FANUC Robot M-950*i*A/500

特 长

FANUC Robot M-950*i*A/500是兼具广阔动作范围和500kg可搬运质量的重负载型机器人。

- M-950*i*A/500具有能够直立向上以及向后方翻转的J3手臂。充分利用其广阔的动作范围，可适用于各种布局环境。
- 具有强大手腕和高刚性，适用于大质量和大型工件的搬运。此外，还可以对应搅拌摩擦焊接、钻孔、铆接等应用。
- 针对需要更高精度的应用和有外力作用于机器人的应用还提供了选配功能，可适用于多种用途。
- 通过使用视觉传感器和丰富的智能化功能，可以轻松对应多品种生产。此外，在取出工件时无需精确定位，可以简化外围设备。

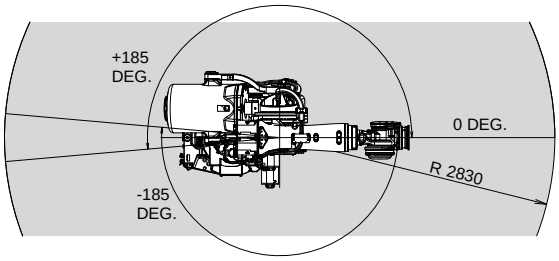
应用实例

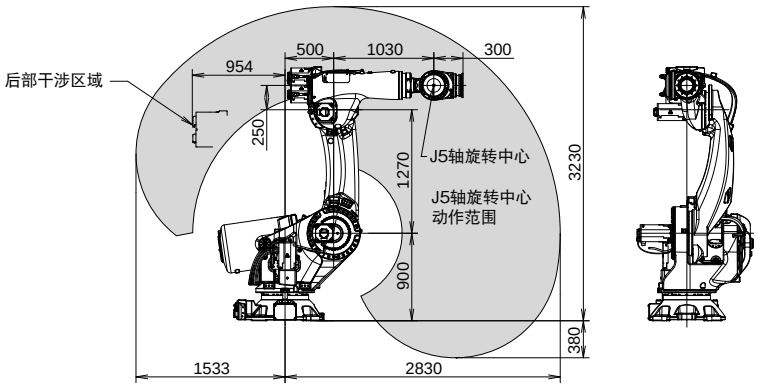
大型铸件的搬运

车身侧面板的搬运

动作范围

M-950*i*A/500





规格

机　型		M-950*i*A/500
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		2830 mm
安装方式		地面安装
动作范围（最高速度）注释1）	J1轴旋转	370°（100°/s）　6.46 rad (1.75 rad/s)
	J2轴旋转	150°（80°/s）　2.62 rad (1.40 rad/s)
	J3轴旋转	392°（80°/s）　6.84 rad (1.40 rad/s)
	J4轴手腕旋转	720°（110°/s）　12.57 rad (1.92 rad/s)
	J5轴手腕摆动	244°（110°/s）　4.26 rad (1.92 rad/s)
	J6轴手腕旋转	720°（170°/s）　12.57 rad (2.97 rad/s)
手腕部可搬运质量		500 kg
J2机座可搬运质量		550 kg
J3外壳上可搬运质量		50 kg
手腕允许负载转矩	J4轴	3420 N·m　349 kgf·m
	J5轴	3420 N·m　349 kgf·m
	J6轴	1850 N·m　189 kgf·m
手腕允许负载转动惯量	J4轴	1100 kg·m^2　112 kgf·cm·s^2
	J5轴	1100 kg·m^2　112 kgf·cm·s^2
	J6轴	445 kg·m^2　45 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　注释2）		±0.08 mm
机器人质量　注释3）		2500 kg
安装条件		环境温度：0 ～ 45℃ 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各轴的最高速度。
注释2）　遵照ISO 9283标准。
注释3）　不包含控制装置的质量。

FANUC CORPORATION

3580, Shibokusa, Oshino-mura, Minamitsuru-gun
Yamanashi, 401-0597, JAPAN
Phone: (+81)555-84-5555　https://www.fanuc.co.jp/

上海发那科机器人有限公司　电话: (+86)21-5032-7700　https://www.shanghai-fanuc.com.cn/
台灣發那科股份有限公司　電話: (+886)4-2359-0522　https://www.fanuctaiwan.com.tw/
FANUC SINGAPORE PTE. LTD.　Phone: (+65)6567-8566　https://www.fanuc.com/fsp/
FANUC MECHATRONICS (MALAYSIA) SDN. BHD.　Phone: (+60)3-3082-1222　https://www.fanuc.com/fmm/

- 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产品时，请向FANUC（发那科）公司洽询。

© FANUC CORPORATION, 2023

RM-950*i*A(C)-01, 2023.11, Printed in Japan