

FANUC Robot CR-4*i*A, 7*i*A, 7*i*A/L



特长

FANUC Robot CR-4*i*A, 7*i*A, 7*i*A/L是一款大小和手臂相近的小型协作机器人。

- 有CR-4*i*A (可达半径550mm)、CR-7*i*A (可达半径717mm)、CR-7*i*A/L (可达半径911mm) 三款机型可供选择。
- 可以通过吊装和壁挂的安装方式有效的节省空间。

协同作业

- 无安全围栏，人与机器人可共享同一个区域进行作业。
- 人与机器人可相互协调地进行各种作业。（如零件装配、工件搬运等）

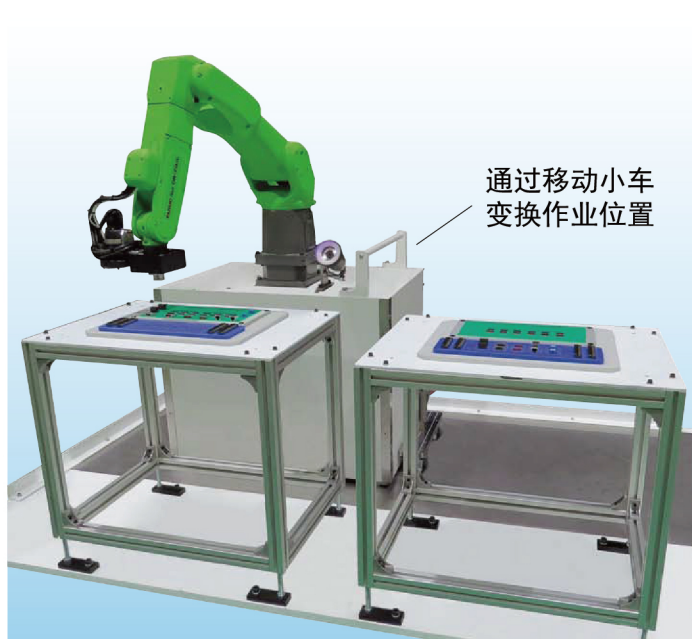
安全功能

- 触碰到人时，机器人会安全地停止。
- 机器人可以安装在移动式小车上，由人工推动的方式移动到不同作业位置。
- 该款机器人已经取得符合国际标准ISO 10218-1的安全认证。

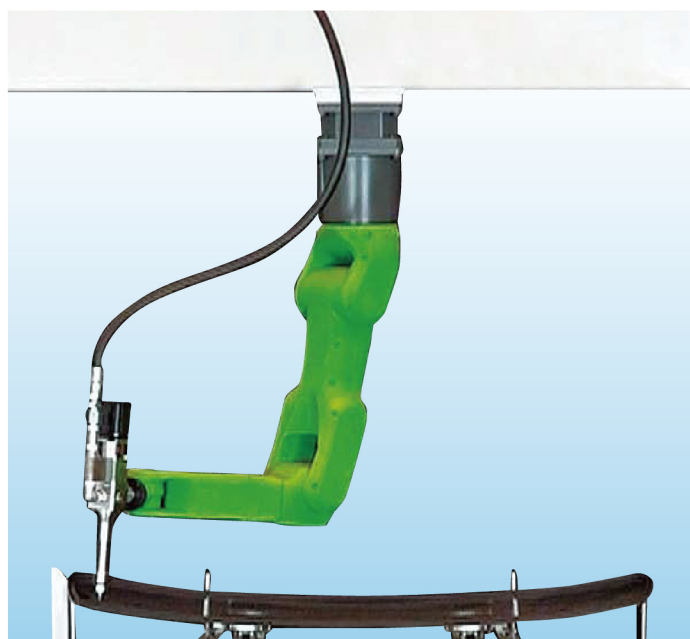
智能化和高可靠性

- 可利用*i*RVision（内置视觉）以及力觉传感器等各种最新的智能化功能。
- 该款机器人采用高可靠性的设计，是基于有实绩的LR Mate系列。

应用实例

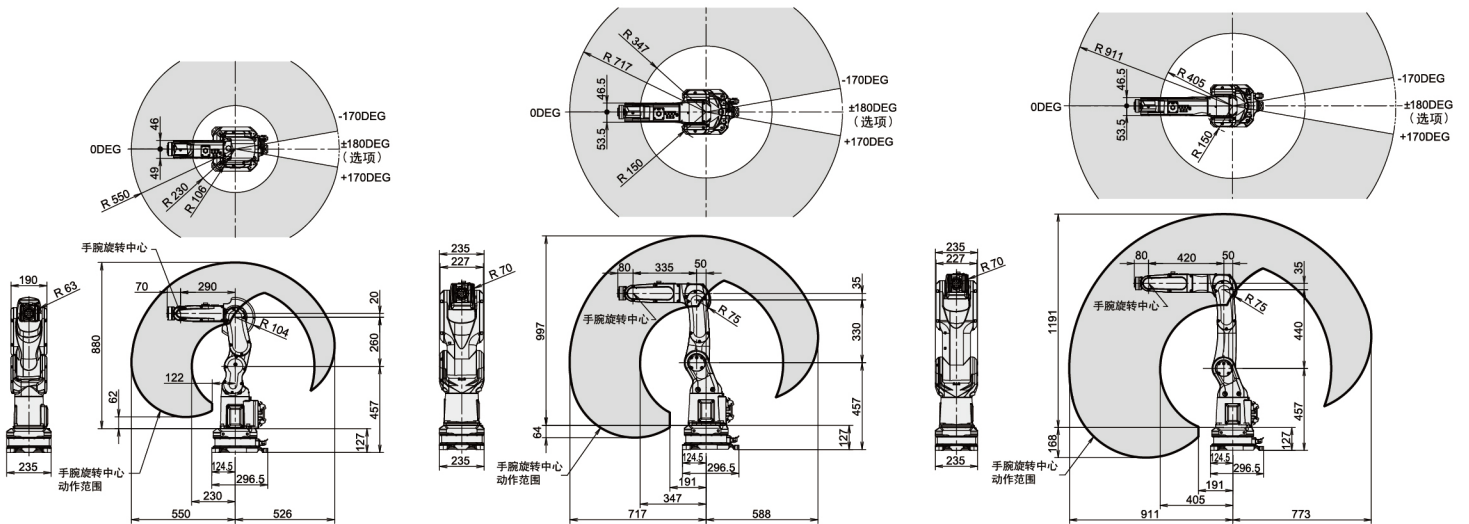


电路板装配



涂胶（顶吊安装）

动作范围



CR-4iA

CR-7iA

CR-7iA/L

规格

机种	CR-4iA	CR-7iA	CR-7iA/L
机构	6轴(J1,J2,J3,J4,J5,J6)		
可达半径	550mm	717mm	911mm
安装方式(注释1)	地面安装、顶吊安装、壁挂安装		
动作范围	J1轴	340° 5.93rad	340° 5.93rad
	J2轴	150° 2.61rad	166° 2.89rad
	J3轴	354° 6.17rad	373° 6.51rad
	J4轴	380° 6.63rad	380° 6.63rad
	J5轴	200° 3.49rad	240° 4.18rad
	J6轴	720° 12.57rad	720° 12.57rad
手腕部可搬运最大质量(注释2)	4kg	7kg	7kg
最高速度(注释3)	500mm/s(最大 1000mm/s)(注释4)		
手腕部允许负载 转矩	J4轴	8.86N·m	16.6N·m
	J5轴	8.86N·m	16.6N·m
	J6轴	4.90N·m	9.4N·m
手腕部允许负载 转动惯量	J4轴	0.20kg·m ²	0.47kg·m ²
	J5轴	0.20kg·m ²	0.47kg·m ²
	J6轴	0.067kg·m ²	0.15kg·m ²
重复定位精度(注释5)	±0.013mm	±0.018mm	±0.018mm
机器人质量(注释6)	48kg	53kg	55kg
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: 壁挂安装的情况下, 操作空间将根据负载值受到限制。
 注释2: 安装设备时, 包括设备和连接电缆及其摆动的总重量不得超过该数值。
 注释3: 短距离移动时, 有可能达不到最高速度。
 注释4: 利用安全传感器(分离式)进行区域监视时。
 注释5: 符合ISO 9283。
 注释6: 不包含控制装置质量。

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

传真: 021-50327711 Fax:021-50327711

邮编: 201906 Zip:201906

E-Mail:sfr@shanghai-fanuc.com.cn Http://www.shanghai-fanuc.com.cn

