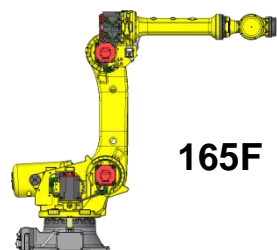


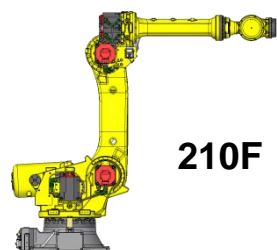
FANUC机器人 R-2000*i*C/270F

R-2000*i*C 系列机型

标准型

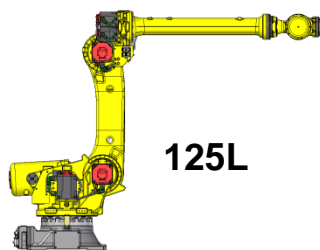


165F



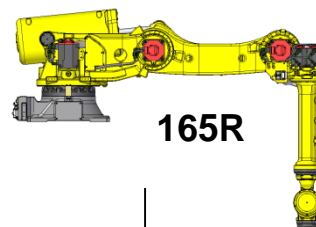
210F

长臂型

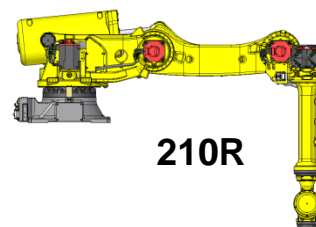


125L

棚置式

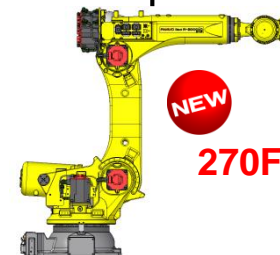


165R



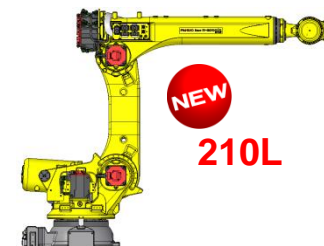
210R

高负载型



NEW

270F



NEW

210L

R-2000iC/270F 特性



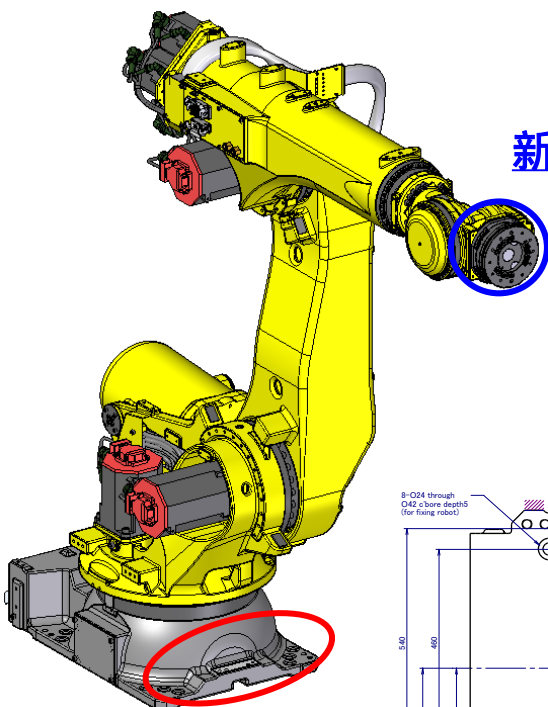
R-2000iC/270F

- ◆ R-2000iB/250F的进化版
- ◆ 手腕负载**270** kg
- ◆ 增强了惯性力矩
- ◆ 动作范围广，可达半径**2655** mm
- ◆ 优化了机械部件，以提高刚性

R-2000*i*C/270F 性能的提升

		R-2000 <i>i</i> B/250F	R-2000 <i>i</i> C/270F	对比
手腕部最大负载 [kg]		250	270	8% ↑
可达半径 [mm]		2655	2655	-
最大速度 [deg/sec]	J1	95	105	11% ↑
	J2	85	90	6% ↑
	J3	88	85	3% ↓
	J4	120	120	-
	J5	120	120	-
	J6	190	200	5% ↑
手腕允许负载 转矩 [Nm]	J4	1382	1730	25% ↑
	J5	1382	1730	26% ↑
	J6	715	900	26% ↑
手腕允许负载 惯量 [kgm ²]	J4	225.4	320	42% ↑
	J5	225.4	320	42% ↑
	J6	196	230	17% ↑
机器人重量 [kg]		1270	1320	4% ↑

与R-2000iC/165F,210F的兼容性和区别

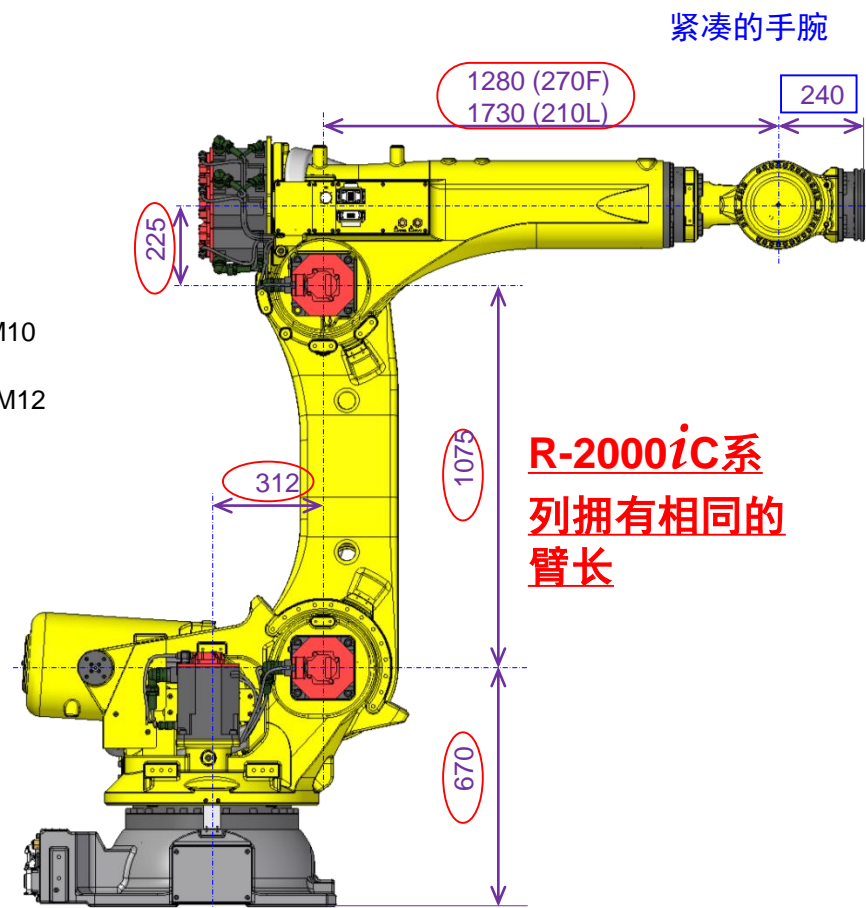
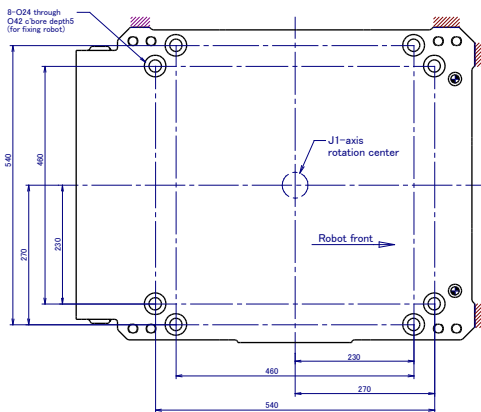


新型法兰样式

PCD160 10-M10

R-2000iC/165F,210F : PCD125 10-M10

M-900iB/360,280L : PCD200 6-M12



**和R-2000iC/165F,210F and M-900iB/360
具有相同的安装方式**

规格

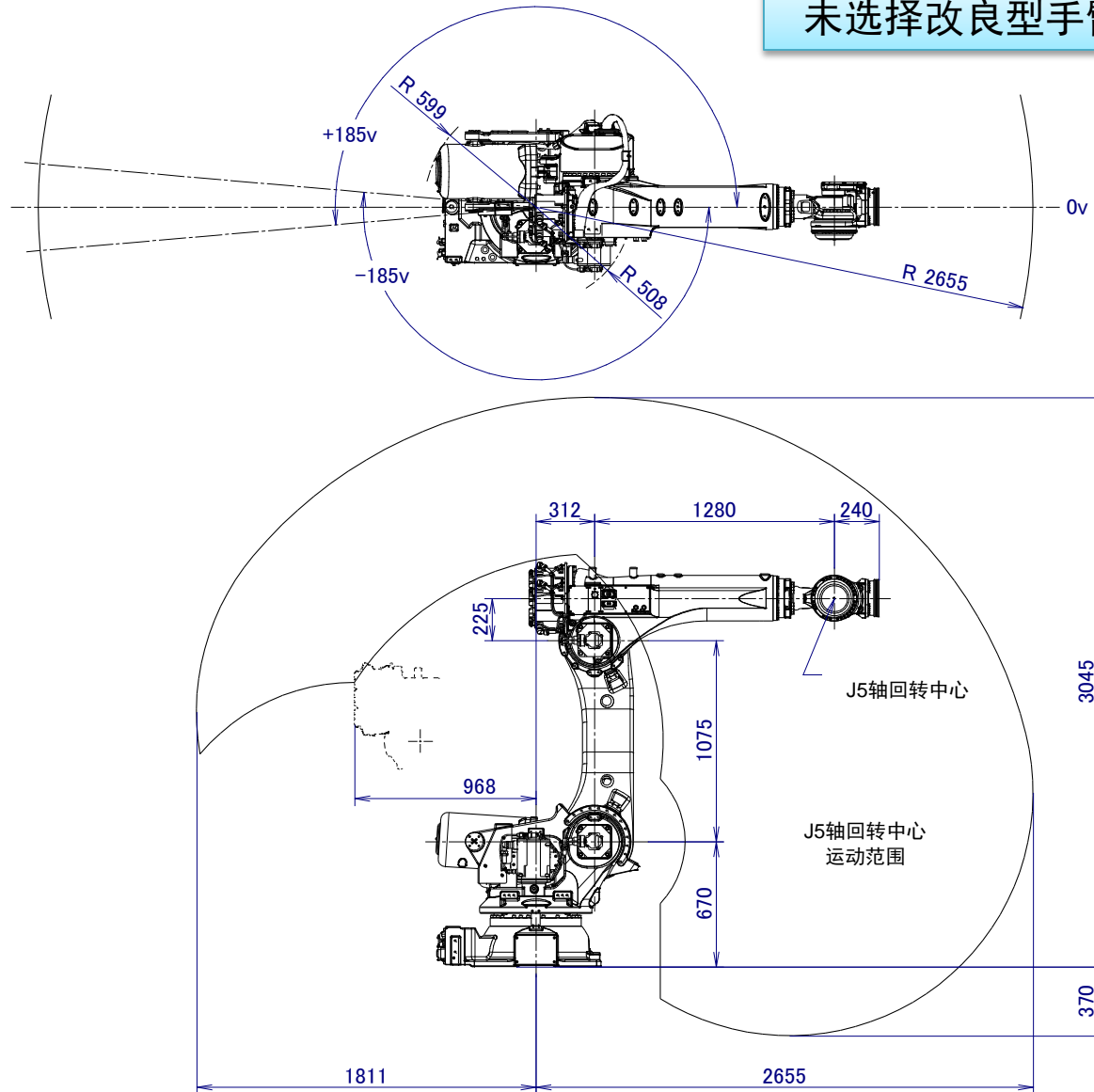
型号	R-2000iC/270F					
机构	多关节型机器人					
控制轴数	6 轴 (J1, J2, J3, J4, J5, J6)					
可达半径	2655 mm					
安装方式	地面安装					
动作范围 (注释1) (最高速度)	J1	370° (105°/s)	J2	136° (90°/s)	J3	312° (85°/s)
	J4	720° (120°/s)	J5	250° (120°/s)	J6	720° (200°/s)
手腕部最高运动速度	3000 mm/s					
手腕部最大负载	270 kg					
J3手臂部最大负载	外壳上最大负载 50 kg, 手臂上最大负载 40 kg, 两者相加不能超过 50 kg					
手腕允许负载转矩	J4	1730 Nm	J5	1730 Nm	J6	900 Nm
手腕允许负载惯量	J4	320 kgm ²	J5	320 kgm ²	J6	230 kgm ²
驱动方式	交流伺服电机驱动					
重复定位精度	±0.05 mm					
机器人质量 (注释2)	1320 kg					
输入电源功率 (平均功耗)	15 kVA (3 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。					



防尘和防液性能

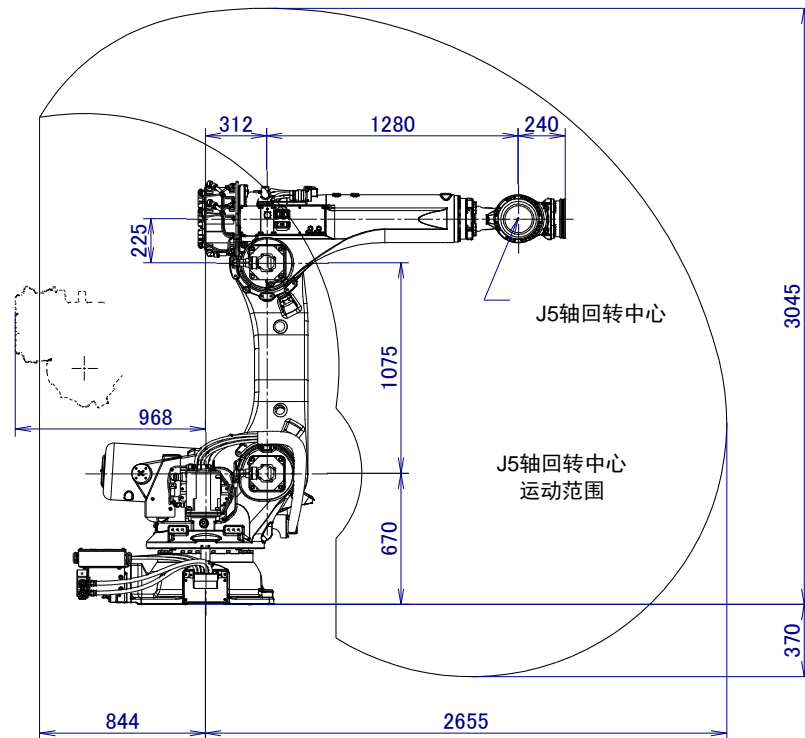
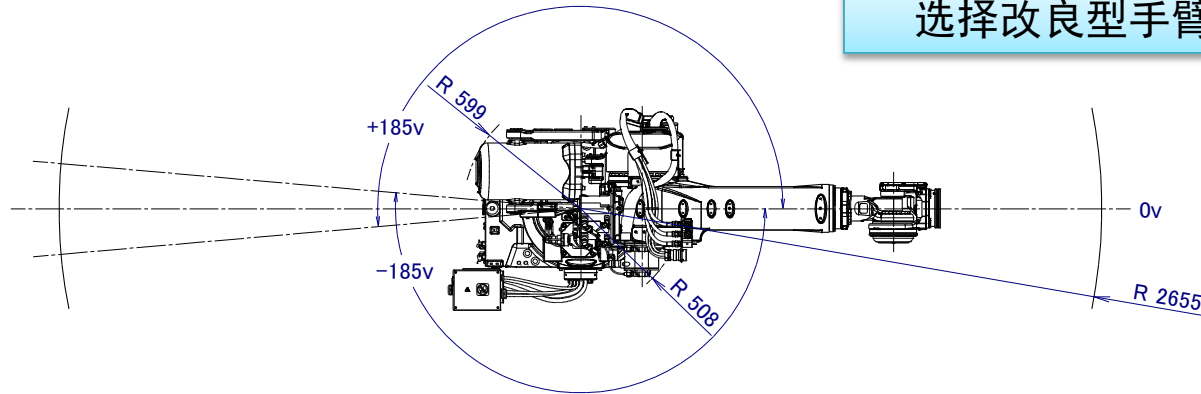
运动范围和外形尺寸

未选择改良型手臂(Solution Arm)

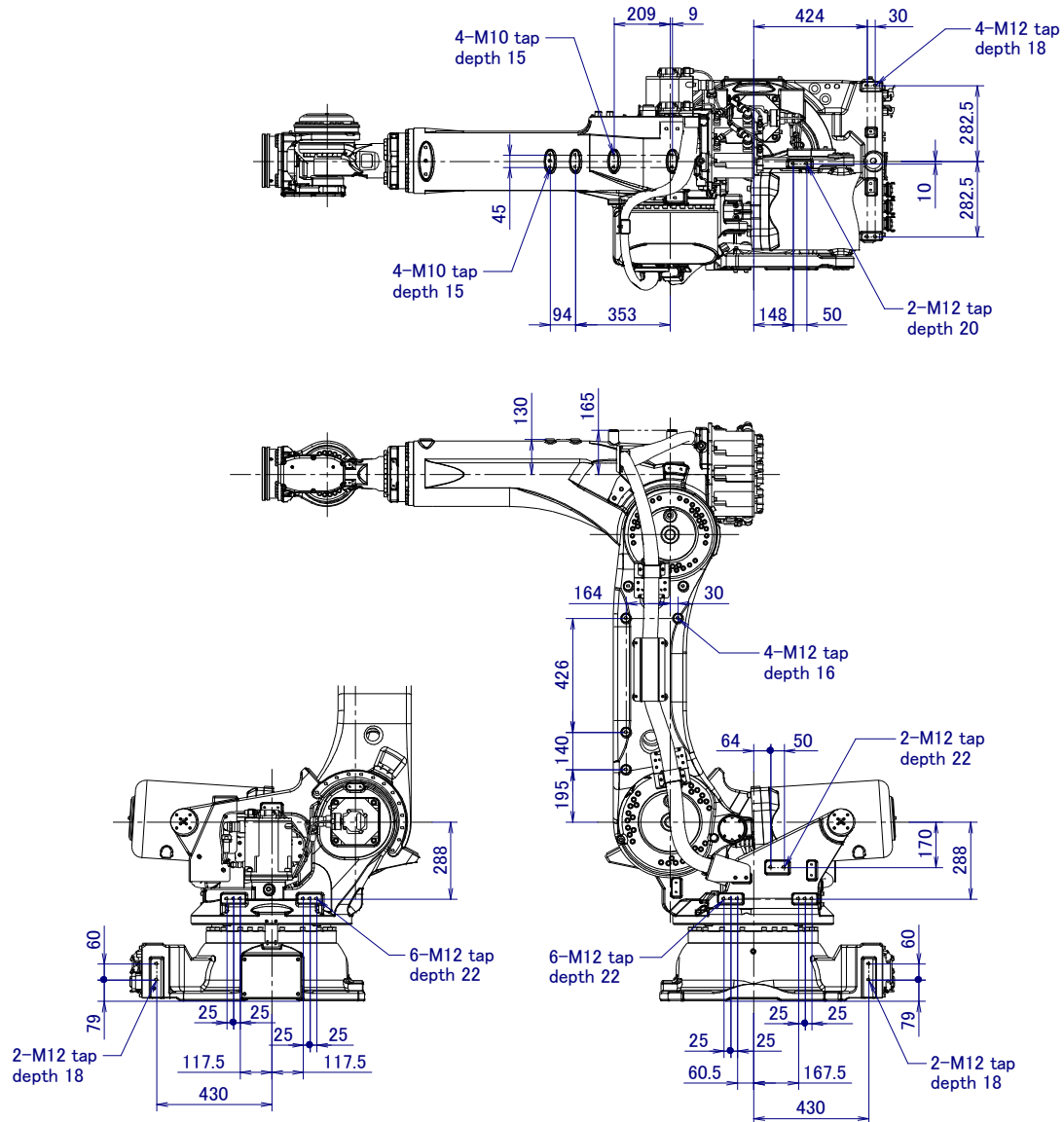


运动范围和外形尺寸

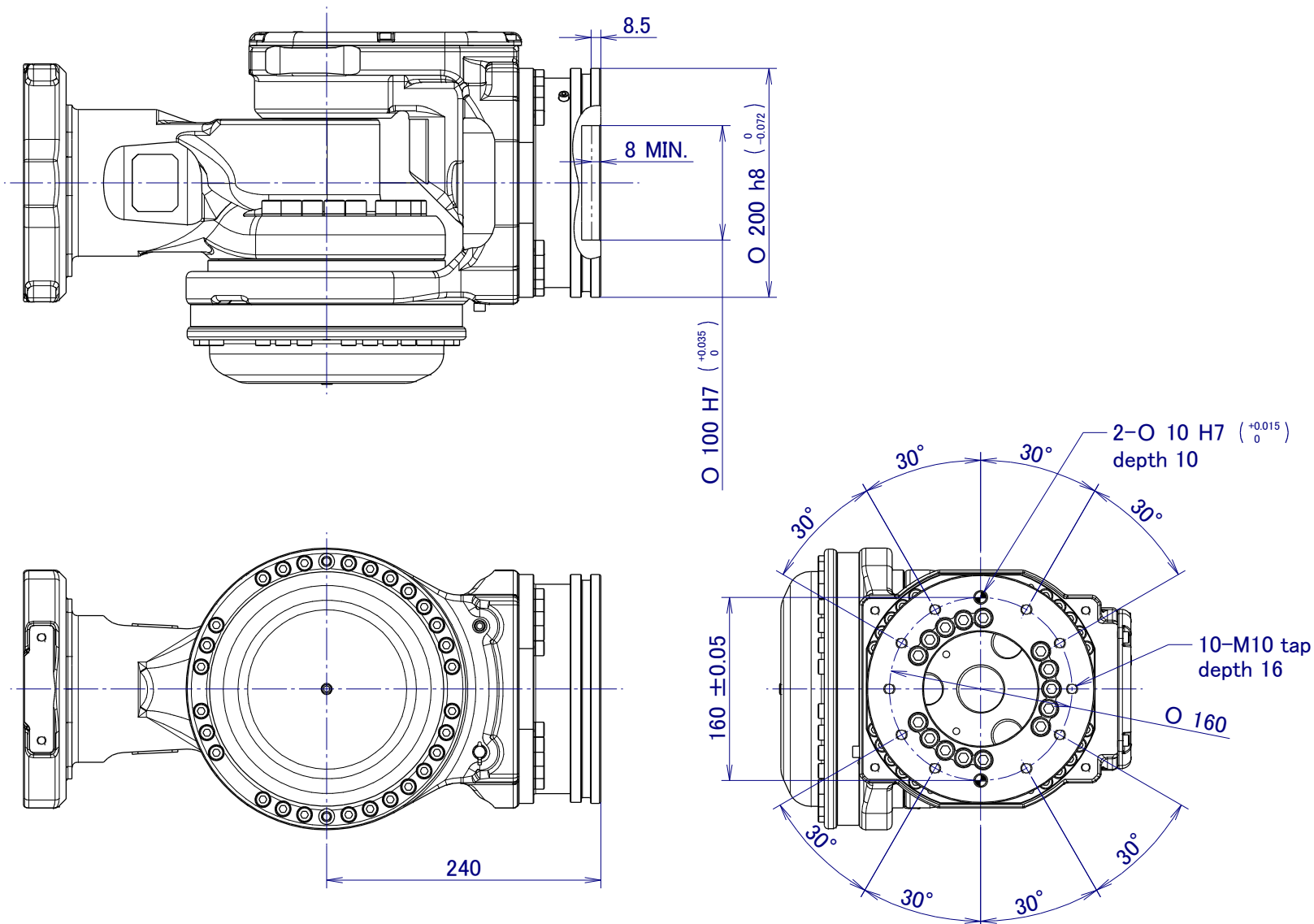
选择改良型手臂(Solution Arm)



设备安装面尺寸

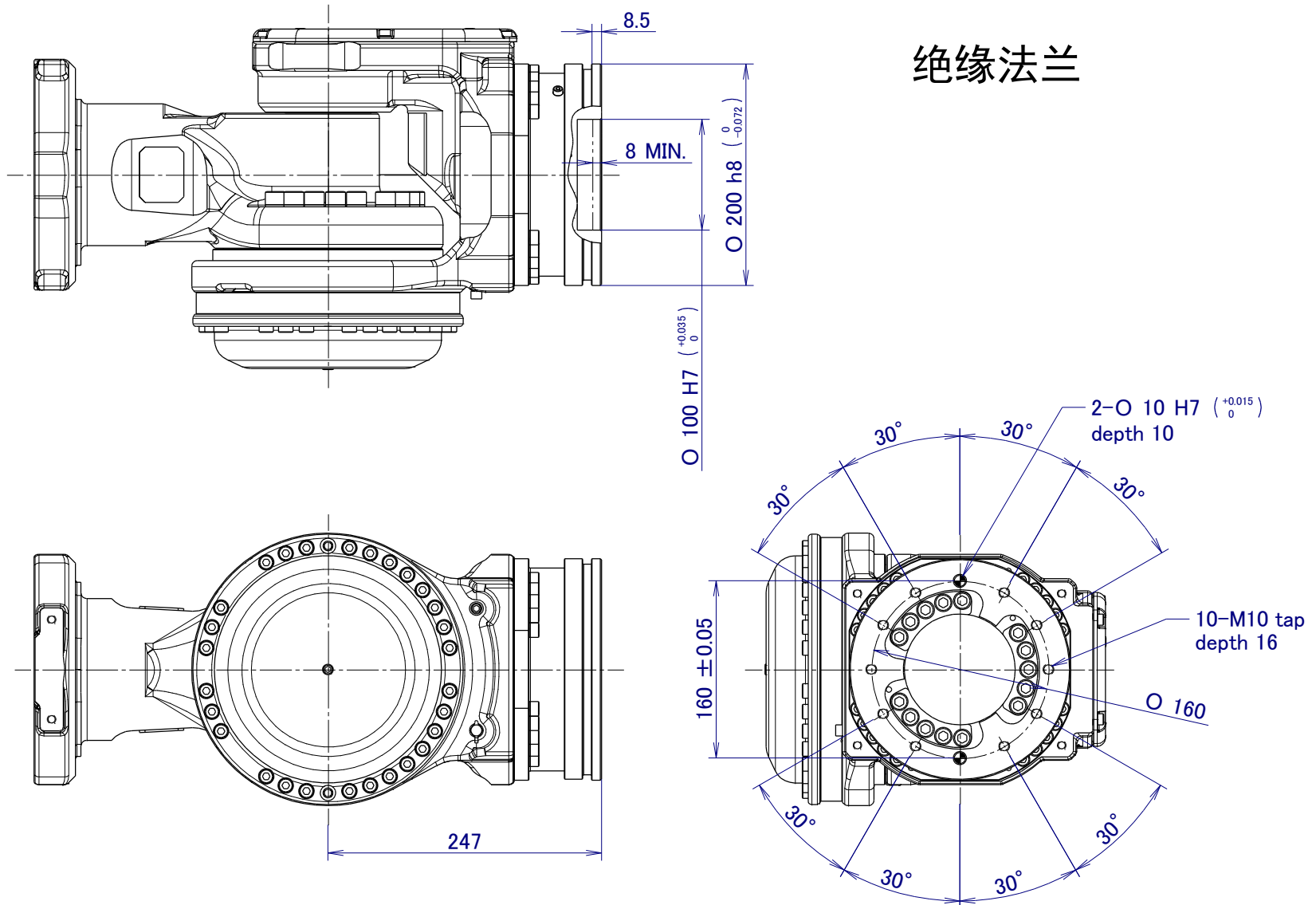


末端执行器安装面尺寸

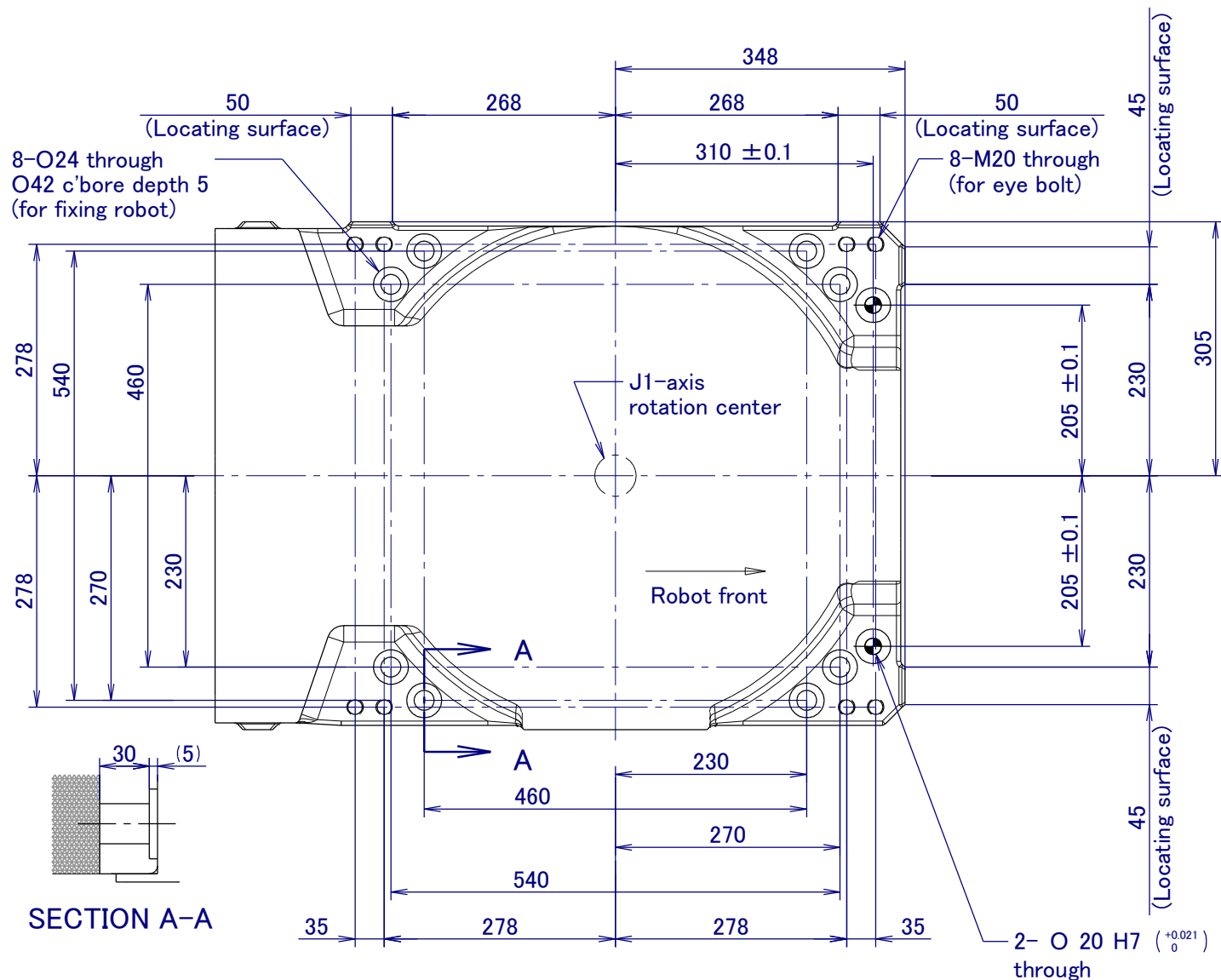


末端执行器安装面尺寸

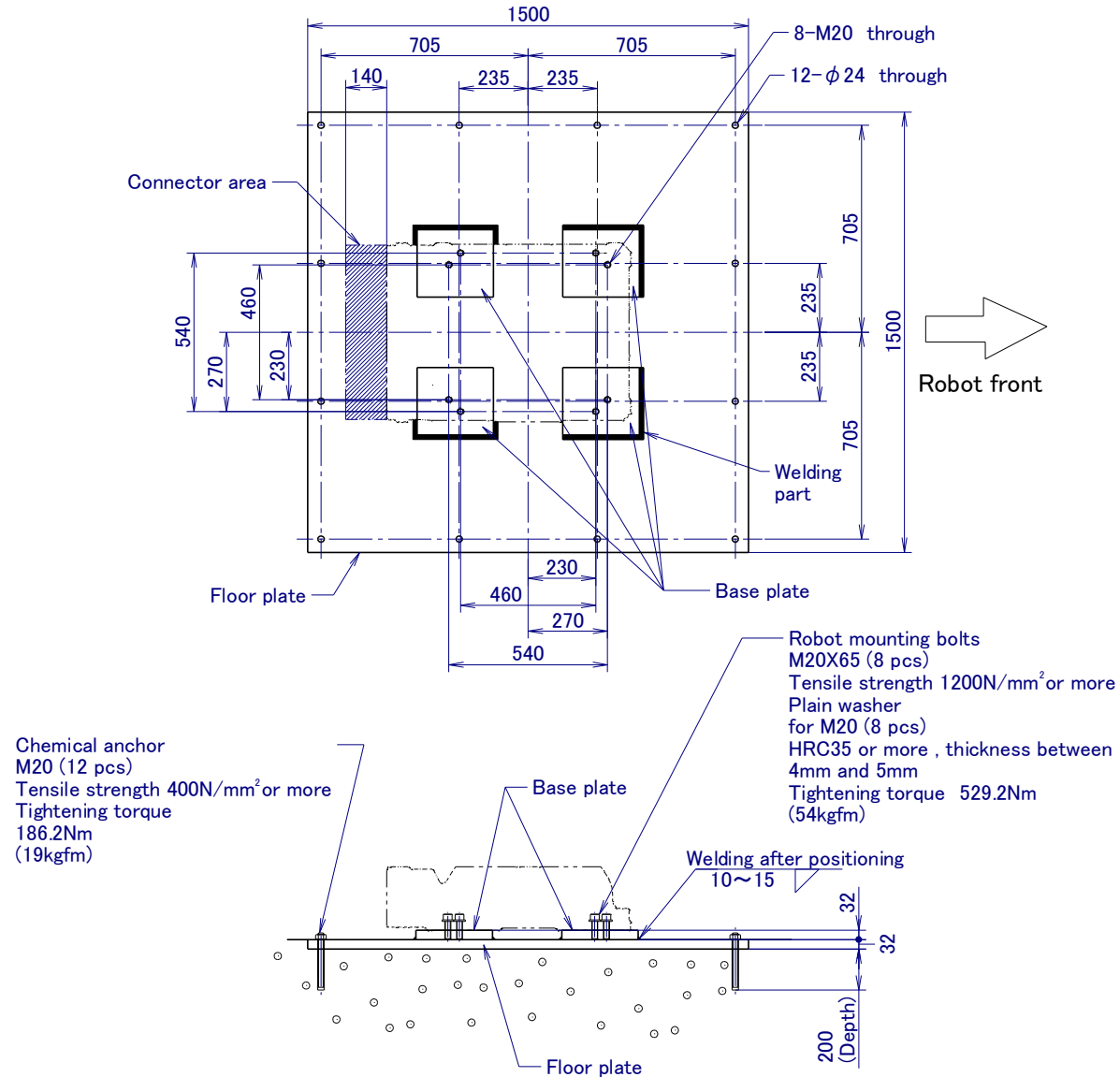
绝缘法兰



机座安装面尺寸

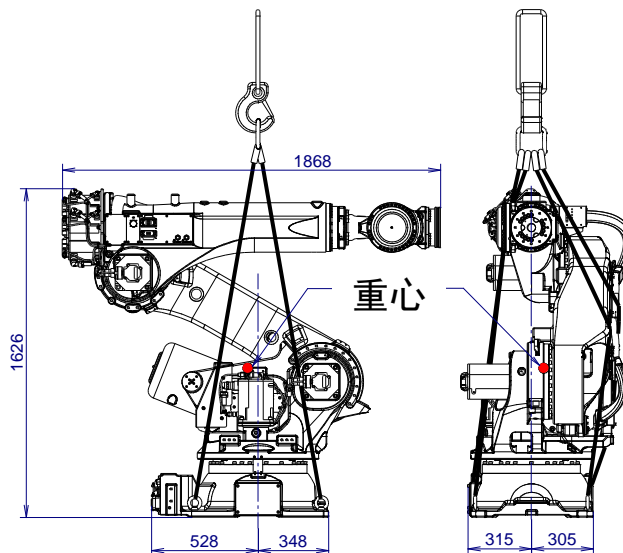


标准安装底板尺寸



运送方式

吊车运送



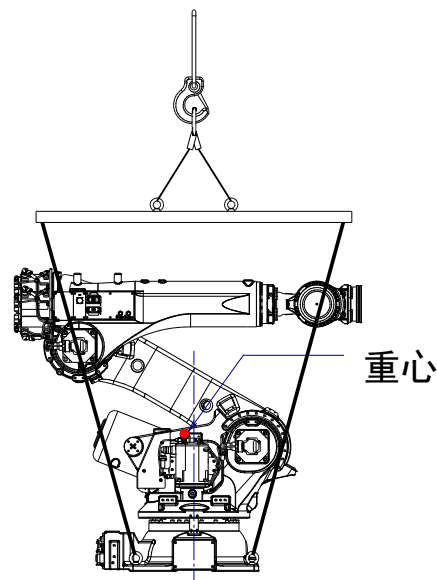
机器人运送姿势

- J1: 0°或±180°
- J2: -60°
- J3: 0°
- J4: 0°
- J5: 0°
- J6: 0°

吊车 最小载荷：2.5吨
吊索 最小载荷：1.0吨/根

注意事项

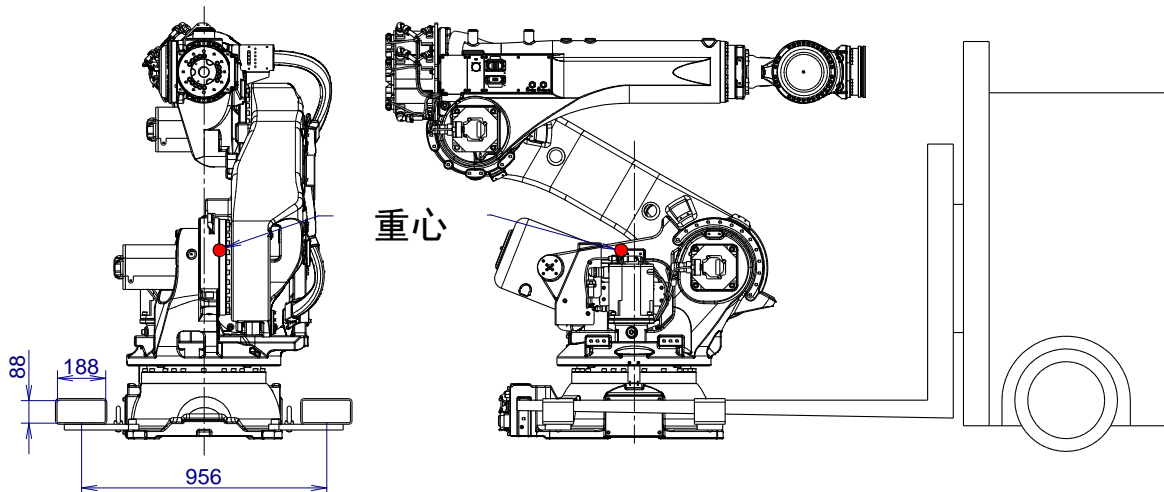
- 1) 机器人重量 1320 kg
- 2) 吊环螺钉应符合JIS B 1168要求
- 3) 使用4个吊环螺钉，4根吊索



运送方式

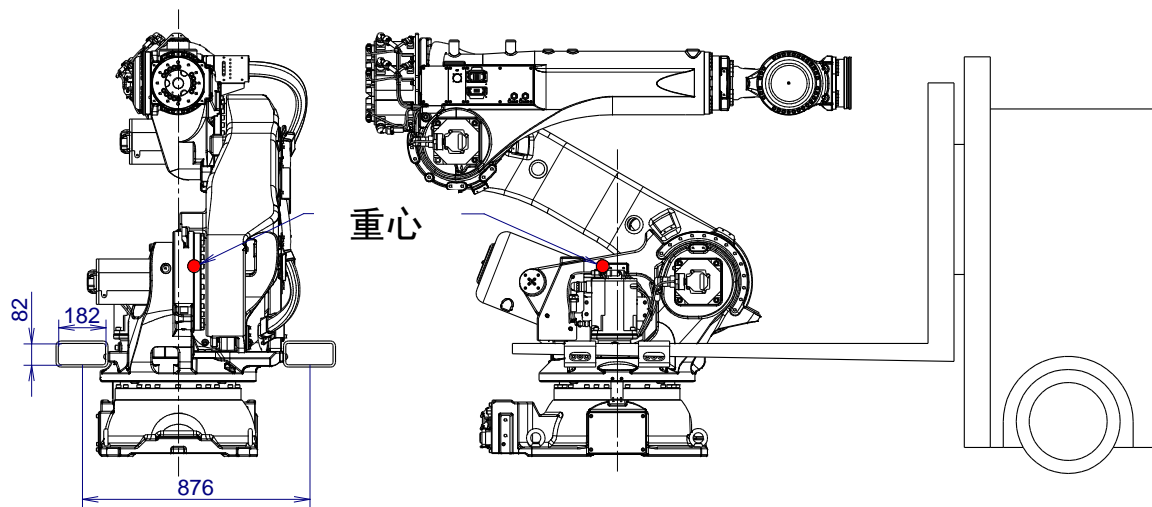
叉车运送

叉车最小载荷：2.5吨



使用J1机座
机器人运送姿势

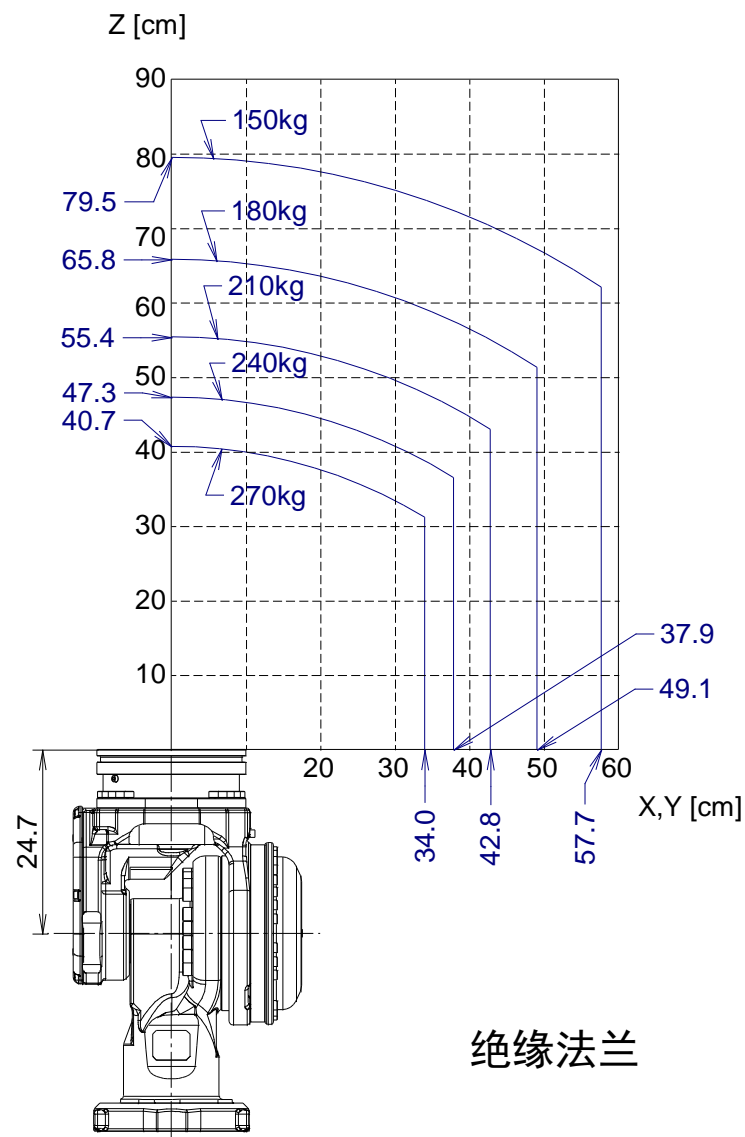
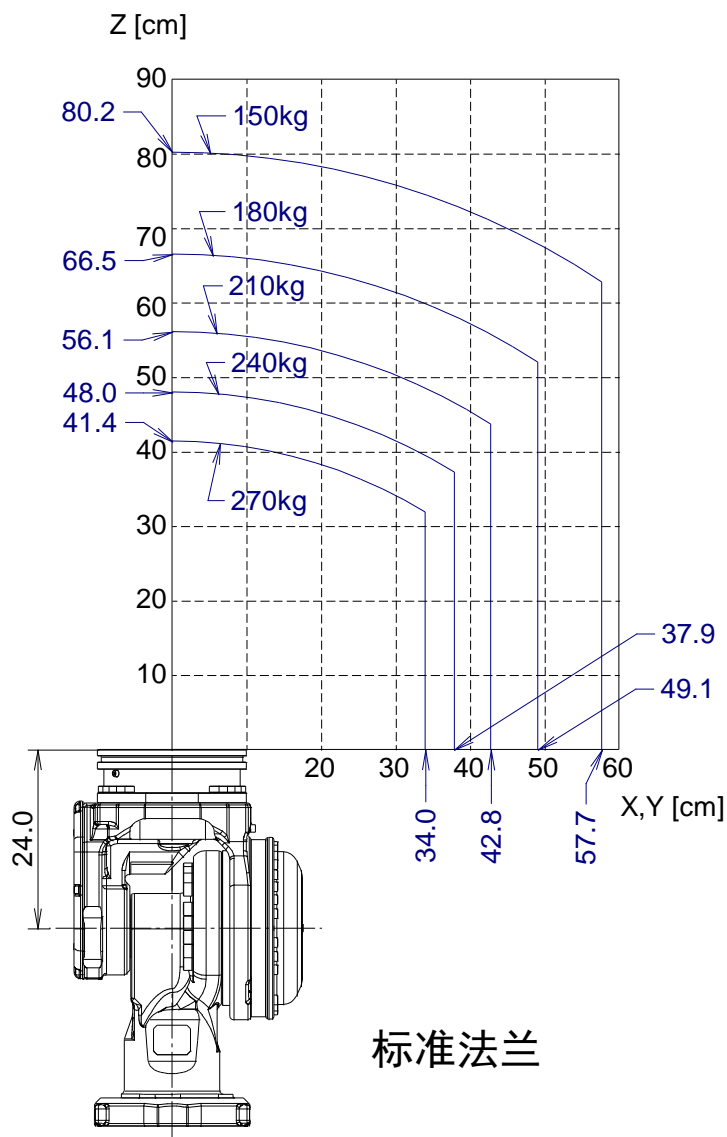
J1:	0°或±180°
J2:	-60°
J3:	0°
J4:	0°
J5:	0°
J6:	0°



使用J2机座
机器人运送姿势

J1:	任意
J2:	-60°
J3:	0°
J4:	0°
J5:	0°
J6:	0°

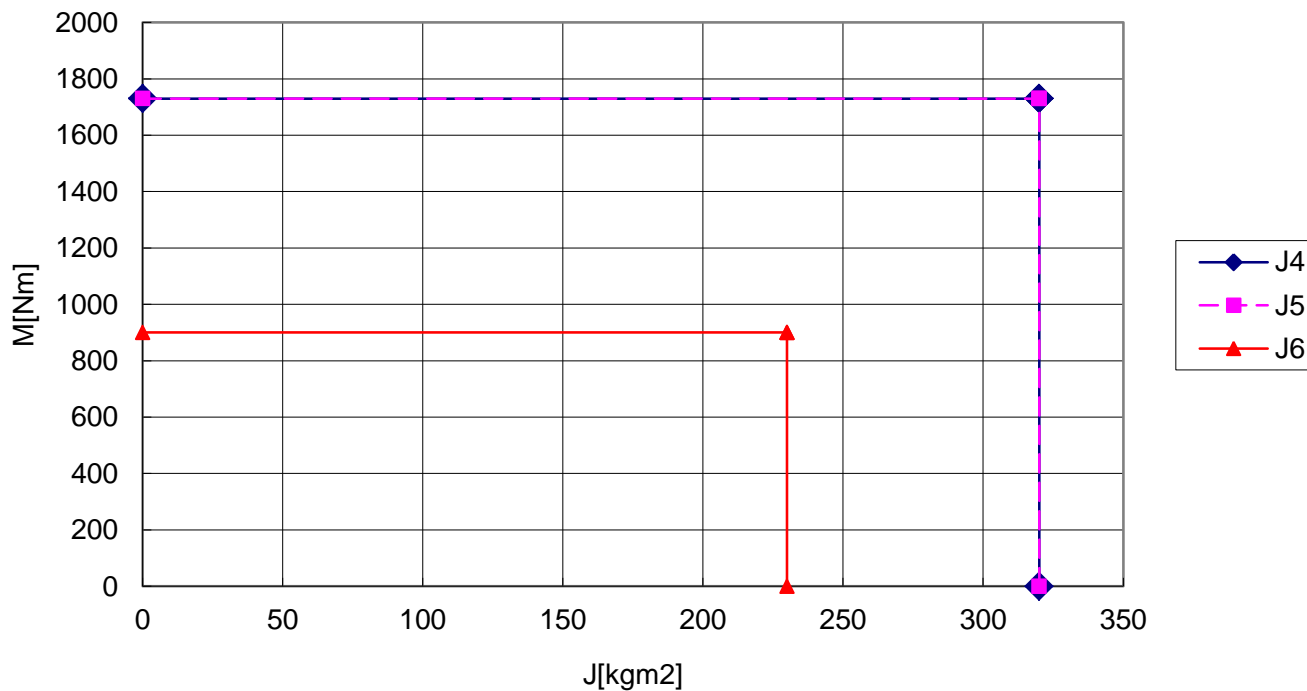
手腕允许负载曲线图



机座承受载荷

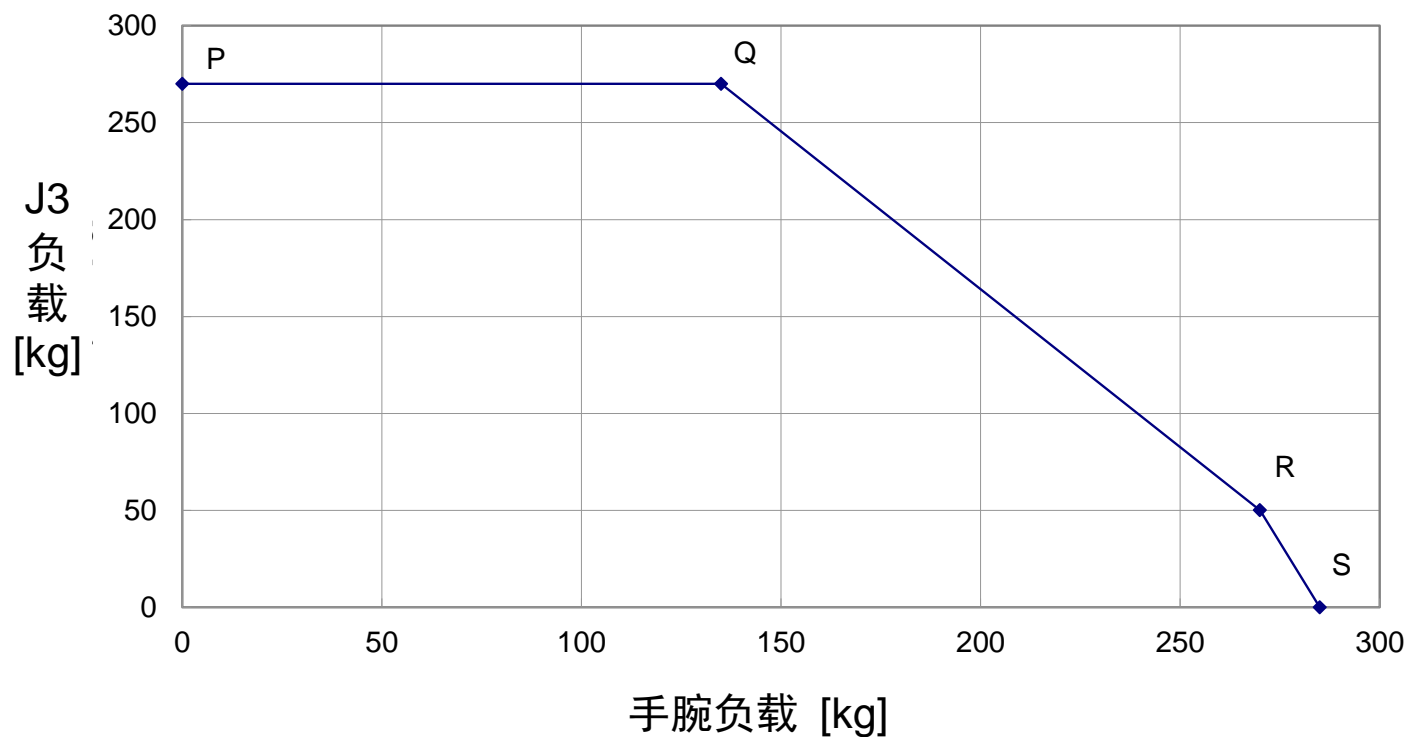
	垂直力矩 M_V (kNm)	垂直力 F_V (kN)	水平力矩 M_H (kNm)	水平力 F_H (kN)
断电急停	90.16	47.04	27.44	33.32
控制停止	31.36	26.46	9.80	11.76

复合负载曲线图（标准惯量模式）



标准规格数据						
转矩 (Nm)			惯量 (kgm ²)			质量 (kg)
J4	J5	J6	J4	J5	J6	
1730	1730	900	320	320	230	270

手腕负载和J3负载曲线图



	P	Q	R	S
手腕负载	0	135	270	285
J3 负载	270	270	50	0