

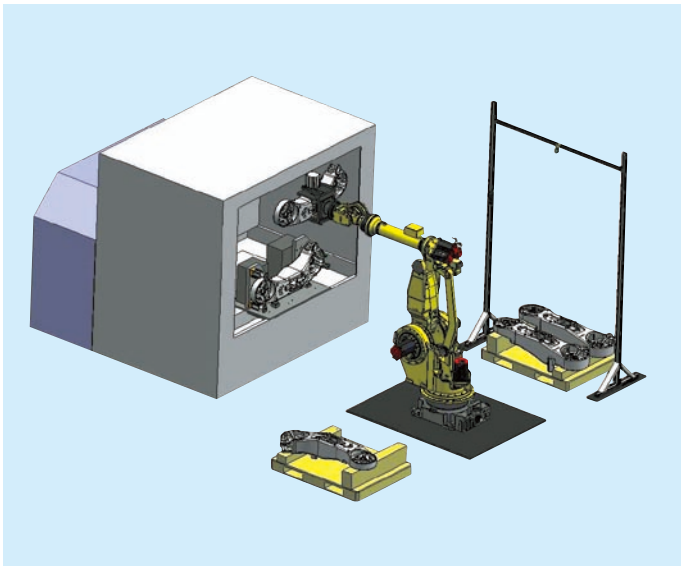
FANUC Robot M-900*i*A



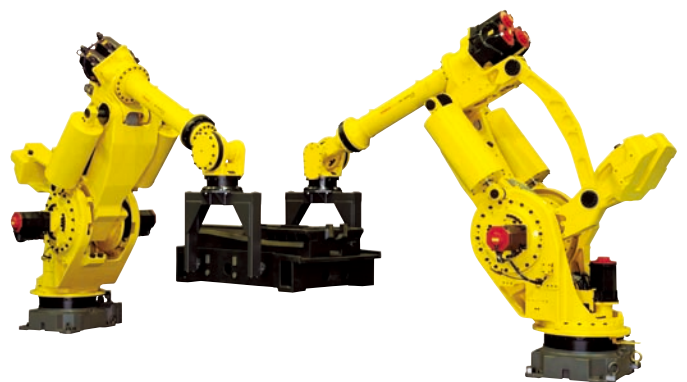
特 长

- FANUC Robot M-900*i*A是可搬运质量为150kg~700kg的重型智能机器人。
- 根据用途的不同有6种机型可供选择。
 - FANUC Robot M-900*i*A/600
最大可搬运质量为700kg的重型机器人。
 - FANUC Robot M-900*i*A/400L
可搬运质量为400kg、最大可达半径为3.6m的长臂机型。
 - FANUC Robot M-900*i*A/350
可搬运质量为350kg的机器人。标准的安装方式有地面安装和顶吊安装两种。
 - FANUC Robot M-900*i*A/260L
可搬运质量为260kg、最大可达半径为3.1m的长臂机型。
 - FANUC Robot M-900*i*A/200P
可搬运质量为200kg、最大可达半径为3.5m的冲压工序间高速搬运机器人。
 - FANUC Robot M-900*i*A/150P
可搬运质量为150kg、最大可达半径为3.5m的高台安装式长臂机型。
- 手腕部具有与IP67相当的环境耐受性能(防尘、防水)，即使在条件恶劣的环境下也可以安心使用。
- 通过和*i*RVision（内置视觉功能）进行配套，可以使用最新的智能化功能。

应用实例

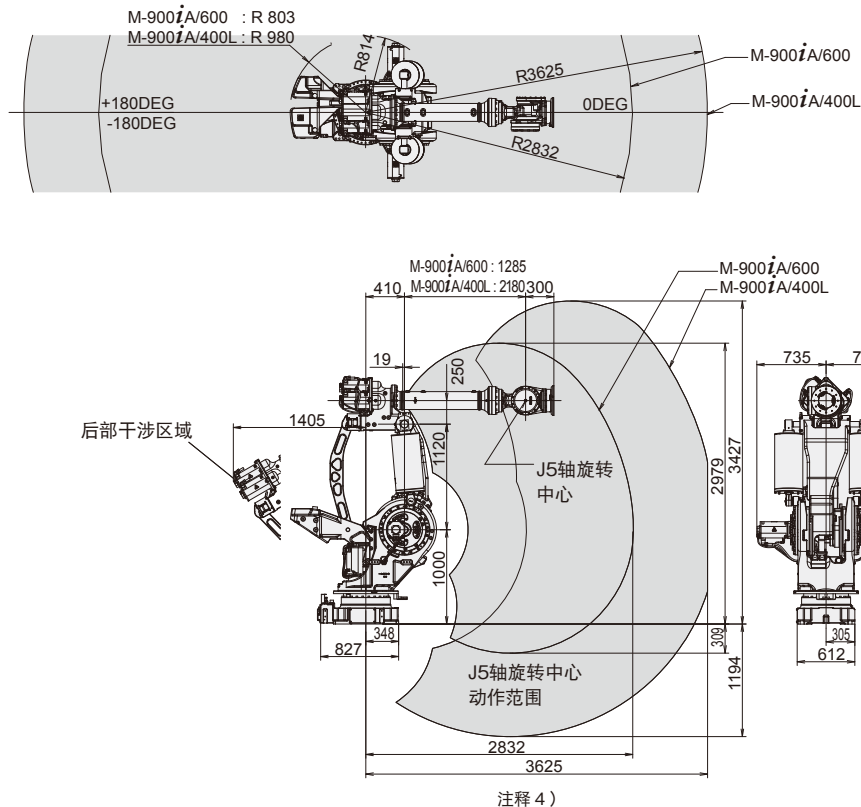


使用M-900*i*A/350把铸件装上机械加工用夹具



2台M-900*i*A/600进行大型铸件的搬运

动作范围 (M-900iA/600, /400L)



规格

项目		规格	
		M-900iA/600	M-900iA/400L
机构		垂直多关节型机器人	
控制轴数		6轴(J1, J2, J3, J4, J5, J6)	
可达半径		2832mm	3625mm 注释 4)
安装方式		地面安装	
动作范围 (最高速度) 注释 1)	J1轴旋转	360° (80° /sec) 6.28rad (1.40rad/sec)	
	J2轴旋转	154° (80° /sec) 2.69rad (1.40rad/sec)	
	J3轴旋转	160° (80° /sec) 2.79rad (1.40rad/sec)	
	J4轴 手腕旋转	720° (100° /sec) 12.57rad (1.75rad/sec)	
	J5轴 手腕摆动	244° (100° /sec) 4.26rad (1.75rad/sec)	
	J6轴 手腕旋转	720° (160° /sec) 12.57rad (2.79rad/sec)	
	手腕部可搬运质量	600kg (最大 700kg) 注释 2)	
J3 手臂部可搬运质量		25kg	
手腕允许负载 转矩	J4轴	3381N·m 345kgf·m	2744N·m 280kgf·m
	J5轴	3381N·m 345kgf·m	2744N·m 280kgf·m
	J6轴	1725N·m 176kgf·m	1725N·m 176kgf·m
手腕允许负载 转动惯量	J4轴	510kg·m ² 5204kgf·cm·s ²	
	J5轴	510kg·m ² 5204kgf·cm·s ²	
	J6轴	320kg·m ² 3265kgf·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		±0.3mm	±0.5mm
机器人质量 注释 3)		2800kg	3150kg
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 : 4.9m/s ² (0.5G)以下	

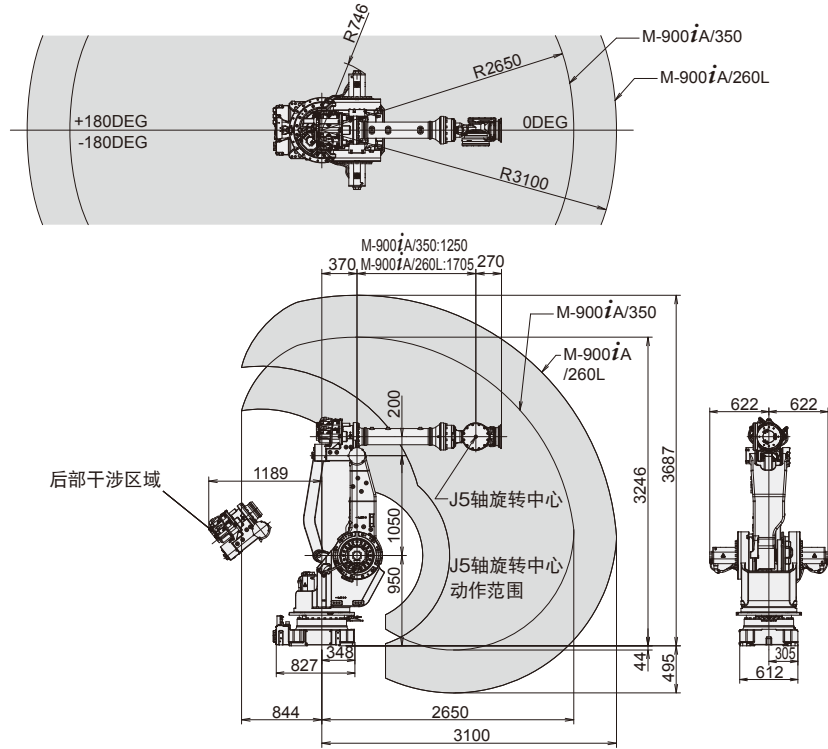
注释 1) 短距离移动时有可能达不到最高速度。

注释 2) 指定700kg 选项时。

注释 3) 不包含控制装置质量。

注释 4) 可达半径为3136mm~3350mm 时, 工件重心被限制在J5 轴旋转中心正下方±30° 范围以内。
可达半径大于3350mm 时, 工件重心被限制在J5 轴旋转中心正下方。

动作范围 (M-900iA/350, /260L)



规格

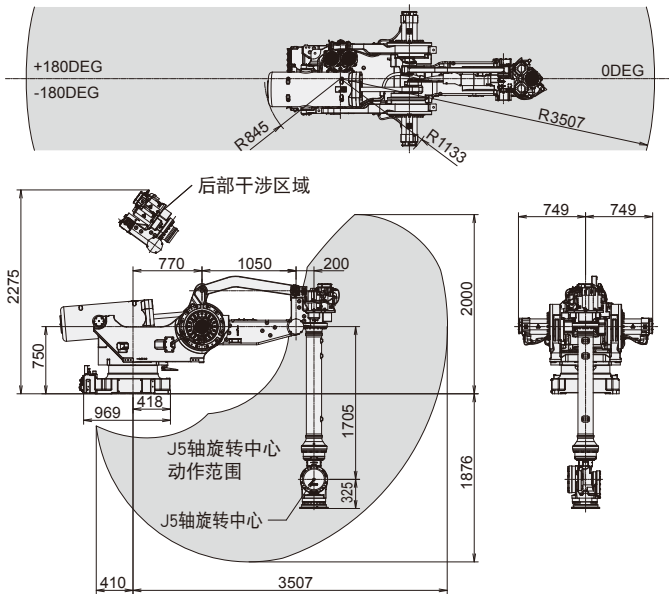
项目		规格	
		M-900iA/350	M-900iA/260L
机构		垂直多关节型机器人	
控制轴数		6轴(J1, J2, J3, J4, J5, J6)	
可达半径		2650mm	3100mm
安装方式		地面安装、顶吊安装(倾斜角安装)	
动作范围 (最高速度) 注释 1)	J1轴旋转	360° (100° /sec) 6.28rad (1.75rad/sec)	360° (100° /sec) 6.28rad (1.75rad/sec)
	J2轴旋转	150° (95° /sec) 2.62rad (1.66rad/sec)	150° (105° /sec) 2.62rad (1.83rad/sec)
	J3轴旋转	223.4° (95° /sec) 3.90rad (1.66rad/sec)	211.3° (95° /sec) 3.69rad (1.66rad/sec)
	J4轴 手腕旋转	720° (105° /sec) 12.57rad (1.83rad/sec)	720° (120° /sec) 12.57rad (2.09rad/sec)
	J5轴 手腕摆动	250° (105° /sec) 4.36rad (1.83rad/sec)	250° (120° /sec) 4.36rad (2.09rad/sec)
	J6轴 手腕旋转	720° (170° /sec) 12.57rad (2.97rad/sec)	720° (200° /sec) 12.57rad (3.49rad/sec)
	手腕部可搬运质量	350kg	260kg
	J3 手臂部可搬运质量	25kg	
手腕允许负载 转矩	J4轴	1960N·m 200kgf·m	1666N·m 170kgf·m
	J5轴	1960N·m 200kgf·m	1666N·m 170kgf·m
	J6轴	891.8N·m 91kgf·m	715.4N·m 73kgf·m
手腕允许负载 转动惯量	J4轴	235.2kg·m ² 2400kgf·cm·s ²	188.2kg·m ² 1920kgf·cm·s ²
	J5轴	235.2kg·m ² 2400kgf·cm·s ²	188.2kg·m ² 1920kgf·cm·s ²
	J6轴	156.8kg·m ² 1600kgf·cm·s ²	117.6kg·m ² 1200kgf·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		±0.3mm	
机器人质量 注释 2)		1720kg	1800kg
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: 4.9m/s ² (0.5G)以下	

注释 1) 短距离移动时有可能达不到最高速度。

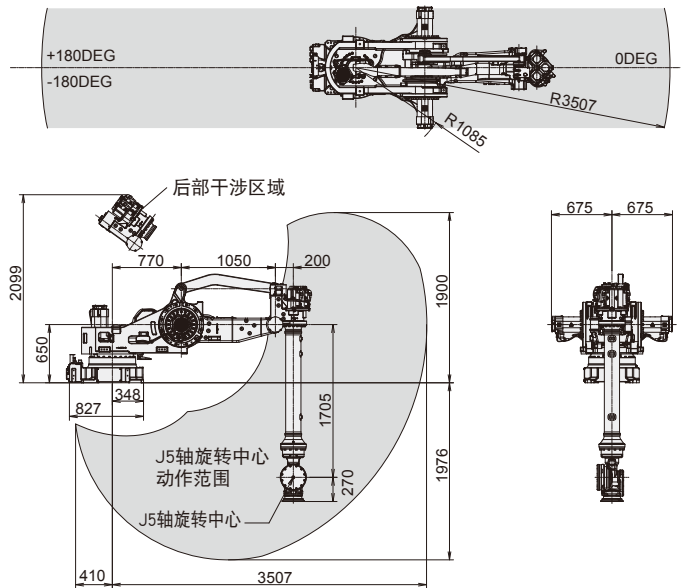
注释 2) 不包含控制装置质量。

FANUC Robot M-900iA/200P, /150P

动作范围 (M-900iA/200P)



动作范围 (M-900iA/150P)



规格

项目		规格	
		M-900iA/200P	M-900iA/150P
机构		垂直多关节型机器人	
控制轴数		6轴(J1, J2, J3, J4, J5, J6)	
可达半径		3507mm	
安装方式		高台安装	
动作范围 (最高速度) 注释1)	J1轴旋转	360° (110° /sec) 6.28rad (1.92rad/sec)	360° (110° /sec) 6.28rad (1.92rad/sec)
	J2轴旋转	180° (95° /sec) 3.14rad (1.66rad/sec)	180° (95° /sec) 3.14rad (1.66rad/sec)
	J3轴旋转	180° (95° /sec) 3.14rad (1.66rad/sec)	180° (95° /sec) 3.14rad (1.66rad/sec)
	J4轴 手腕旋转	720° (95° /sec) 12.57rad (1.66rad/sec)	720° (120° /sec) 12.57rad (2.09rad/sec)
	J5轴 手腕摆动	230° (95° /sec) 4.01rad (1.66rad/sec)	250° (120° /sec) 4.36rad (2.09rad/sec)
	J6轴 手腕旋转	720° (165° /sec) 12.57rad (2.88rad/sec)	720° (200° /sec) 12.57rad (3.49rad/sec)
	手腕部可搬运质量	200kg (A)	150kg
	J3 手臂部可搬运质量	25kg (B)	25kg
		(A)+(B)≤200	
手腕允许负载 转矩	J4轴	2200N·m 225kgf·m	1666N·m 170kgf·m
	J5轴	2200N·m 225kgf·m	1666N·m 170kgf·m
	J6轴	715N·m 73kgf·m	715.4N·m 73kgf·m
手腕允许负载 转动惯量	J4轴	431.2kg·m ² 4400kgf·cm·s ²	313.6kg·m ² 3200kgf·cm·s ²
	J5轴	431.2kg·m ² 4400kgf·cm·s ²	313.6kg·m ² 3200kgf·cm·s ²
	J6轴	392kg·m ² 4000kgf·cm·s ²	225.4kg·m ² 2300kgf·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		± 0.3mm	
机器人质量 注释2)		2670kg	1860kg
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 : 4.9m/s ² (0.5G)以下	

注释1) 短距离移动时有可能达不到最高速度。

注释2) 不包含控制装置质量。

FANUC CORPORATION

Oshino-mura, Yamanashi 401-0597, Japan
Phone: 81-555-84-5555 Fax: 81-555-84-5512 <http://www.fanuc.co.jp>

上海发那科机器人有限公司

上海市宝山区富联路1500号 邮编:201906

电话: 86-21-5032-7700

传真: 86-21-5032-7711

台湾發那科自動化股份有限公司

台中市台中工業區16路10號 郵遞區號:40768

電話: 886-4-2359-0522

傳真: 886-4-2359-0771

FANUC MECHATRONICS (MALAYSIA)
SDN. BHD.

No.32, Jalan Pengacara U1/48, Temasya Industrial Park, Section U1,
Glenmarie, 40150 Shah Alam, Selangor Darul Ehsan, Malaysia

Phone: 60-3-7628-0110

Fax: 60-3-7628-0220

FANUC SINGAPORE PTE. LTD.

No.1 Teban Gardens Crescent, Singapore 608919, Singapore

Phone: 65-6567-8566

Fax: 65-6566-5937

- 本机的外观及规格如需改良而变更, 恕不另行通知。
- 严禁擅自转载本商品目录中的内容。
- 本说明书中所载的产品受《外汇和外国贸易法》的管制。从日本出口到其他国家时, 必须得到日本国政府的出口许可。此外, 将该产品再出口到其他国家时, 必须得到再出口该产品的国家的政府许可。另外, 该产品还同时受美国政府的再出口限制。在出口或再出口该类商品时, 请向FANUC (发那科) 公司洽询。

© FANUC CORPORATION, 2004
RM-900iA(C)-07, 2014. 4, Printed in Japan