

FANUC Robot M-2*i*A

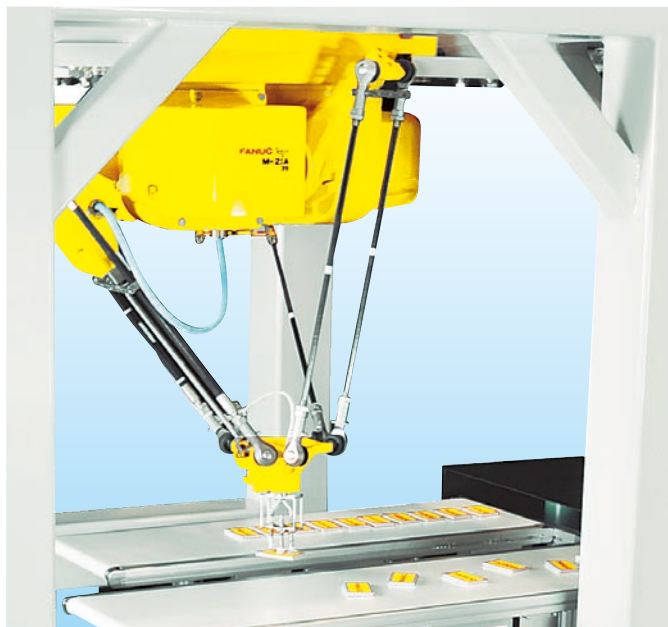


特长

FANUC Robot M-2*i*A是一款中型高速搬运、装配用并联连杆机器人。

- 对应手腕部自由度和动作范围的不同需要，有4种机型可供挑选。
 - FANUC Robot M-2*i*A/3S
前端装有1轴旋转手腕的合计4轴机器人，其可搬运质量为3kg。适用于对摆放在运转中的传送带上的物品进行高速整列。
 - FANUC Robot M-2*i*A/6H
前端不使用旋转轴的合计3轴机器人，其可搬运质量为6kg。适用于对物品的超高速整列。
 - FANUC Robot M-2*i*A/3SL, M-2*i*A/6HL
通过使用更长的连杆，可以覆盖更广的动作范围。
- 采用了完全密封的构造(IP69K)，从而可对应高压喷流清洗。
- 可选用对应食品卫生的材料、表面处理及润滑油。(选项)
为食品领域的自动化生产做出了贡献。
- 通过和*i*RVision(内置视觉功能)或者力觉传感器进行配套使用，可以使用最新的智能化功能。

应用实例



使用 M-2*i*A/3S 进行食品的高速整列

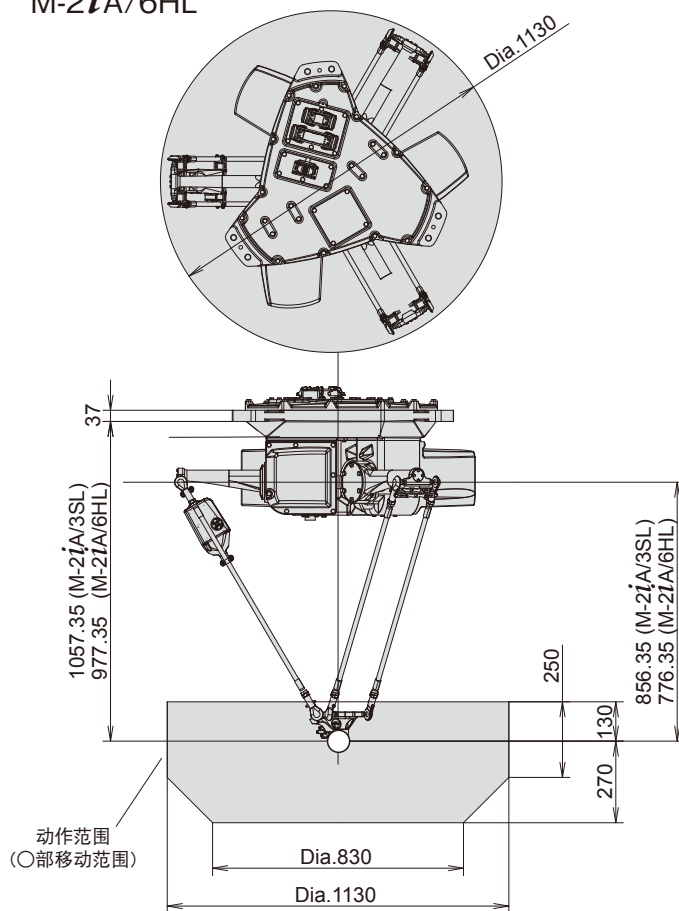
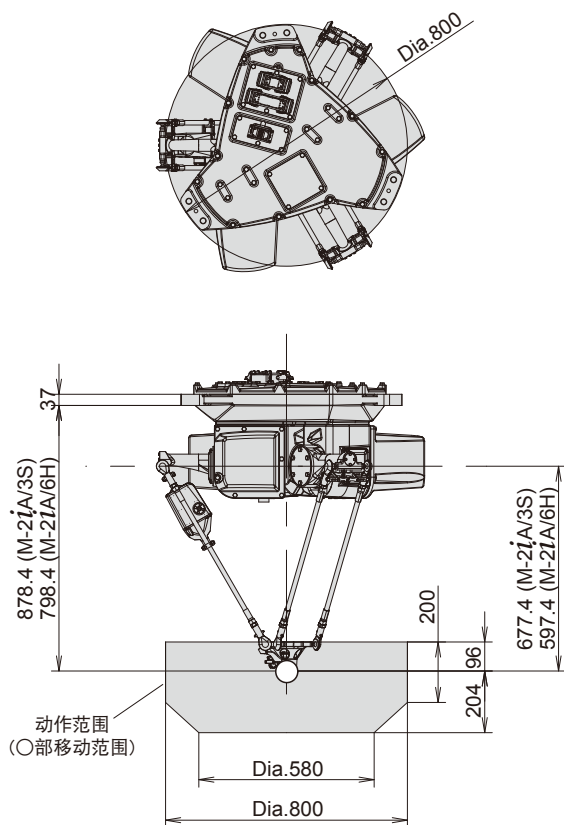


使用 M-2*i*A/3SL 进行板金的整齐排列

动作范围

M-2iA/3S
M-2iA/6H

M-2iA/3SL
M-2iA/6HL



规格

| 项目 | 规格 | |
|-------------------------|--|--|
| | M-2iA/3S, M-2iA/3SL (注释3) | M-2iA/6H, M-2iA/6HL (注释3) |
| 机构 | 并联机构 | |
| 控制轴数 | 4轴(J1、J2、J3、J4) | 3轴(J1、J2、J3) |
| 安装方式 | 顶吊安装 | |
| 动作范围 (最高速度) (注释1) | J1-J3 | 直径 800mm, 高度 300mm (注释3 直径 1130mm, 高度 400mm) |
| | J4 | 720° (3500°/s) 12.57 rad (61.06 rad/s) |
| 手腕部可搬运质量 | 3 kg | 6 kg |
| 重复定位精度 | ±0.1mm | |
| 驱动方式 | 使用AC伺服电机进行电气伺服驱动 | |
| 机器人质量 (注释2) | 120 kg | 115 kg |
| 安装条件 | 环境温度 : 0 ~ 45摄氏度 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)不含控制装置质量。

注释3)特指长臂型机器人(M-2iA/3SL, M-2iA/6HL)。

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产品时, 请向FANUC (发那科) 公司咨询。