

FANUC Robot LR Mate 200iD



特長

LR Mate 200iDは、人間の腕のサイズを持つミニロボットです。

- スリムなアームは狭い場所での設置でも周囲との干渉を抑えます。
- 用途に応じて標準アーム（リーチ717mm）、ショートアーム（リーチ550mm）、ロングアーム（リーチ911mm）、クリーンタイプ、洗浄用防水タイプ、5軸高速タイプなどからお選びいただけます。
- 軽量の機構部は、機械内設置や天吊設置を容易にします。
- 高剛性アームと先進のサーボ技術で、高速動作でも揺れのない、滑らかな動作を実現します。
- 高い手首負荷能力は、複数ワークの同時ハンドリングにも余裕を持って対応できます。
- センサケーブル、付加軸ケーブル、電磁弁、エア配管、機器制御I/Oケーブルをアームに内蔵しました。アームに配管や配線が絡みつくことがなく、使い勝手が向上しました。（適用機種限定オプション）
- 機構部は高い密閉性能IP69Kを実現しました。一層、適用範囲が拡大しました。（適用機種限定オプション）
- 複数のロボットで協調して作業するロボットリンク機能、ワークにぶつかるソフトフロート機能、周辺機器との干渉を敏感に検出して損傷を抑える衝突検出機能など、多数の智能化機能を用意しました。（オプション）
- iRVision（内蔵ビジョン）や力センサによる部品嵌合機能といった高度な智能化機能もご利用いただけます。（オプション）

アプリケーション例



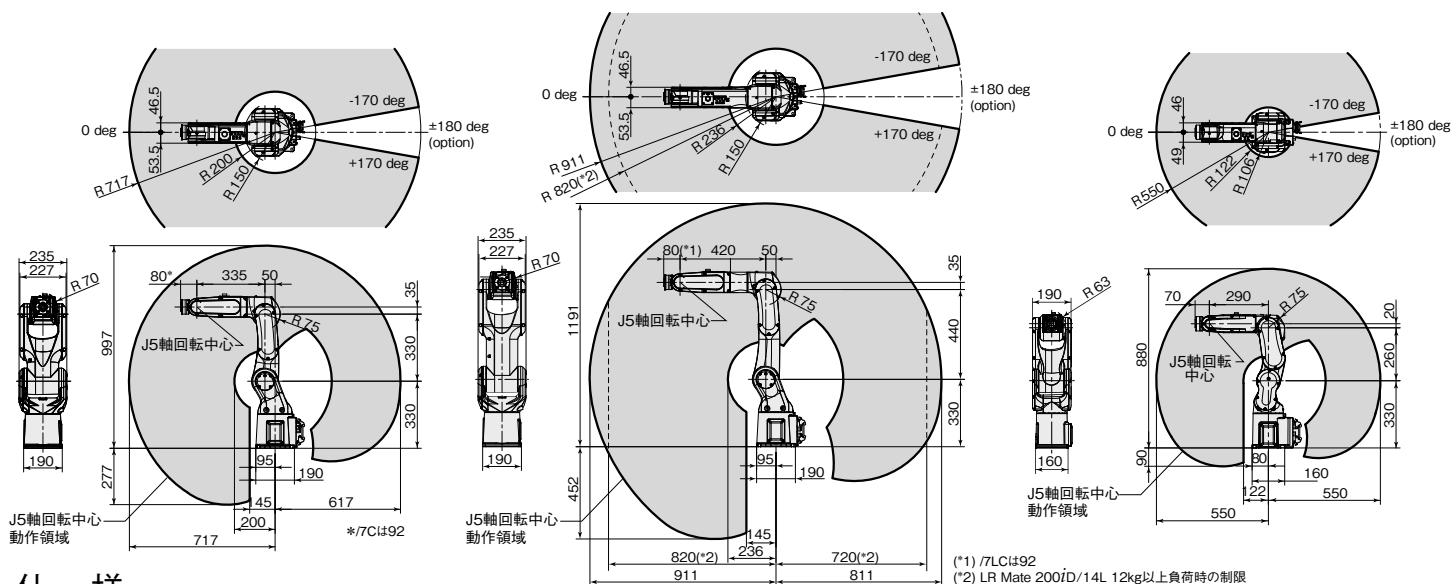
ロボドリルからのロード・アンロード

動作領域

LR Mate200iD, /7C, /7WP, /7H

LR Mate200iD/7L, /7LC, /14L

LR Mate200iD/4S



仕様

機種	LR Mate 200iD LR Mate 200iD/7C LR Mate 200iD/7WP	LR Mate 200iD/7H	LR Mate 200iD/7L LR Mate 200iD/7LC	LR Mate 200iD/14L	LR Mate 200iD/4S	
制御軸	6軸	5軸		6軸		
リーチ	717 mm		911 mm	911 mm(12 kg未満負荷時) 820 mm(12 kg以上負荷時)	550 mm	
設置形式(注2)	床置、天吊、傾斜角					
動作範囲 (最大動作速度)	J1軸	340°/360° (オプション) (450°/s) 5.93 rad/6.28 rad (オプション) (7.85 rad/s)		340°/360° (オプション) (370°/s) 5.93 rad/6.28 rad (オプション) (6.46 rad/s)	340°/360° (オプション) (120°/s) 5.93 rad/6.28 rad (オプション) (2.09 rad/s)(注3)	340°/360° (オプション) (460°/s) 5.93 rad/6.28 rad (オプション) (8.03 rad/s)
	J2軸	245° (380°/s) 4.28 rad (6.63 rad/s)		245° (310°/s) 4.28 rad (5.41 rad/s)	245° (61°/s) 4.28 rad (1.06 rad/s)(注3)	230° (460°/s) 4.01 rad (8.03 rad/s)
	J3軸	420° (520°/s) 7.33 rad (9.08 rad/s)		430° (410°/s) 7.50 rad (7.16 rad/s)	430° (58°/s) 7.50 rad (1.01 rad/s)(注3)	402° (520°/s) 7.02 rad (9.08 rad/s)
	J4軸	380° (550°/s) 6.63 rad (9.60 rad/s)	250° (545°/s) 4.36 rad (9.51 rad/s)	380° (550°/s) 6.63 rad (9.60 rad/s)	380° (400°/s) 6.63 rad (6.98 rad/s)(注3)	380° (560°/s) 6.63 rad (9.77 rad/s)
	J5軸	250° (545°/s) 4.36 rad (9.51 rad/s)	720° (1500°/s) 12.57 rad (26.18 rad/s)	250° (545°/s) 4.36 rad (9.51 rad/s)	250° (240°/s) 4.36 rad (4.19 rad/s)(注3)	240° (560°/s) 4.19 rad (9.77 rad/s)
	J6軸	720° (1000°/s) 12.57 rad (17.45 rad/s)		720° (1000°/s) 12.57 rad (17.45 rad/s)	720° (400°/s) 12.57 rad (6.98 rad/s)(注3)	720° (900°/s) 12.57 rad (15.71 rad/s)
手首部可搬質量	7 kg			14 kg	4 kg	
手首許容負荷 モーメント	J4軸	16.6 N·m		31.0 N·m	8.86 N·m	
	J5軸	16.6 N·m	4.0 N·m (5.5 N·m (オプション))	16.6 N·m	8.86 N·m	
	J6軸	9.4 N·m		9.4 N·m	4.90 N·m	
手首許容負荷 イナーシャ	J4軸	0.47 kg·m ²		0.66 kg·m ²	0.20 kg·m ²	
	J5軸	0.47 kg·m ²	0.046 kg·m ² (0.15 kg·m ² (オプション))	0.47 kg·m ²	0.66 kg·m ²	0.20 kg·m ²
	J6軸	0.15 kg·m ²		0.15 kg·m ²	0.30 kg·m ²	0.067 kg·m ²
位置繰返し精度(注4)	± 0.01 mm					
ロボット質量(注5)	25 kg	24 kg		27 kg	20 kg	
設置条件	周囲温度: 0 ~ 45°C 周囲湿度(注8): 通常 75%RH以下(結露しないこと) 短期 95%RH以下(1か月以内) 振動加速度: 4.9m/s ² (0.5G) 以下					

- 注1) 短い動作距離では各軸の最高速度に到達しないことがあります。
 注2) LR Mate 200iD/4Sを除き、傾斜角設置では負荷重量によってはJ1、J2軸の動作範囲に制限が付きまます。
 注3) LR Mate 200iD/14Lの最大動作速度は500mm/sに制限されます。
 注4) ISO9283に準拠しています。
 注5) 制御部質量を含みません。
 注6) 有機溶剤、酸、アルカリ、塩素系切削液などシール部材を劣化させる液体は使用できません。
 注7) クリーンタイプ(/7C、/7LC)はクラス10 (ISOクラス4)です。白塗装、防錆処理、食品グリース封入です。
 注8) LR Mate 200iD/7WPは除きます。

ファナック株式会社

本社 〒401-0597 山梨県南都留郡忍野村忍草3580
 ☎ (0555)84-5555(代) FAX (0555)84-5512 <https://www.fanuc.co.jp/>

- お問合せ先 下記のロボットセールス担当にご相談ください。
- 本社(中央テクニカルセンタ) 〒401-0597 山梨県南都留郡忍野村忍草3580
- 日野支社 〒191-8509 東京都日野市旭が丘 3-5-1
- 名古屋支社 〒485-0077 愛知県小牧市西之島 1918-1
- 大阪支店 〒559-0034 大阪府大阪市住之江区南港北 1-3-41
- 広島支店 〒732-0032 広島県広島市東区上温品 1-7-3
- ファナックアカデミ 〒401-0597 山梨県南都留郡忍野村忍草3580

- ☎ (0555)84-6262 FAX (0555)84-6256
- ☎ (042)589-8916 FAX (042)589-8959
- ☎ (0568)75-0475 FAX (0568)75-0126
- ☎ (06)6614-2112 FAX (06)6614-2121
- ☎ (082)289-7972 FAX (082)289-7971
- ☎ (0555)84-6030 FAX (0555)84-5540

- 本機の外觀およ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。
- 本カタログに記載された商品は、『外国為替および外国貿易法』に基づく規制対象です。輸出には日本政府の許可が必要な場合があります。また、商品によっては米国政府の再輸出規制を受ける場合があります。本商品の輸出に当たっては当社までお問い合わせください。