

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

FANUC Robot CR-14*i*A/L



特长

FANUC Robot CR-4*i*A, 7*i*A, 7*i*A/L, 14*i*A/L是一款大小和手臂相近的小型协作机器人。

- 可以从具有不同的可搬运质量和可达半径的4种机型之中，根据不同的用途需求选择合适的机型。
- 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）

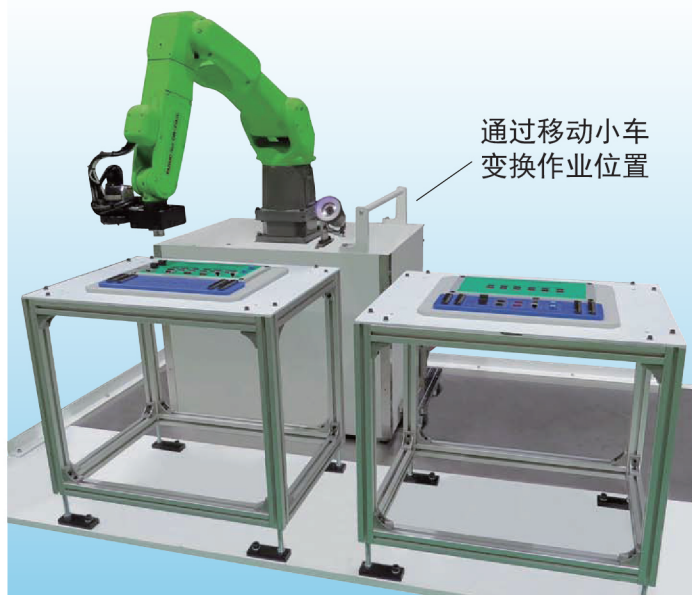
安全功能

- 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。

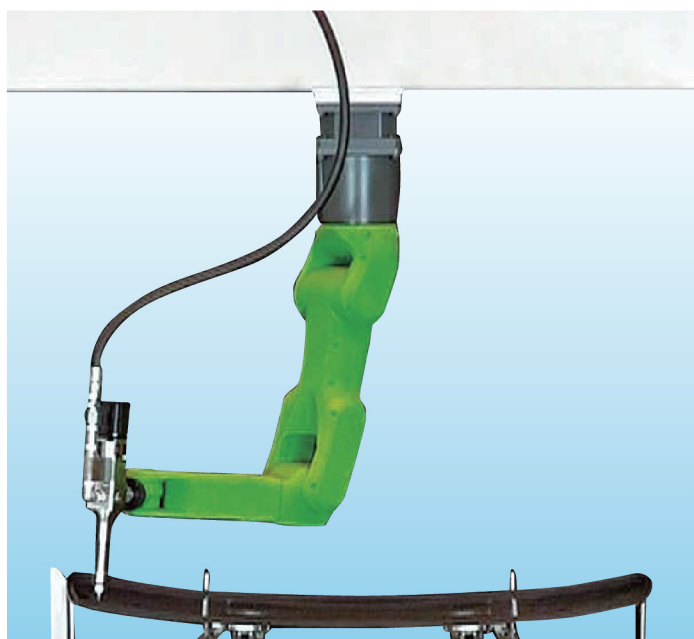
智能化和高可靠性

- 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



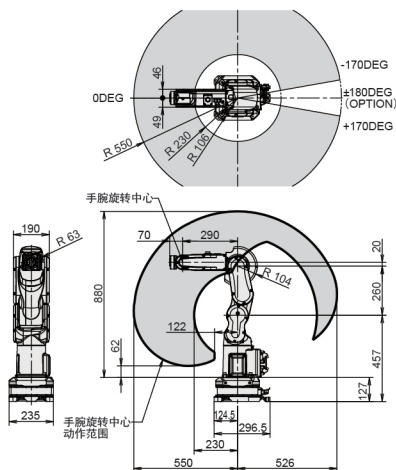
电路板装配



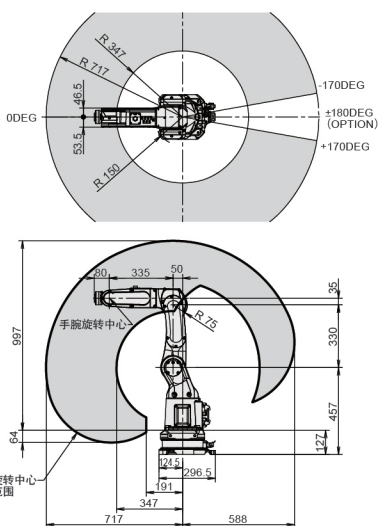
涂胶（顶吊安装）

动作范围

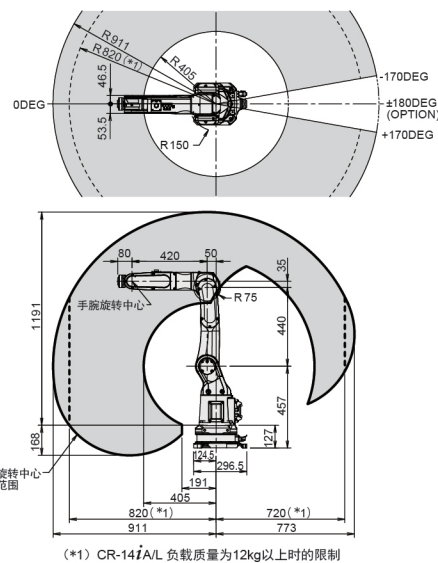
CR-4iA



CR-7iA



CR-7iA/L CR-14iA/L



(*1) CR-14iA/L 负载质量为12kg以上的限制

规格

机型	CR-4iA	CR-7iA	CR-7iA/L	CR-14iA/L
控制轴数	6轴 (J1, J2, J3, J4, J5, J6)			
可达半径	550 mm	717 mm	911 mm	911 mm (负载未满12kg时) 820 mm (负载12kg以上时)
安装方式(注释1)	地面安装、顶吊安装、倾斜角安装			
动作范围	J1轴	340° 5.93 rad	340° 5.93 rad	340° 5.93 rad
	J2轴	150° 2.61 rad	166° 2.89 rad	166° 2.89 rad
	J3轴	354° 6.17 rad	373° 6.51 rad	383° 6.68 rad
	J4轴	380° 6.63 rad	380° 6.63 rad	380° 6.63 rad
	J5轴	200° 3.49 rad	240° 4.18 rad	240° 4.18 rad
	J6轴	720° 12.57 rad	720° 12.57 rad	720° 12.57 rad
手腕部可搬运质量(注释2)	4 kg	7 kg	7 kg	14 kg
最高速度(注释3,注释4)	1000 mm/s			500 mm/s
手腕允许负载 转矩	J4轴	8.86 N·m	16.6 N·m	16.6 N·m
	J5轴	8.86 N·m	16.6 N·m	16.6 N·m
	J6轴	4.90 N·m	9.4 N·m	9.4 N·m
手腕允许负载 转动惯量	J4轴	0.20 kg·m ²	0.47 kg·m ²	0.47 kg·m ²
	J5轴	0.20 kg·m ²	0.47 kg·m ²	0.47 kg·m ²
	J6轴	0.067 kg·m ²	0.15 kg·m ²	0.15 kg·m ²
重复定位精度(注释5)	±0.01 mm			
机器人质量(注释6)	48 kg	53 kg	55 kg	
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) 壁挂安装时, 根据负载质量, 附有动作范围的限制。
 注释2) 包含外围设备电缆摆动负载以及附加仪器的总质量, 请不要超过此值。
 注释3) 短距离移动时, 有可能达不到最高速度。
 注释4) 需要根据系统的风险评估, 决定动作速度。
 注释5) 遵从ISO 9283 《工业机器人性能规范及其试验方法》的测量结果。
 注释6) 不包含控制装置质量。



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

