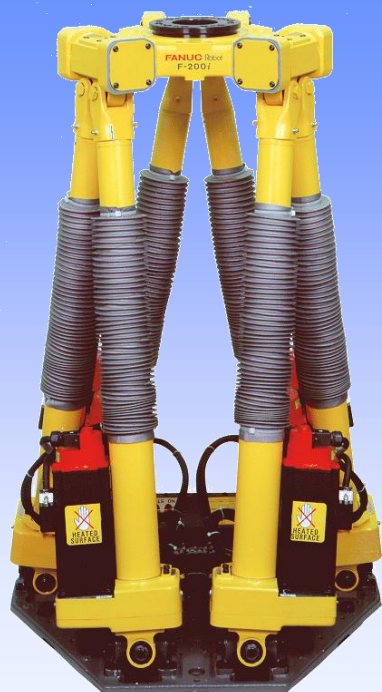


FANUC Robot F-200i



特長

頑丈でシンプルなデザインの **F-200i** は幾何学的に最も強い剛性を得る三角形の組み合わせから成り立っています。6本の脚により連結されたベースと動作フランジだけの基本構成です。脚の伸縮によって動作フランジが位置と姿勢の6自由度で動きます。

- コンパクトな機構部を、ロボット間の隙間など従来使用しなかった空間に設置し、空間を有効利用したシステムの構築が可能となります。
- 可搬質量自重比が格段に優れています。(可搬質量100kg、自重190kg)
- 消費電力は同可搬クラスの従来型ロボットに比べ約1/5。
- 腕を振り回さないで、作業者や周辺機器との干渉が少ないスペース効率の高い安全なシステムを構築できます。
- 機構部は溶接スパッタ、グリース、洗浄品、水などから保護されています。
- 6本の脚部は全く同じ部品で構成されているため、保守部品は最小限にすることができます。
- シンプルな構造なため保守性に優れています。
- コンパクトなファナック標準ロボット制御装置R-J3にて高い性能、豊富な機能、高い信頼性を提供します。

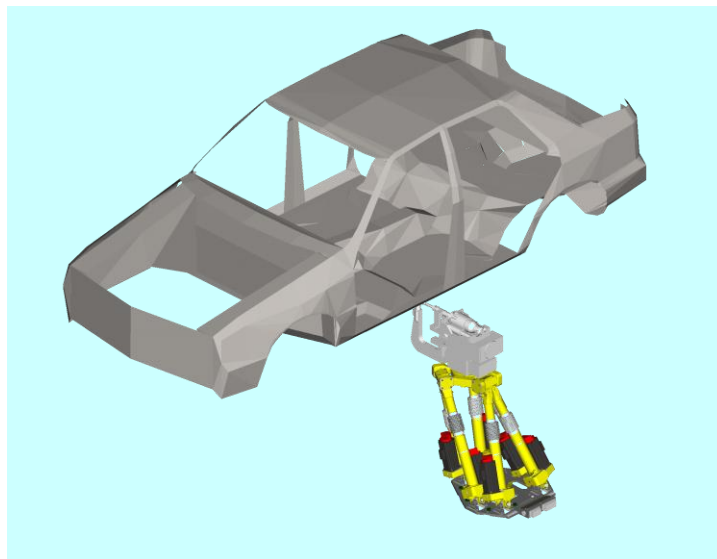
FEATURES

Derived from the triangle structure which has geometrically highest rigidity, the **F-200i** has a robust, simple design. Broken down to its basic components, the **F-200i** is a base and tooling faceplate connected by six servo actuated legs. Extending and retracting the legs alters the position of the face plate producing six degrees of freedom.

- Compact mechanical unit realizes effective use of idled space for system design.
- Payload capacity per its weight is remarkably enhanced.
- Electric power consumption is saved to 1/5 of conventional robot.
- No swing arm configuration brings high efficiency space utilization with safety due to less interference with worker or peripheral devices.
- Mechanical unit is secured from weld flash, grease, chemicals and water.
- Each of six legs is constructed with the common parts so as to save spare parts items.
- Simple mechanical configuration brings easier maintenance.
- Compact FANUC standard robot controller provides high performance, great variety of functions and high reliability.

アプリケーション例

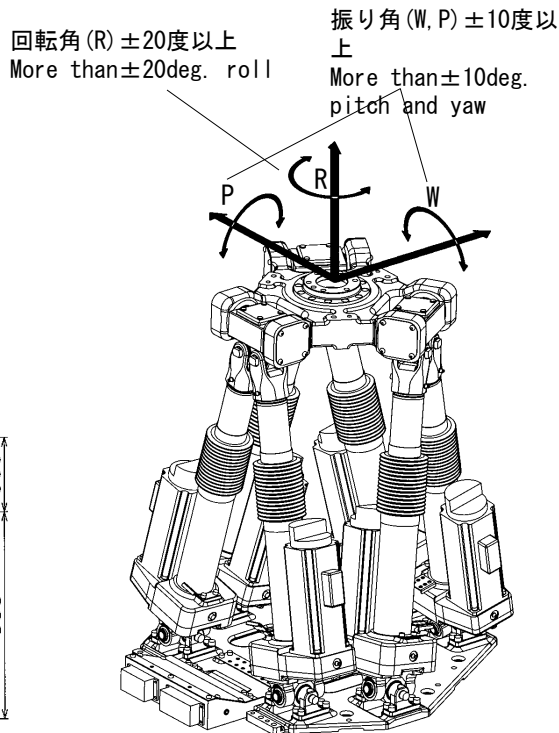
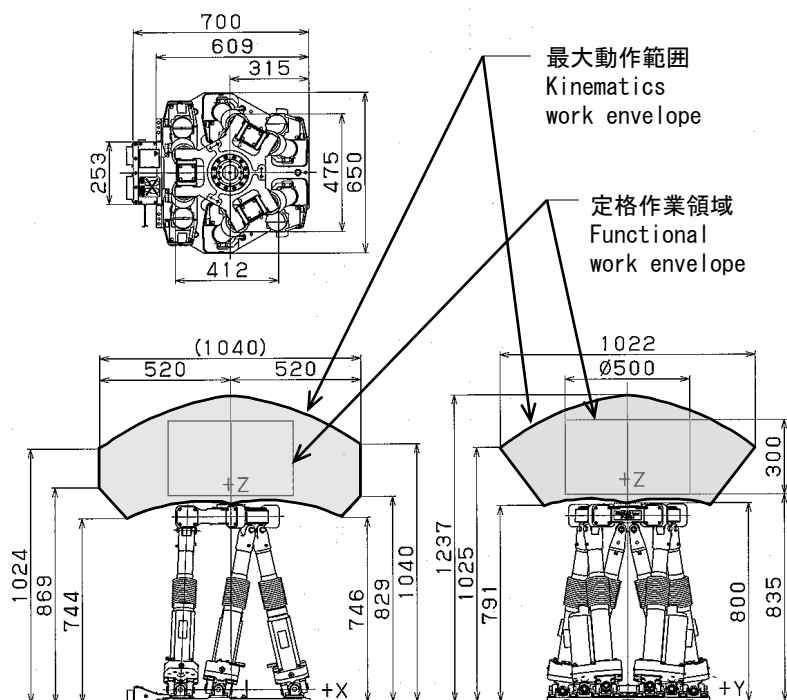
Example of an Application systems



F-200iによるスポット溶接
Spot welding by the F-200i

動作領域 Operating space

手首の動作 Wrist motion



仕様

Specifications

項目	仕様
動作形態	ステewartプラットフォーム型パラルレルメカニズム
制御軸	6軸 (J1, J2, J3, J4, J5, J6)
設置形式	床置、天吊り
最大動作速度	水平方向 1500mm/sec 垂直方向 300mm/sec
可搬質量	100 kg
手首許容負荷モーメント	60kgf・m 588N・m
手首許容負荷イナーシャ	367kgf・cm・s ² 36kg・m ²
位置繰返し精度	±0.1mm
駆動方式	ACサーボモータによる駆動
機構部重量	約190kg
設置条件	周囲温度 0~45°C (結露しないこと) 周囲湿度 通常75%RH以下 短期95%RH以下 (1ヶ月以内) 振動値 0.5G以下

Items	Specifications
Type	Stewart Platform type parallel-mechanism
Controlled axes	6 Axes (J1, J2, J3, J4, J5, J6)
Installation	Floor, Upside-down
Max. Speed	Horizontal 1500mm/sec Vertical 300mm/sec
Max. load capacity	100 kg
Allowable load moment at wrist	60kgf・m 588N・m
Allowable load inertia at wrist	367kgf・cm・s ² 36kg・m ²
Repeatability	±0.1mm
Drive method	Electric servo drive by AC servo motor
Weight of mechanical unit	Approx. 190kg
Installation environment	Ambient temperature 0~45°C (No dew, nor frost allowed) Ambient humidity Normally :75% RH or less Short term :MAX 95% RH (within one month) Vibration :0.5G or less

ファナック株式会社

本社 〒401-0597 山梨県忍野村 TEL (0555)84-5555(代) FAX 84-5512

● お問合せ先 下記のロボットセールス担当にご相談下さい。

- 中央テクニカルセンター 〒401-0597 山梨県忍野村
- 日野事業所 〒191-8509 日野市旭が丘 3-5-1
- 関西支社 〒559-0034 大阪市住之江区南港北 1-3-41
- 中部支社 〒485-0077 小牧市西之島丁田 1918-1
- 前橋テクニカルセンター 〒371-0846 前橋市元総社町 589-12
- 中国テクニカルセンター 〒701-0165 岡山市大内田 834
- 小倉サービスセンター 〒800-0222 北九州市小倉南区中曽根 1-7-13
- ファナック学校 〒401-0501 山梨県山中湖村

- TEL (0555)84-6151 FAX 84-5544
- TEL (042)589-8916 FAX 589-8959
- TEL (06) 614-2112 FAX 614-3172
- TEL (0568)75-0475 FAX 73-3799
- TEL (027)251-8431 FAX 251-8330
- TEL (086)292-1793 FAX 292-5364
- TEL (093)475-3874 FAX 475-3882
- TEL (0555)84-6030 FAX 84-5540

FANUC LTD

● Headquarters Oshino-mura, Yamanashi 401-0597, Japan

Phone:81-555-84-5555 Fax:81-555-84-5512

● 本機の外観及び仕様は改良のため予告なく変更することがあります。 ● 本カタログからの無断転載を禁じます。

● All specifications are subject to change without notice. ● No part of this catalog may be reproduced in any form.

RF-2001-P00, 1999.07, Printed in Japan