

FANUC Robot M-900iB

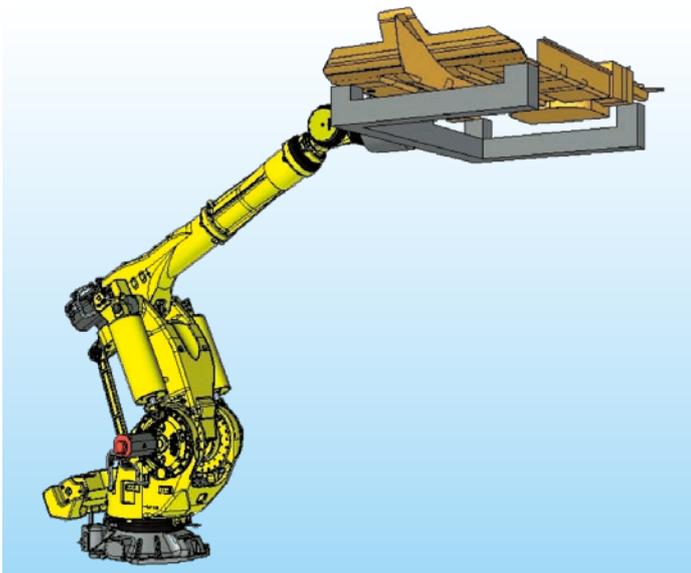


特长

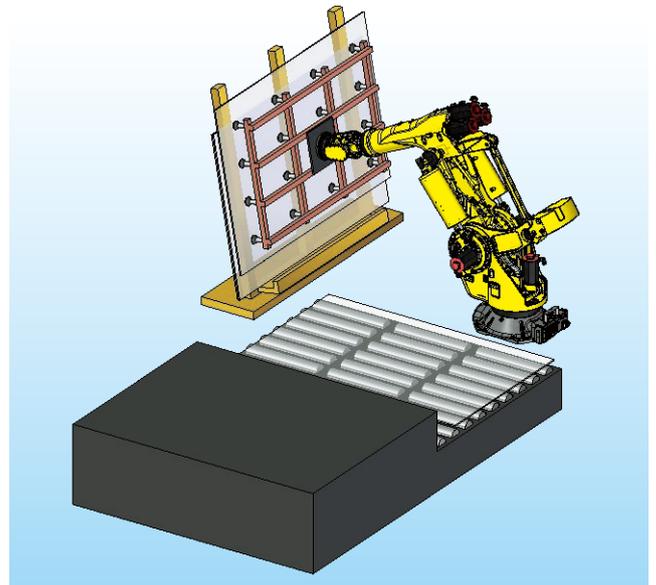
FANUC Robot M-900iB是可搬运质量为360kg~700kg的重型智能机器人。

- 可以根据用途从3种机型中选择最合适的机器人。
 - FANUC Robot M-900iB/700
可搬运质量为700kg的重型机器人。具有强劲的手腕和高刚性,可以轻松地搬运大型玻璃板、建材或建筑机械等重型工件。
 - FANUC Robot M-900iB/400L
可搬运质量为400kg、可达半径为3.7m的长臂型机器人。具有动作范围广的特点,可以用来搬运大型结构件或者汽车车体。
 - FANUC Robot M-900iB/360
可搬运质量为360kg的高速型机器人。具有紧凑的手腕和高速的动作性能,适用于搬运和点焊等应用。而且可以进行顶吊安装。
- 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



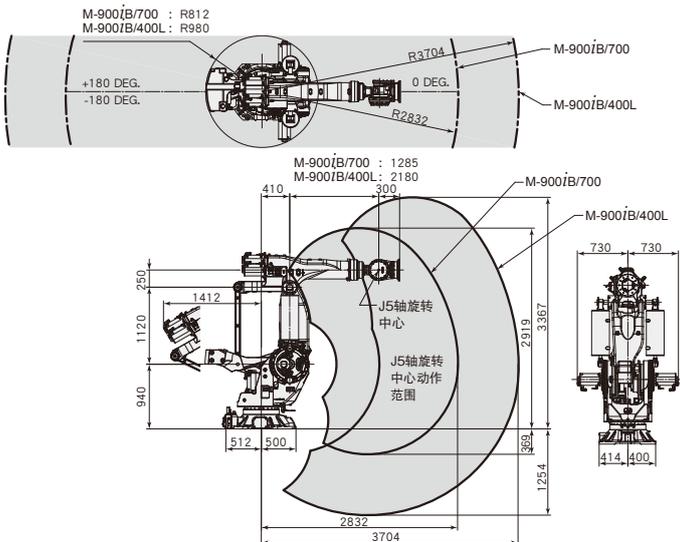
车体的搬运



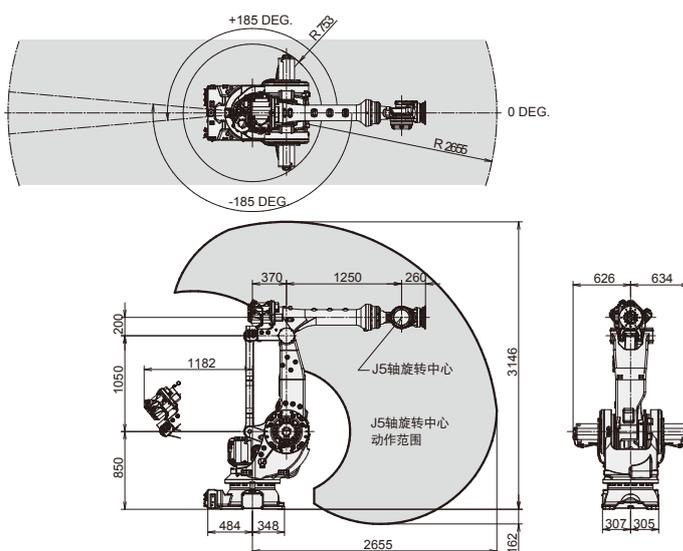
大型玻璃板的搬运

FANUC Robot M-900iB

动作范围(M-900iB/700,/400L)



动作范围(M-900iB/360)



规格

项目	规格		
	M-900iB/700	M-900iB/400L	M-900iB/360
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	2832mm	3704mm	2655 mm
安装方式	地面安装		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°(80°/s) 6.28 rad (1.40 rad/s)	370°(110°/s) 6.46 rad (1.92 rad/s)
	J2轴旋转	154°(80°/s) 2.69 rad (1.40 rad/s)	151°(105°/s) 2.64 rad (1.83 rad/s)
	J3轴旋转	160°(80°/s) 2.79 rad (1.40 rad/s)	223.7°(100°/s) 3.90 rad (1.75 rad/s)
	J4轴手腕旋转	720°(100°/s) 12.57 rad (1.75 rad/s)	720°(110°/s) 12.57 rad (1.92 rad/s)
	J5轴手腕摆动	244°(100°/s) 4.26 rad (1.75 rad/s)	250°(110°/s) 4.36 rad (1.92 rad/s)
	J6轴手腕旋转	720°(160°/s) 12.57 rad (2.79 rad/s)	720°(180°/s) 12.57 rad (3.14 rad/s)
手腕部可搬运质量	700kg	400kg	360kg
J2机座部可搬运质量	550kg		
J3手臂部可搬运质量	25kg		50kg
手腕允许负载 转矩	J4轴	3400 N·m 347 kgf·m	2744 N·m 280 kgf·m
	J5轴	3400 N·m 347 kgf·m	2744 N·m 280 kgf·m
	J6轴	1725 N·m 176 kgf·m	
手腕允许负载 转动惯量	J4轴	1098 kg·m ² 11200 kgf·cm·s ²	260 kg·m ² 2653 kgf·cm·s ²
	J5轴	1098 kg·m ² 11200 kgf·cm·s ²	260 kg·m ² 2653 kgf·cm·s ²
	J6轴	444 kg·m ² 4532 kgf·cm·s ²	160 kg·m ² 1633 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	±0.3mm	±0.5mm	±0.3 mm
机器人质量(注释2)	2800kg	3150kg	1540 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 : 4.9m/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。