			短期95%RH以下 (一个月以内)		
控制装置 R-30iB Mini Plus	电源	AC 100 ~ 120V、AC200 ~ 240V 单相, 50/60Hz				
	质量	20 kg				
TP线	尺寸(宽×深×高)	410 × 277 × 370 mm				
	防护等级	IP54				
RCC电缆规格	5m、10m、20m					
可选通讯方式	1m、4m、7m、14m (本体自带1.5m, 可组合至最大长度18m)					
可选通讯方式	EtherNet/IP, EtherNet/IP safety adapter, PROFINET, PROFINET safety, CC-link, FL-net safety, EtherCAT slave, DeviceNet, CC-link IE FIELD, PROFIBUS, DeviceNet safety					

注释\* 1. 使用工况需符合技术手册相关条款  
2. 每年工作时间按3840小时计算, 超出则相应缩短  
注释1) 倾斜角安装时, 根据负载质量的不同, 动作范围受到限制。  
注释2) 短距离移动时有可能达不到最高速度。

注释3) 需根据系统的风险评估来确定动作速度。  
注释4) 符合ISO9283标准。  
注释5) 不包含控制装置的质量。  
注释6) 不包含控制装置的质量。

注释7) 选择25kg负载模式时, 动作范围扩大。(CRX-30iA)  
注释8) 选择25kg负载模式时的J4轴允许负载转矩。(CRX-30iA)

**FANUC**  
上海发那科机器人有限公司  
SHANGHAI-FANUC Robotics CO.,LTD.

上海宝山区富联路1500号 No.1500 Fulian Road, BaoShan District, Shanghai  
电话: 021-50327700 Tel: 021-50327700  
邮编: 201906 Zip: 201906

