

FANUC Robot P-250iB



特 长

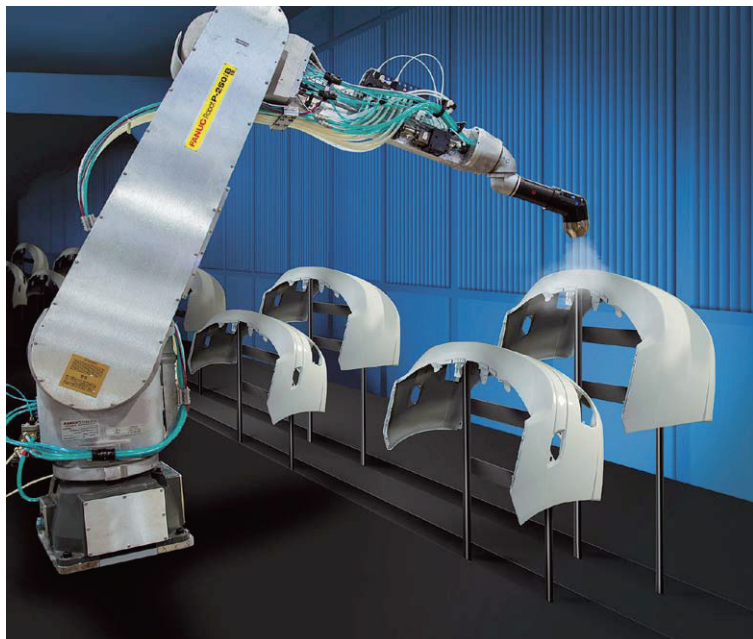
FANUC Robot P-250iB是可搬运质量为15kg的大型喷涂机器人。

- 由于拥有2800mm的长可达半径，多种安装方式,并通过选择左手或右手的手臂配置，可以建立一个布局灵活紧凑的喷房。
- 可将喷涂控制设备安装在接近喷具的垂直臂内，从而减少更换涂料颜色时所需要的清扫时间和废弃涂料量。
- 水平臂内可安装输送涂料用附加轴(最多可选2个附加轴)。
- 采用容易设置导管的中空偏置手腕结构，可进入狭窄空间进行喷涂。
- 高负重手腕可对应大小不同的多种喷具。

应用实例



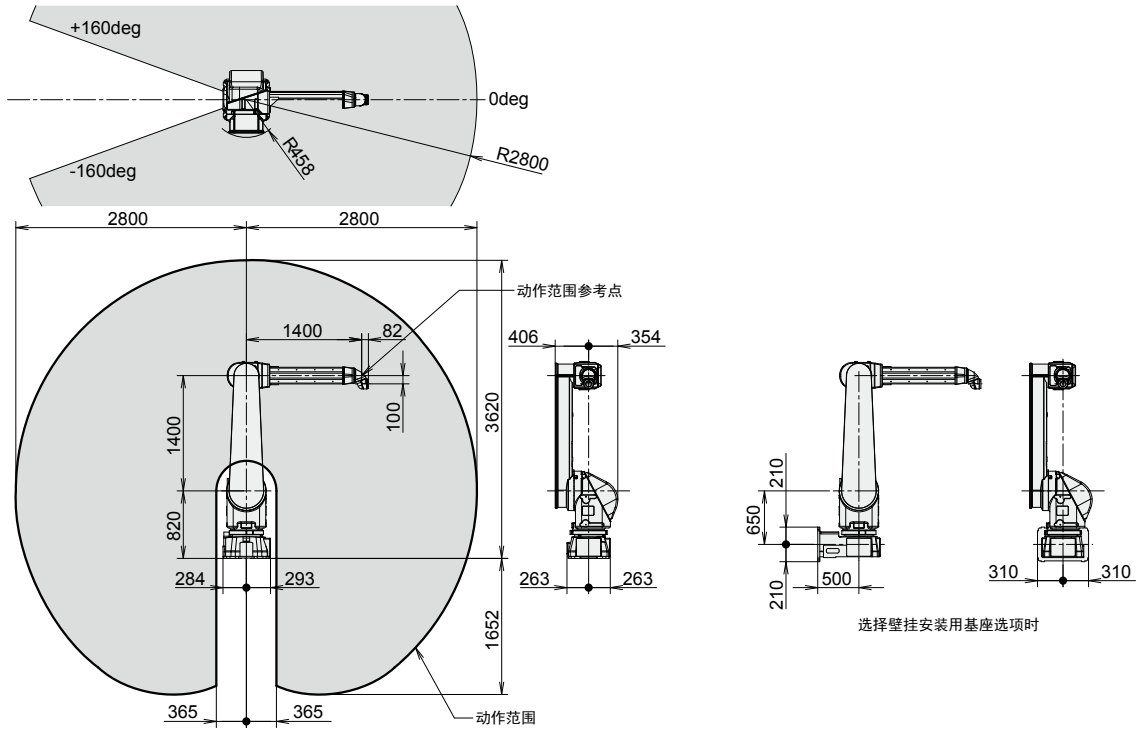
壁挂式安装用基座选项



车用大型工件的喷涂

动作范围

P-250iB



规格

项目		P-250iB	
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		2800 mm	
安装方式		地面安装、顶吊安装、高台安装	壁挂安装、倾斜角安装
动作范围 (最高速度) (注释1)	J1 轴旋转	320° (160°/s) 5.59 rad (2.79 rad/s)	320° (100°/s) 5.59 rad (1.75 rad/s)
	J2 轴旋转	280° (160°/s)	4.89 rad (2.79 rad/s)
	J3 轴旋转	330° (160°/s)	5.76 rad (2.79 rad/s)
	J4 轴手腕旋转	1080° (375°/s)	18.85 rad (6.54 rad/s)
	J5 轴手腕摆动	1080° (430°/s)	18.85 rad (7.50 rad/s)
	J6 轴手腕旋转	1080° (545°/s)	18.85 rad (9.51 rad/s)
手腕部可搬运质量		15 kg	
J2 手臂部可搬运质量		15 kg	
J3 手臂部可搬运质量		15 kg	
手腕允许负载 转矩	J4 轴	65 N·m 6.6 kgf·m	
	J5 轴	55 N·m 5.6 kgf·m	
	J6 轴	7.4 N·m 0.76 kgf·m	
手腕允许负载 转动惯量	J4 轴	3.0 kg·m ² 30.6 kgf·cm·s ²	
	J5 轴	2.1 kg·m ² 21.4 kgf·cm·s ²	
	J6 轴	0.07 kg·m ² 0.71 kgf·cm·s ²	
驱动方式		使用AC伺服电机进行电气伺服驱动	
重复定位精度		± 0.2 mm	
机器人质量(注释2)		530 kg	500 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	
可搭配旋杯		静电电压9万伏, 转速8万转/min。	

注释1) 短距离移动时有可能达不到各轴的最高速度。

注释2) 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](http://www.shanghai-fanuc.com.cn)

